Ćwiczenia z ANALIZY NUMERYCZNEJ (L)

Lista nr 8

29 listopada 2023 r.

Zajęcia 5 grudnia 2023 r. Zaliczenie listy **od 4 pkt.**

L8.1. I punkt Znajdź naturalną interpolacyjną funkcję sklejaną trzeciego stopnia (w skrócie: NIFS3) dla danych

L8.2. 1 punkt Czy funkcja

$$f(x) = \begin{cases} 24x^3 + 216x^2 + 500x + 328 & \text{dla } -3 \le x \le -2, \\ -17x^3 - 30x^2 + 8x & \text{dla } -2 \le x \le 0, \\ 22x^3 - 30x^2 + 8x & \text{dla } 0 \le x \le 1, \\ -6x^3 + 54x^2 - 76x + 28 & \text{dla } 1 \le x \le 3 \end{cases}$$

jest NIFS3 dla pewnych danych (obserwacji) odpowiadającym węzłom -3, -2, 0, 1, 3?

L8.3. $\boxed{1}$ punkt $\boxed{\text{Czy}}$ istnieją takie stałe $a,\,b,\,c,\,d,\,$ że funkcja

$$f(x) = \begin{cases} 2023x - 2024 & \text{dla } -2 \le x \le -1, \\ ax^3 + bx^2 + cx + d & \text{dla } -1 \le x \le 1, \\ -2024x + 2023 & \text{dla } 1 \le x \le 2 \end{cases}$$

jest NIFS3 dla pewnych danych (obserwacji) odpowiadającym węzłom -2, -1, 1, 2?

L8.4. I punkt Niech s będzie naturalną funkcją sklejaną trzeciego stopnia interpolujacą funkcję f w węzłach x_0, x_1, \ldots, x_n ($a = x_0 < x_1 < \ldots < x_n = b$). Jak wiemy, momenty $M_k := s''(x_k)$ ($k = 0, 1, \ldots, n$) spełniają układ równań

(1)
$$\lambda_k M_{k-1} + 2M_k + (1 - \lambda_k) M_{k+1} = d_k \quad (k = 1, 2, \dots, n-1),$$

gdzie $M_0 = M_n = 0$ oraz

$$d_k := 6f[x_{k-1}, x_k, x_{k+1}], \quad \lambda_k := h_k/(h_k + h_{k+1}), \quad h_k := x_k - x_{k-1}.$$

Sformułuj i uzasadnij oszczędny algorytm rozwiązywania układu (1). Jaki jest koszt jego realizacji?

L8.5. 2 punkty Niech dane będą wektory $\mathbf{x} := [x_0, x_1, \dots, x_n]$ $(x_k < x_{k+1}, \ 0 \le k \le n-1)$, $\mathbf{y} := [y_0, y_1, \dots, y_n]$ oraz $\mathbf{z} := [z_0, z_1, \dots, z_m]$. Niech s_n oznacza NIFS3 spełniającą warunki $s_n(x_k) = y_k \ (0 \le k \le n)$. W języku PWO++ procedura NSpline3($\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}$) wyznacza wektor

$$Z := [s_n(z_0), s_n(z_1), \dots, s_n(z_m)]$$

z tym, że **musi być** m < 2n. Załóżmy, że wartości pewnej funkcji ciągłej f znane są **jedynie** w punktach $x_0 < x_1 < \cdots < x_{100}$. Wiadomo, że NIFS3 odpowiadająca danym $(x_k, f(x_k))$ $(0 \le k \le 100)$ bardzo dobrze przybliża funkcję f w przedziale $[x_0, x_{100}]$. Wywołując procedurę NSpline3 tylko raz, opracuj algorytm numerycznego wyznaczania przybliżonych wartości

$$f'(h_0), f'(h_1), \ldots, f'(h_N),$$

gdzie $x_0 \le h_0 < h_1 < \ldots < h_N \le x_n$, natomiast N jest **dowolną** liczbą naturalną.

L8.6. I punkt Ustalmy liczby naturalne M oraz N. Niech dane będą węzły $t_0 < t_1 < \cdots < t_N$ oraz liczby rzeczywiste y_{mk} , gdzie $0 \le k \le N$, a $m = 1, 2, \dots, M$. Niech s_m oznacza NIFS3 spełniającą następujące warunki:

$$s_m(t_k) = y_{mk} \qquad (0 \le k \le N)$$

dla $1 \leq m \leq M$. Opracuj **oszczędny** algorytm konstrukcji funkcji s_1, s_2, \ldots, s_M .

L8.7. Włącz komputer! 2 punkty Niech s_x i s_y będą naturalnymi funkcjami sklejanymi trzeciego stopnia spełniającymi następujące warunki interpolacyjne:

$$s_x(t_k) = x_k, \quad s_y(t_k) = y_k \qquad (k = 0, 1, \dots, 95),$$

gdzie $t_k := \frac{k}{95}$ $(k = 0, 1, \dots, 95)$, natomiast

 $[x_0, x_1, \dots, x_{95}] := [5.5, 8.5, 10.5, 13, 17, 20.5, 24.5, 28, 32.5, 37.5, 40.5, 42.5, 45, 47, \\ 49.5, 50.5, 51, 51.5, 52.5, 53, 52.8, 52, 51.5, 53, 54, 55, 56, 55.5, 54.5, 54, 55, 57, 58.5, \\ 59, 61.5, 62.5, 63.5, 63, 61.5, 59, 55, 53.5, 52.5, 50.5, 49.5, 50, 51, 50.5, 49, 47.5, 46, \\ 45.5, 45.5, 45.5, 46, 47.5, 47.5, 46, 43, 41, 41.5, 41.5, 41.5, 41, 39.5, 37.5, 34.5, 31.5, 28, 24, \\ 21, 18.5, 17.5, 16.5, 15, 13, 10, 8, 6, 6, 6, 5.5, 3.5, 1, 0, 0, 0.5, 1.5, 3.5, 5, 5, 4.5, 4.5, 5.5, 6.5, 6.5, 5.5],$

 $[y_0, y_1, \dots, y_{95}] := [41, 40.5, 40, 40.5, 41.5, 41.5, 42, 42.5, 43.5, 45, 47, 49.5, 53, 57, 59, 59.5, 61.5, 63, 64, 64.5, 63, 61.5, 60.5, 61, 62, 63, 62.5, 61.5, 60.5, 60, 59.5, 59, 58.5, 57.5, 55.5, 54, 53, 51.5, 50, 50, 50.5, 51, 50.5, 47.5, 44, 40.5, 36, 30.5, 28, 25.5, 21.5, 18, 14.5, 10.5, 7.50, 4, 2.50, 1.50, 2, 3.50, 7, 12.5, 17.5, 22.5, 25, 25, 25, 25.5, 26.5, 27.5, 26.5, 23.5, 21, 19, 17, 14.5, 11.5, 8, 4, 1, 0, 0.5, 3, 6.50, 10, 13, 16.5, 20.5, 25.5, 29, 33, 35, 36.5, 39, 41].$

Biorąc pod uwagę zadanie **L8.6**, opracuj **własną implementację** wyznaczania NIFS3. Następnie użyj jej do narysowania łamanej łączącej punkty

$$(s_x(u_0), s_y(u_0)), (s_x(u_1), s_y(u_1)), \dots, (s_x(u_M), s_y(u_M)),$$

gdzie $u_k:=\frac{k}{M}\;(k=0,1,\ldots,M),$ a M jest odpowiednio dużą liczbą naturalną. Co przedstawia ta łamana?

Konkurs

Stosując podejście podobne do opisanego w zadaniu L8.7, wykorzystaj NIFS3 do odtworzenia następującego napisu:

Numerlii soz super :-)

Rozwiązanie można nadsyłać do **31 grudnia 2023 r.** na adres pwo@cs.uni.wroc.pl (temat listu: *AN: konkurs*). Powinno ono zawierać:

- plik jpg/jpeg z odtworzonym napisem,
- kod źródłowy przygotowanego programu,
- plik tekstowy z danymi dla każdej z użytych NIFS3 (np. w zadaniu **L8.7**, gdzie użyto jednej krzywej NIFS3 danymi tymi są wektory $[x_0, x_1, \ldots, x_{95}]$, $[y_0, y_1, \ldots, y_{95}]$, $[t_0, t_1, \ldots, t_{95}]$ oraz $[u_0, u_1, \ldots, u_M]$).

Każda osoba wyróżniona w konkursie **otrzyma do 7 dodatkowych punktów na egzaminie końcowym**. Komisja konkursowa^a **bierze pod uwagę m.in.** efekt wizualny, liczbę użytych NIFS3 oraz łączny rozmiar danych (im mniej tym lepiej).

^aSami baaardzo ważni ludzie ⊜

L8.8. | Dodatkowe zadanie programistyczne (do 17 grudnia 2023 r.; do 6 punktów) | 1

Jest rok 2284. Autonomiczny latający dron Floty Naukowej został wysłany na misję do puszczy na odległej planecie, aby zbierać dokumentację o lokalnej faunie i florze. Na polanach tej puszczy żyje rdzenna ludność o mniej zaawansowanym poziomie rozwoju kulturalnego i technologicznego. Podstawowa Zasada Badawcza Floty Naukowej (nazywana dalej PZB) zakazuje zakłócania ewolucji kulturowej innych gatunków. Takim zakłóceniem niewątpliwie byłoby pojawienie się drona na niebie nad polaną. Dlatego drony zaprogramowano tak, aby nie zostały zauważone, a dokładniej – aby unikały obszarów w kształcie koła, w których znajdują się polany.

Pewnego dnia odnaleziono krytyczny błąd oprogramowania drona, przez który nie ma pewności, że wybrana trasa faktycznie unikała zakazanych obszarów. Jedyne wiarygodne informacje o położeniu i ruchu drona to zapisywane w określonych odstępach czasu położenie i prędkość. Zespół operatorek i operatorów drona próbuje ustalić, czy doszło do złamania PZB.

Analizując sytuację, jedna z osób przypomniała sobie, że wielomian interpolacyjny można konstruować nie tylko w oparciu o wartości funkcji w węzłach, ale również wykorzystując informacje o wartościach jej pierwszej i kolejnych pochodnych w tych węzłach.

¹Patrz pkt. 10. regulaminu zaliczania ćwiczeń.

Taki rodzaj interpolacji nazywamy interpolacją Hermite'a. Zobacz np. [1, §4.3.1], [2, §2.4].

- (a) Sformułuj zadanie interpolacji wielomianowej Hermite'a i udowodnij, że ma ono zawsze jednoznaczne rozwiązanie.
- (b) Zapoznaj się z oszczędnymi algorytmami wyznaczania postaci Newtona wielomianu interpolacyjnego Hermite'a i potrzebnych do tego tzw. uogólnionych ilorazów różnicowych.
- (c) Trajektorię ruchu drona w czasie można opisać na płaszczyźnie (dla uproszczenia przyjmujemy, że dron przeprowadza badania na stałej wysokości) przy pomocy krzywej parametrycznej

$$\gamma(t) := [(x(t), y(t)) : t \ge 0]$$
 $(t - czas)$

Dla zadanych: liczb rzeczywistych $0 \le t_0 < t_1 < \ldots < t_n$ (czas), wartości funkcji $x(t_0), y(t_0), x(t_1), y(t_1), \ldots, x(t_n), y(t_n)$ (położenie drona) oraz ich pochodnych $x'(t_0), y'(t_0), x'(t_1), y'(t_1), \ldots, x'(t_n), y'(t_n)$ (prędkość drona), opracuj algorytm konstrukcji postaci Newtona wielomianów Hermite'a $H_x, H_y \in \Pi_{2n+1}$ spełniających następujące warunki:

$$H_x(t_k) = x(t_k), \quad H'_x(t_k) = x'(t_k), \quad H_y(t_k) = y(t_k), \quad H'_y(t_k) = y'(t_k)$$

 $(k=0,1,\ldots,n)$. Sprawdź **dla wielu doborów** interpolowanych funkcji x,y oraz węzłów t_k działanie tego rodzaju interpolacji w praktyce.

(d) Pora przekonać się, czy doszło do złamania PZB. Dla zadanych $t_i := t_0 + ih$ $(i = 0, 1, ..., n; h, t_0 > 0$ – ustalone), położenia drona (wartości $x(t_i), y(t_i)$) i jego prędkości (wartości $x'(t_i), y'(t_i)$) $(0 \le i \le n)$ oraz obszarów zakazanych $K_0, K_1, ..., K_m$ $(m \in \mathbb{N})$ będących kołami o środkach odpowiednio w punkach $z_j := (z_j^x, z_j^y)$ i promieniach $r_j > 0$ (j = 0, 1, ..., m), określ – wykorzystując interpolację wielomianową Hermite'a – czy dron złamał PZB.

Wykonaj szczegółowe testy dla różnych trajektorii drona i różnych zestawów obszarów zakazanych.

Literatura

- [1] G. Dahlquist, Å. Björck, Numerical Methods in Scientific Computing, Volume 1, SIAM, 2008.
- [2] J. i M. Jankowscy, Przegląd metod i algorytmów numerycznych, cz. 1., WNT, 1988.

Autor zadania: Filip Chudy.

L8.9. Dodatkowe zadanie programistyczne (do 17 grudnia 2023 r.; do 6 punktów) ² Metodę Newtona można stosować także do znajdowania rozwiązań równania nieliniowego f(z)=0 w dziedzinie liczb zespolonych. Np. dla $f(z):=z^4+1$ i $z_0:=0.5+0.5i$ otrzymujemy $z_{10}=0.7071067812+0.7071067812i$ – czyli bardzo dobre przybliżenie liczby $\frac{\sqrt{2}}{2}+\frac{\sqrt{2}}{2}i$, będącej jednym z rozwiązań równania $z^4+1=0$.

²Patrz pkt. 10. regulaminu zaliczania ćwiczeń.

Niech c_{n+1} oznacza kolor czarny. Niech $\zeta_1, \zeta_2, \ldots, \zeta_n$ będą rozwiązaniami równania $z^n + 1 = 0$ w dziedzinie liczb zespolonych. Przypiszmy każdemu z tych rozwiązań inny, ale różny od czarnego, kolor; powiedźmy odpowiednio c_1, c_2, \ldots, c_n . Niech M będzie liczbą parzystą, a W_M następującym zbiorem punktów płaszczyzny zespolonej:

$$W_M := \left\{ -1 + 2\frac{k}{M} + \left(-1 + 2\frac{l}{M} \right) i : k, l = 0, 1 \dots, M \right\}.$$

Dla wybranych n i M (np. $n=3,4,5,6;\ M=400,800$), wykonaj rysunek, na którym każdy z punktów w zbioru W_M zostanie narysowany kolorem c(w) ustalonym na podstawie poniższej procedury:

(a)
$$z_0 := w;$$
 $z_{k+1} := z_k - \frac{f(z_k)}{f'(z_k)}$ $(k = 0, 1, ..., N - 1; \text{ np. } N = 10, 20, 35);$

(b) jeśli istnieje takie k, że z_N jest blisko liczby ζ_k (jak należy to rozumieć w wypadku liczb zespolonych?), to przyjmujemy $c(w) := c_k$, w przeciwnym razie $c(w) := c_{n+1}$.

Jaki charakter ma otrzymamy w ten sposób obraz? Spróbuj przeanalizować zaobserwowane zjawisko i wyciągnąć wnioski. Następnie przeprowadź podobny eksperyment dla metody Halleya, która wyraża się wzorem

$$z_{k+1} := z_k - 1 / \left[\frac{f'(z_k)}{f(z_k)} - \frac{1}{2} \cdot \frac{f''(z_k)}{f'(z_k)} \right].$$

Czy metoda ta zachowuje się podobnie?

(-) Paweł Woźny