

Vorzubereiten bis: 13. Juni 2017

26. Mai 2017

5. Übungsblatt

Aufgabe 1:

Informieren Sie sich in der Hilfe von MATLAB unter dem Stichwort *Integration* bzw. *Quadratur*, welche Möglichkeiten zur a) symbolischen bzw. b) numerischen Berechnung eines Integrals bestehen. Verwenden Sie als Testbeispiel jeweils

$$I = \int_0^5 \left(\frac{3}{2} + \frac{3}{10}(t-2)^2 \sin((6+3\sin t)t) \right) dt.$$

Aufgabe 2:

Verwenden Sie die Trapezregel und Simpsonregel, um das Integral $\int_{-1}^1 e^{-x^2} dx$ anzunähern. Wählen Sie $h = \frac{1}{6}, \frac{1}{12}, \frac{1}{18}, \frac{1}{24}, \frac{1}{30}, \frac{1}{36}, \frac{1}{42}, \frac{1}{48}$ und berechnen Sie jeweils den Fehler. Stellen Sie diesen in einem doppellogarithmischen Plot dar.

Hinweis: Verwenden Sie eine geeignete MATLAB Funktion als Referenzlösung.

Aufgabe 3:

Bestimmen Sie den Wert des Integrals $\int_1^3 (-x^3 + 4x^2 + 1) dx$ mit der Trapezregel für $h = 0.4$. Wie groß wird der relative Fehler der Integralnäherung? Bestimmen Sie eine Schrittweite h so, dass mit der Simpsonregel ein absoluter Fehler kleiner als 10^{-3} erreicht wird.

Aufgabe 4:

Schreiben Sie eine MATLAB-Funktion, welche die stückweise Integration mittels Milne-Regel realisiert. Der Funktion sollen die Integralgrenzen $[a, b]$ und ein Vektor mit Stützpunkten (die zu einem Gitter Γ gehöre) übergeben werde. Das Gitter $\Gamma = \{x_i, i = 0 \dots N\}$ (der Einfachheit halber darf $N = 4k, k \in \mathbb{N}$ angenommen werden) wird dabei nicht übergeben und soll folgende Eigenschaften besitzen: $x_0 = a$, $x_N = b$ und $x_{i+1} - x_i = \frac{b-a}{4k} = \text{const}$. Die Gitterpunkte sind also äquidistant auf $[a, b]$ verteilt.

Testen Sie Ihr Programm, indem Sie eine von Ihnen gewählte Funktion und die Funktionen $\exp(x)$ bzw. $\exp(10x)$ damit numerisch integrieren und mit dem exakten Ergebnis vergleichen.

Hinweis: Vergessen Sie nicht, dass die Integrale für die einzelnen Teilintervalle gemäß der Substitutionsregel mit der Intervallbreite skaliert werden müssen.

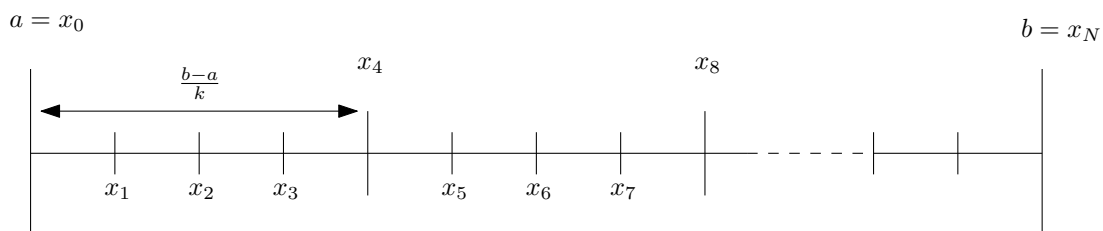


Abbildung 1: Anordnung der Stützstellen für die Milne-Regel

Aufgabe 5:

Zu programmieren ist die 2D-Mittelpunktregel für das Quadrat mit den Eckpunkten $(\pm 1, \pm 1)$. Schreiben Sie dazu eine MATLAB-Funktion mit der Signatur `function [I] = mittelp2d(f,h)`, die zu einem gegebenen *function-handle* `f` und einer Schrittweite `h` (Annahme: $h = 2/k$, $k \in \mathbb{N}$) das Integral $\int_{-1}^1 \int_{-1}^1 f(x,y) dx dy$ zu `I` approximiert.

Anleitung: Zerlegen Sie das gegebene Quadrat in Quadrate mit Seitenlänge h . Werten Sie die Funktion an den Mittelpunkten dieser kleiner Quadrate aus und summieren Sie die Werte auf und skalieren Sie mit h^2 (siehe Abbildung 2).

Testen Sie die Funktion anhand der Funktionen $f(x,y) := \exp(x+y)$ und $g(x,y) := \exp(10(x+y))$, sowie einer von Ihnen selbst gewählten Funktion. Berechnen Sie die exakten Integralwerte, um die absoluten Fehler berechnen zu können. Variieren Sie die Gitterweite h und stellen Sie den Fehler in einem doppeltlogarithmischen Plot über der Gitterweite dar.

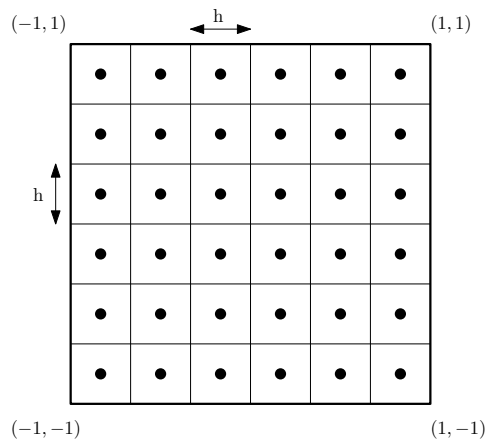


Abbildung 2: 2D-Quadraturschema mittels Mittelpunktregel

Aufgabe 6:

Schreiben Sie eine MATLAB-Funktion mit der Signatur `function [I,EST] = trapezadap(f,h,tol)`, die folgende adaptive Integration mittels Trapezregel realisiert: zuerst wird auf äquidistanten Gittern mit Schrittweiten h und $h/2$ mittels summierter Trapezregel integriert. Mit diesen Ergebnissen wird der Fehler auf jedem Teilintervall geschätzt und im Vektor `EST` gespeichert. Halbieren Sie nun jene Intervalle auf denen der geschätzte Fehler die Toleranz `tol` überschreitet und iterieren Sie dieses Vorgehen bis in allen Intervallen die Toleranz erfüllt ist.

Testen Sie Ihre Funktion für das Integral

$$\int_0^5 \left[\frac{3}{2} + \sin((6 + 3 \sin(t))t) \frac{3}{10}(t-2)^2 \right] dt$$

und vergleichen Sie die Ergebnisse für verschiedene Basisschrittweiten `h` und Toleranzen `tol` mit Aufgabe 1.

Aufgabe 7:

Sei $f \in C([0, 3])$. Bestimmen Sie die interpolatorische Quadraturformel der Form

$$I(f) := c_0 f(0) + c_1 f(1) + c_2 f(2)$$

zur Approximation des Integrals $\int_0^3 f(x) dx$. Finden Sie den maximalen Polynomgrad $k \in \mathbb{N}$, sodass

$$\forall p \in \Pi_k : I(p) = \int_0^3 p(x) dx$$

erfüllt ist.