

Institutt for matematiske fag

## Eksamensoppgave i **TMA4320 Introduksjon til vitenskapelige beregninger**

**Faglig kontakt under eksamen:** Anton Evgrafov

**Tlf:** 4503 0163

**Eksamensdato:** xx. august 2016

**Eksamenstid (fra–til):** xx:xx–xx:xx

**Hjelpemiddelkode/Tillatte hjelpemidler:** B: Spesifiserte trykte og håndskrevne hjelpemidler tillatt:

- K. Rottmann: Matematisk formelsamling

Bestemt, enkel kalkulator tillatt.

**Målform/språk:** bokmål

**Antall sider:** 6

**Antall sider vedlegg:** 0

**Kontrollert av:**

---

Dato

Sign



**Oppgave 1** Vi ser på likningen

$$x^2 + 3x - 4 = 0.$$

Foreslå en fikstpunktiterasjon for denne likningen og bestem, om denne iterasjonen konvergerer lokalt<sup>1</sup> mot røttene til denne likningen.

**Solution:** There are many possibilities here; e.g. one could try Newton's method, which for this equation is given by

$$x_{k+1} = x_k - \frac{x_k^2 + 3x_k - 4}{2x_k + 3} = \frac{x_k^2 + 4}{2x_k + 3} =: g_{\text{Newton}}(x_k).$$

Another example is given by

$$x_{k+1} = \frac{4 - x_k^2}{3} =: \tilde{g}(x_k).$$

In any case, a fixed point iteration converges locally around a root  $\hat{x}$  if  $|g'(\hat{x})| < 1$ . In our case the equation has two roots  $\hat{x}_1 = 1$  and  $\hat{x}_2 = -4$ . We have  $\tilde{g}'(x) = -2x/3$ , thus the iteration based on  $\tilde{g}$  converges locally near  $\hat{x}_1$  and diverges near  $\hat{x}_2$ . In the case of Newton's iteration we have  $g'_{\text{Newton}}(\hat{x}_1) = g'_{\text{Newton}}(\hat{x}_2) = 0$ , so the method converges locally in the vicinity of either root.

For example, if we use  $\tilde{g}$ :

$x_0$	2.0000	-4.0001
$x_1$	0.0000	-4.0003
$x_2$	1.3333	-4.0007
$x_3$	0.7407	-4.0019
$x_4$	1.1504	-4.0051
$x_5$	0.8922	-4.0135
$x_6$	1.0680	-4.0361
$x_7$	0.9531	-4.0966
$x_8$	1.0305	-4.2607
$x_9$	0.9793	-4.7178
$x_{10}$	1.0136	-6.0857

while if we use  $g_{\text{Newton}}$ :

$x_0$	2.0000	-6.0000
$x_1$	1.1429	-4.4444
$x_2$	1.0039	-4.0335
$x_3$	1.0000	-4.0002
$x_4$	1.0000	-4.0000

---

<sup>1</sup>Lokalt=når startpunktet  $x_0$  er tett til en rot.

## Oppgave 2

- a) Finn det polynomet  $p(x)$  av *lavest mulig grad* som passer igjennom punktene  $(0, 0)$ ,  $(1, 1)$ ,  $(2, 1)$ ,  $(3, 1)$ .

**Solution:** we can for example use Newton's form of the interpolation polynomial.

$$\begin{array}{rcccc} x_1 = 0 & x_2 & = 1 & x_3 = 2 & x_4 & = 3 \\ f[x_1] = 0 & f[x_2] & = 1 & f[x_3] = 1 & f[x_4] & = 1 \\ f[x_1, x_2] = 1 & f[x_2, x_3] & = 0 & f[x_3, x_4] = 0 & & \\ f[x_1, x_2, x_3] = -1/2 & f[x_2, x_3, x_4] & = 0 & & & \\ f[x_1, x_2, x_3, x_4] = 1/6 & & & & & \end{array}$$

Thus the sought polynomial is

$$\begin{aligned} p(x) &= 0 + 1(x - 0) - \frac{1}{2}(x - 0)(x - 1) + \frac{1}{6}(x - 0)(x - 1)(x - 2) \\ &= \frac{1}{6}(x^3 - 3x^2 + 2x) - \frac{1}{2}(x^2 - x) + x \\ &= \frac{1}{6}x^3 - x^2 + \frac{11}{6}x. \end{aligned}$$

- b) La  $p_n(x)$  være polynomet av *lavest mulig grad* som interpolerer funksjonen  $f(x) = \cos(x)$  i punktene  $x_1 = \frac{1}{2}\pi$ ,  $x_2 = \frac{3}{2}\pi$ ,  $\dots$ ,  $x_n = \frac{2n-1}{2}\pi$ . Formelen for estimatet av interpolasjonsfeilen er gitt av

$$f(x) - p_n(x) = \frac{(x - x_1)(x - x_2) \cdots (x - x_n)}{n!} f^{(n)}(c_{n,x}), \quad (1)$$

hvor punktet  $c_{n,x} \in [\min\{x, x_1\}, \max\{x, x_n\}]$  avhenger fra  $n$  og  $x$ .

La oss se på punktet  $x = 0$  i estimatet (1). Bestem  $p_n(x)$  og vis at  $\lim_{n \rightarrow \infty} f^{(n)}(c_{n,0}) = 0$  (hint: vurder de forskjellige led i estimatet (1)).

**Solution:** First of all  $f(x_i) = 0$  for all  $i$ , and therefore the interpolation polynomial of lowest degree is  $p_n(x) = 0$ . Thus the left hand side of the estimate (1) at  $x = 0$  is  $f(0) - p_n(0) = 1 - 0 = 1$ . Furthermore,  $\lim_{n \rightarrow \infty} |(0 - x_1)(0 - x_2) \cdots (0 - x_n)/n!| = \lim_{n \rightarrow \infty} |(-\pi/2)^n 1 \cdot 3 \cdot 5 \cdots (2n - 1)/(1 \cdot 2 \cdot 3 \cdots n)| \geq \lim_{n \rightarrow \infty} |(\pi/2)^n| = +\infty$ . As a consequence,  $\lim_{n \rightarrow \infty} f^{(n)}(c_{n,0}) = 0$ .

**Oppgave 3**

- a) Beregn tilnærming av integral  $\int_0^1 \sqrt{x} dx$  ved hjelp av midpunkt og trapezoid kvadraturer. Bruk  $n = 2$  paneler.

**Solution:** direct computation.

Midpoint quadrature with two panels:

$$\int_0^1 \sqrt{x} dx \approx \frac{1}{2}[\sqrt{0.25} + \sqrt{0.75}] = [1 + \sqrt{3}]/4 \approx 0.6830.$$

Trapezoid rule with two panels:

$$\int_0^1 \sqrt{x} dx \approx \frac{1}{4}[\sqrt{0} + \sqrt{0.5}] + \frac{1}{4}[\sqrt{0.5} + \sqrt{1}] \approx 0.6036.$$

Note that in the present case the exact integral is  $\int_0^1 \sqrt{x} dx = 2/3[x^{3/2}]_0^1 = 2/3 \approx 0.6666$ .

- b) La  $M_{[a,b]}f$  og  $T_{[a,b]}f$  være midpunkt og trapezoid kvadraturer med  $n = 1$  panel for funksjonen  $f$  på interval  $[a, b]$ . Feilestimatene for disse kvadraturer er gitt av

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x) dx &= M_{[a,b]}f + \frac{h^3}{24}f''(c) + O(h^4), & \text{og} \\ \int_a^b f(x) dx &= T_{[a,b]}f - \frac{h^3}{12}f''(c) + O(h^4), \end{aligned}$$

hvor  $c = (a + b)/2$ , og  $h = b - a$ .

La oss definere en ny kvadratur som  $Q_{[a,b]}f = \alpha M_{[a,b]}f + \beta T_{[a,b]}f$ . Bestem verdiene  $\alpha, \beta$  slik at

$$\int_a^b f(x) dx = Q_{[a,b]}f + O(h^4).$$

**Solution:** We have

$$\begin{aligned} M_{[a,b]}f &= \int_a^b f(x) dx - \frac{h^3}{24}f''(c) + O(h^4), & \text{og} \\ T_{[a,b]}f &= \int_a^b f(x) dx + \frac{h^3}{12}f''(c) + O(h^4), \end{aligned}$$

and therefore

$$Q_{[a,b]}f = (\alpha + \beta) \int_a^b f(x) dx + (2\beta - \alpha) \frac{h^3}{24} + O(h^4).$$

As a result we get a system of equations

$$\begin{aligned}\alpha + \beta &= 1, \\ 2\beta - \alpha &= 0.\end{aligned}$$

Thus  $\alpha = 2/3$ ,  $\beta = 1/3$ , which in fact gives us Simpson's rule:

$$\frac{2}{3}M_{[a,b]}f + \frac{1}{3}T_{[a,b]}f = \frac{2h}{3}f(c) + \frac{h}{6}(f(a) + f(b)) = \frac{h}{6}[f(a) + 4f(c) + f(b)].$$

- c) La  $p_0(x) = 1$ . Finn et polynom  $p_1(x)$  av grad 1 som er ortogonal mot  $p_0$  på intervallet  $[0, 1]$ .

**Solution:** There are infinitely many polynomials of degree 1 which satisfy the orthogonality condition, and there are many ways of finding them. For example, we could start with  $\tilde{p}(x) = x$  and orthogonalize this polynomial with respect to  $p_0$  to obtain  $p_1$ .

$$\begin{aligned}\int_0^1 \tilde{p}(x)p_0(x) dx &= \frac{1}{2}, \\ \int_0^1 p_0(x)p_0(x) dx &= 1,\end{aligned}$$

and therefore we can chose

$$p_1(x) = \tilde{p}(x) - \frac{1}{2}p_0(x)/1 = x - \frac{1}{2}.$$

One can easily check the orthogonality condition

$$\int_0^1 p_1(x)p_0(x) dx = 0.$$

**Oppgave 4** Vi skal nå se på et initialverdiproblem:

$$y''(t) = -(y(t))^2, \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = 0. \quad (2)$$

- a) Betrakt den følgende Runge–Kutta metoden med to steg<sup>2</sup>:

$$\begin{aligned}k_1 &= f(t_n, w_n), \\ k_2 &= f(t_n + \frac{2}{3}h, w_n + \frac{2}{3}hk_1), \\ w_{n+1} &= w_n + h(\frac{1}{4}k_1 + \frac{3}{4}k_2),\end{aligned} \quad (3)$$

---

<sup>2</sup>“stages” i boken

som tilnærmer en løsning til et initialverdiproblem  $w'(t) = f(t, w(t))$ .

Bruk denne metoden med  $h = 0.5$  til å finne en tilnærmelse til løsningen av (2) i  $t = 0.5$ .

**Solution:** First of all we rewrite the problem as a system of two first order ODEs:

$$\begin{pmatrix} y_1'(t) \\ y_2'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_2(t) \\ -(y_1(t))^2 \end{pmatrix} =: F \begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} y_1(0) \\ y_2(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Now we can start the computation:  $w_0 = (1, 0)^T$ ;  $k_1 = (0, -1)^T$ ,  $k_2 = F(w_0 + \frac{1}{3}k_1) = F(1, -\frac{1}{3}) = (-\frac{1}{3}, -1)^T$ ,  $w_1 = (0.8750, -0.5000)^T$ .

Therefore we get  $y(0.5) \approx 0.8750$ ,  $y'(0.5) \approx -0.5$ .

- b)** Den lokale trunckeringsfeilen av (den eksplisite) Eulersmetoden oppfører seg som  $O(h^2)$  for små  $h$ , mens metoden (3) har den lokale trunckeringsfeilen av størrelsen  $O(h^3)$ .

Bruk den eksplisite Eulersmetoden med  $h = 0.5$  til å finne en tilnærmelse til løsningen av (2) i  $t = 0.5$ . Basert på beregningene i **a)** vurder den lokale trunckeringsfeilen av Eulersmetoden i dette tilfelle.

Videre, bestem steglengden  $h^*$  slik at Eulersmetoden gir den lokale trunckeringsfeilen av størrelsen  $\approx 1.0 \cdot 10^{-4}$ .

**Solution:** Let us first find the explicit Euler approximation of the solution:  $w_1^{\text{Euler}} = w_0 + hk_1 = (1, -0.5)^T$ . Assuming that we can neglect the error of the more accurate method (3), we estimate the error of Euler method simply as  $e_1 = w_1^{\text{Euler}} - w_1 = (0.125, 0)^T$ . Now assuming that the error behaves as  $ch^2$ , we can find  $h^*$  from the system of equations:

$$\begin{aligned} c0.5^2 &= 0.125, \\ c(h^*)^2 &= 1.0 \cdot 10^{-4} \end{aligned}$$

and therefore  $h^* = 0.5(1.0 \cdot 10^{-4}/0.125)^{1/2} \approx 0.0141$ .

Just as a quick verification we can recompute  $w_1$ ,  $w_1^{\text{Euler}}$  with  $h^* = 0.0141$ :  $w_1 \approx (0.9999, -0.0141)^T$ ,  $w_1^{\text{Euler}} \approx (1, -0.0141)^T$ ,  $e_1 = (0.0001, 0)^T$ .

### Oppgave 5

- a) Beregn den diskrete Fouriertransformasjonen av  $x = [1, i, -i]^T$ , hvor  $i^2 = -1$ .

**Solution:** direct computation.

$$y_0 = \frac{1}{\sqrt{3}} \sum_{j=0}^{3-1} x_j \exp\{-i2\pi j0/3\} = \frac{1}{\sqrt{3}} [1 + i - i] = \frac{1}{\sqrt{3}} \approx 0.5774$$

$$\begin{aligned} y_1 &= \frac{1}{\sqrt{3}} \sum_{j=0}^{3-1} x_j \exp\{-i2\pi j1/3\} = \frac{1}{\sqrt{3}} [1 \exp\{0\} + i \exp\{-i2\pi/3\} - i \exp\{-i4\pi/3\}] \\ &= \frac{1}{\sqrt{3}} [1 + i\{-1/2 - i\sqrt{3}/2\} - i\{-1/2 + i\sqrt{3}/2\}] = \frac{1}{\sqrt{3}} [1 + \sqrt{3}] \\ &= 1 + 1/\sqrt{3} \approx 1.5774. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y_2 &= \frac{1}{\sqrt{3}} \sum_{j=0}^{3-1} x_j \exp\{-i2\pi j2/3\} = \frac{1}{\sqrt{3}} [1 \exp\{0\} + i \exp\{-i4\pi/3\} - i \exp\{-i8\pi/3\}] \\ &= \frac{1}{\sqrt{3}} [1 + i\{-1/2 + i\sqrt{3}/2\} - i\{-1/2 - i\sqrt{3}/2\}] = \frac{1}{\sqrt{3}} [1 - \sqrt{3}] \\ &= -1 + 1/\sqrt{3} \approx -0.4226. \end{aligned}$$

- b) Bruk resultatene fra a) til å beregne den *inverse* diskrete Fouriertransformasjonen av den konjugerte vektoren  $\bar{x} = [1, -i, i]^T$ .

**Solution:** let  $F_3$  be the  $3 \times 3$  matrix representing the discrete Fourier transform, thus in a) we have computed  $y = F_3 x$ . Since  $F_3^{-1} = \bar{F}_3$ , we have  $F_3^{-1} \bar{x} = \bar{F}_3 \bar{x} = \bar{y} = y$ . Thus the answer is the same as in a).