

TENTAMEN NUMERIEKE METHODEN VOOR  
DIFFERENTIAALVERGELIJKINGEN ( CTB2400 )  
Donderdag 17 Augustus 2017, 18:30-21:30

1. We beschouwen de volgende methode

$$\begin{cases} w_{n+1}^* = w_n + \Delta t f(t_n, w_n) \\ w_{n+1} = w_n + \Delta t (a_1 f(t_n, w_n) + a_2 f(t_{n+1}, w_{n+1}^*)) \end{cases} \quad (1)$$

voor de integratie van het **beginwaardeprobleem**  $y' = f(t, y)$ ,  $y(t_0) = y_0$

- (a) Toon aan dat de *locale afbreekfout* van de bovenstaande methode van de orde  $O(\Delta t)$  is als  $a_1 + a_2 = 1$ . Voor welke waarde van  $a_1$  en  $a_2$  is de locale afbreekfout van de orde  $O((\Delta t)^2)$ ? (3 pt.)
- (b) Laat zien dat de *versterkingsfactor* voor algemene  $a_1$  en  $a_2$  gegeven wordt door

$$Q(\lambda \Delta t) = 1 + (a_1 + a_2)\lambda \Delta t + a_2(\lambda \Delta t)^2. \quad (2)$$

- (c) Beschouw  $\lambda < 0$  en  $(a_1 + a_2)^2 - 8a_2 < 0$ . Leid de *stabiliteitsvoorwaarde* af waar  $\Delta t$  aan moet voldoen. (2 pt.)

We passen de methode toe op het volgende *stelsel differentiaalvergelijkingen*

$$\begin{pmatrix} y_1' \\ y_2' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -4 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 2t \end{pmatrix}, \quad (3)$$

met beginvoorwaarde  $y_1(0) = 1$  en  $y_2(0) = 0$ .

- (d) Gebruik  $\Delta t = \frac{1}{2}$  om  $w^1$  (één tijdsstap) te berekenen met de methode waarbij  $a_1 = \frac{1}{2}$  en  $a_2 = \frac{1}{2}$ . (1 pt.)
- (e) Is de methode met  $a_1 = \frac{1}{2}$  en  $a_2 = \frac{1}{2}$  toegepast op (3) stabiel voor de keuze  $\Delta t = \frac{1}{2}$ ? (motiveer uw antwoord) (2 pt.)

2. We onderzoeken **Lagrange interpolatie**. Voor gegeven steunpunten  $x_0, x_1, \dots, x_n$  met bijbehorende functiewaarden  $f(x_0), f(x_1), \dots, f(x_n)$ , wordt het interpolatiepolynoom  $L_n(x)$ , gegeven door

$$L_n(x) = \sum_{k=0}^n f(x_k) L_{kn}(x), \text{ met} \quad (4)$$

$$L_{kn}(x) = \frac{(x - x_0) \cdots (x - x_{k-1})(x - x_{k+1}) \cdots (x - x_n)}{(x_k - x_0) \cdots (x_k - x_{k-1})(x_k - x_{k+1}) \cdots (x_k - x_n)}.$$

voor vervolg z.o.z.

- (a) Geef het *lineaire interpolatiepolynoom van Lagrange*  $L_1(x)$  met steunpunten  $x_0$  en  $x_1$ . (1 pt.)
- (b) Geef het *kwadratische interpolatiepolynoom van Lagrange*  $L_2(x)$  met steunpunten  $x_0$ ,  $x_1$  en  $x_2$ . (2 pt.)
- (c) Bereken  $L_n(2)$  en  $L_n(3)$  eerst met lineaire interpolatie en dan met kwadratische interpolatie voor de volgende meetwaarden gegeven in tabelvorm:

$k$	$x_k$	$f(x_k)$
0	1	3
1	3	6
2	4	5

(2 pt.)

3. Vervolgens willen we de **integraal**  $\int_0^1 y(x)dx$  met  $y(x) = x^2$  **numeriek benaderen**.

- (a) Geef de *Rechthoekregel*  $I^R$ . Geef ook de bijbehorende *samengestelde integratieregels*  $I^R(h)$ . Benader de integraal  $\int_0^1 y(x)dx$  met behulp van de samengestelde Rechthoekregel, met  $h = 1/4$ . (1 pt.)
- (b) Herhaal deel (a) met de *Trapeziumregel* ( $I^T$  en  $I^T(h)$ ), met  $h = 1/4$ . (1 pt.)
- (c) Stel dat men  $\int_0^1 y(x)dx$  benadert, dan is de grootte van de fout van de *samengestelde regels* ( $\varepsilon_R$  en  $\varepsilon_T$  voor de Rechthoek- en Trapeziumregel, respectievelijk) begrensd door

$$\varepsilon_R \leq \frac{h}{2} \max_{x \in [0,1]} |y'(x)|, \quad \varepsilon_T \leq \frac{h^2}{12} \max_{x \in [0,1]} |y''(x)|. \quad (5)$$

Geef *explíciete* bovengrenzen voor de fout aan met  $y(x) = x^2$ . Welke methode verdient de voorkeur als het aantal integratiepunten groot is? Motiveer uw voorkeur. (1 pt.)

- (d) Gebruik de volgende formule voor de fout van de *Trapeziumregel*

$$\int_0^1 y(x)dx - I^T(h) = c_p h^p$$

en leid met behulp van de Richardson methode de volgende relatie af

$$\frac{I^T(2h) - I^T(4h)}{I^T(h) - I^T(2h)} = 2^p$$

Bereken daarmee de numerieke approximatie orde  $p$  voor  $h = 1/4$ . (1 pt.)

- (e) Leid de volgende relatie af

$$\int_0^1 y(x)dx - I^T(h) = \frac{Q(h) - Q(2h)}{2^p - 1}$$

en gebruik deze om een schatting van de fout van de *Trapeziumregel* voor  $h = 1/4$  te berekenen. (1 pt.)

**Voor de uitwerkingen van dit tentamen zie:**

<http://ta.twi.tudelft.nl/nw/users/vuik/wi3097/tentamen.html>