

--	--	--	--	--	--	--	--

Name:

Aufgabe 1

Gegeben ist das Integral

$$(1) \quad I = \int_0^1 x^3 dx$$

Betrachten Sie für (1) das Rombergschema mit fortgesetzter Halbierung.

- Geben Sie die Trapezwerte T_0 , T_1 und T_2 an, sowie alle möglichen Beschleunigungen.
- Können Sie das Verhalten der berechneten Werte erklären?

Aufgabe 2

a) Das Integral

$$I = \int_0^1 e^x dx$$

soll mit einer Untersumme U_n approximativ bestimmt werden. Dabei wird $[0, 1]$ in n gleichlange Teilintervalle zerlegt.Geben Sie U_n so einfach wie möglich an. (algebraische Umformungen!)

b) Gesucht sind sämtliche Lösungen der Gleichung

$$(2) \quad z^6 + 64 = 0$$

Stellen Sie die Lösungen von (2) als Zeiger in der Gauss'schen Zahlenebene graphisch dar (Einheiten: auf beiden Achsen $1 \equiv 4$ Häuschen)

und geben Sie die Lösungen ebenso in der kartesischen Form an. Wie gross ist die Summe

$$\sum_{k=\dots}^{\dots} z_k = ?$$

aller Lösungen.

Aufgabe 3

Gegeben ist das Integral

$$(3) \quad I = \int_1^2 \frac{1}{x} dx$$

(3) soll mit der Trapezmethode numerisch bestimmt werden.

- In der Theorie wurde das Standardintervall $[0, h]$ mit $\xi_0 = 0$ und $\xi_1 = h$ mit den Gewichten $w_0 = w_1 = \frac{h}{2}$ verwendet.
Wenden Sie diese Quadratur auf (3) an.
- Wieder für das Standardintervall $[0, h]$ wird jetzt neu $\xi_0 = \frac{h}{3}$ und $\xi_1 = \frac{2h}{3}$ betrachtet.
Bestimmen Sie w_0 und w_1 und wenden Sie diese Quadratur auf (3) an.
- Vergleichen Sie die beiden Werte aus a) und b) mit dem exakten Wert. Welcher der beiden Werte ist besser?

Lösung 1

$$I = \int_0^1 x^3 dx = \frac{1}{4}$$

- Trapezwerte:

$$\begin{aligned} h_0 &= 1 & T_0 &= 1 \cdot \frac{(f(0)+f(1))}{2} = \frac{1}{2} \\ h_1 &= \frac{1}{2} & T_1 &= \frac{1}{2} \cdot T_0 + \frac{1}{2} \cdot M_0 = \frac{5}{16} & M_0 &= 1 \cdot f\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{1}{8} \\ h_2 &= \frac{1}{4} & T_2 &= \frac{1}{2} \cdot T_1 + \frac{1}{2} \cdot M_1 = \frac{17}{64} & M_1 &= \frac{1}{2} \cdot \left(f\left(\frac{1}{4}\right) + f\left(\frac{3}{4}\right)\right) = \frac{14}{64} \end{aligned}$$

- Beschleunigungen:

$$\begin{aligned} T_0 & \\ T_1 & \quad S_1 = \frac{4T_1 - T_0}{3} = \frac{1}{4} \\ T_2 & \quad S_2 = \frac{4T_2 - T_1}{3} = \frac{1}{4} \quad C_1 = \frac{1}{4} \end{aligned}$$

bereits S_1 ist exakt, da $f(x) = x^3$ und $f^{(4)}(x) \equiv 0$.

Lösung 2

$$\text{a) } \Delta x = \frac{1}{n}, x_k = k \cdot \frac{1}{n} \implies U_n = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} e^{x_k} = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} e^{k \cdot \frac{1}{n}} = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \left(e^{\frac{1}{n}}\right)^k = \frac{1}{n} \cdot \frac{e - 1}{\left(e^{\frac{1}{n}} - 1\right)}$$

Der Nenner $n \cdot \left(e^{\frac{1}{n}} - 1\right)$ konvergiert gegen 1, (mit Hilfe von Bernoulli).

$$\text{b) } z^6 = -64 = r \cdot e^{j\varphi}, \text{ wobei } r = 64 \text{ und } \varphi = \pi + k \cdot 2\pi, k \in \mathbb{Z}.$$

Somit: $z_k = 2 \cdot e^{j\varphi_k}$, wobei $\varphi_k = \frac{\pi}{6} + k \cdot \frac{\pi}{3}$, $k = 0, 1, \dots, 5$,

graphische Darstellung.

Kartesische Form der z_k :

$$\begin{aligned} z_0 &= \sqrt{3} + j \\ z_1 &= \quad + 2j \\ z_2 &= -\sqrt{3} + j \\ z_3 &= -\sqrt{3} - j = z_2^* \\ z_4 &= \quad - 2j = z_1^* \\ z_5 &= \sqrt{3} - j = z_0^* \end{aligned} \implies \sum_{k=0}^5 z_k = 0$$

Lösung 3

$[0, h] \longrightarrow [1, 2]$ mit $x = x(\xi) = \frac{1}{h} \cdot \xi + 1$, $0 \leq \xi \leq h$
und damit

$$(4) \quad I = \int_1^2 f(x) dx = \frac{1}{h} \cdot \int_0^h f\left(\frac{1}{h} \cdot \xi + 1\right) d\xi$$

a) Mit (4) erhalten wir

$$I \approx Q_1 = \frac{1}{h} \cdot \frac{h}{2} (f(1) + f(2)) = \frac{1}{2} \cdot \left(1 + \frac{1}{2}\right) = \frac{3}{4}$$

b) Bestimmung der Gewichte:

$$\begin{cases} w_0 + w_1 = h \\ w_0 \cdot \frac{h}{3} + w_1 \cdot \frac{2h}{3} = \frac{h^2}{2} \end{cases} \implies w_0 = w_1 = \frac{h}{2}$$

Mit (4) erhalten wir jetzt

$$I \approx Q_2 = \frac{1}{h} \cdot \frac{h}{2} \left(f\left(\frac{4}{3}\right) + f\left(\frac{5}{3}\right) \right) = \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{3}{4} + \frac{3}{5} \right) = \frac{27}{40}$$

c) $Q_1 = 0.75$, keine Dezimale richtig

$Q_2 = 0.675$ bereits die erste Dezimale ist richtig, d.h. mit Q_2 erhalten wir eine bessere Approximation

$$|I - Q_2| < |I - Q_1|$$