

Block 4: Integraler

Informationsteknologi

Löpsedel: Integraler

- Trapetsformeln
- Simpsons formel
- Grundidé, numerisk kvadratur
- Noggrannhet, teoretiskt
- Praktisk feluppskattning med richardsonextrapolation
- Adaptiv kvadratur
- Noggrannhet, inverkan av mätfel/avrundningsfel

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Lärobok

- Kap 17.1-17.3, 17.4.1-2, 17.6, 17.9, 18.2.1, 18.4

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Integrering i Matlab

- Använd `quad` eller `quadl`

$$\int_a^b f(x) dx \quad \text{@func kallas för ett funktionshandtag}$$

$$I = \text{quad}(\text{@func}, a, b)$$

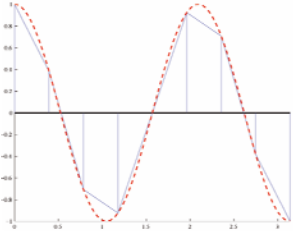
- I matlabfunktionen `func` finns integranden definierad – måste tala om för Matlab vilken integral som ska lösas
- `quad/quadl` löser sedan integralen med numerisk metod
- Num integrering kallas även kvadratur

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Exempel (jfr lab)

Arbetsgång:
 Lös $\int_0^\pi \cos(3x) dx$




- Diskretisera, här 8 intervall
- Styckvis linjär interpolation (1:a gradspolynom)
- Beräkna arean i varje parallelltrapets – approximerar integral på delintervallet
- Kallas *Trapetsformeln*

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Exempel (jfr lab)

Samma problem



- Diskretisera, här 4 dubbelintervall
- Styckvis kvadratisk interpolation (2:a gradspolynom)
- Kallas *Simpsons formel*

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Lösning av integraler

Problemet $\int_a^b f(x)dx$. Räcker om $f(x)$ endast känd i

enstaka mätpunkter x_k , dvs endast $f(x_k)$ känd

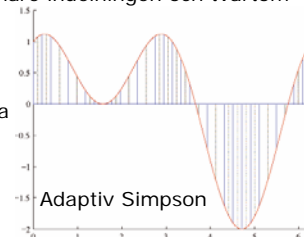
Gången blir

- Diskretisera $a \leq x \leq b$, dela in i punkter x_0, x_1, \dots, x_N där $x_0 = a$ och $x_N = b$
- Ersätt integranden på varje delintervall med en enklare funktion, t ex polynom
- Beräkna den enklare funktionens integral exakt på varje delintervall (kan göras med enkel formel)
- Summera alla delintegraler

Adaptivitet (jfr lab)

- I praktiken används adaptiva metoder
- Dessa beräknar diskretiseringen på egen hand så att en viss noggrannhet erhålls
- Indelningen varierar – där funktionen varierar mycket krävs finare indelningen och tvärtom

Fråga: Hur kan metoden beräkna felet utan att känna till exakt lösning?



Trapets o Simpson

Formler på *ett* delintervall/dubbelintervall:

- Trapetsformeln

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x)dx \approx (x_{k+1} - x_k) \frac{f(x_{k+1}) + f(x_k)}{2} = h_k \frac{f(x_{k+1}) + f(x_k)}{2}$$

obs bredden*höjden

- Simpsons formel

$$\int_{x_k}^{x_{k+2}} f(x)dx \approx \frac{1}{6}(x_{k+2} - x_k)(f(x_k) + 4f(x_{k+1}) + f(x_{k+2})) = \frac{h_k}{3}(f(x_k) + 4f(x_{k+1}) + f(x_{k+2}))$$

Trapets o Simpson

Allmänt kan man ansätta

$$\int_{x_0}^q f(x)dx \approx \sum_{k=0}^q a_k f(x_k)$$

kallas *Newton-Cotes formler*

Formlerna kan användas för härledning av Trapets och Simpson

Trapets o Simpson

Om ekvidistant indelning, $h_k = h$, kan samtliga delintervall summeras

- Trapetsformeln

$$\int_a^b f(x)dx \approx \frac{h}{2} \sum_{k=0}^{N-1} f(x_{k+1}) + f(x_k) = \frac{h}{2}(f(x_0) + 2f(x_1) + \dots + 2f(x_{N-1}) + f(x_N))$$

- Simpsons formel

$$\int_a^b f(x)dx \approx \frac{h}{3} \sum_{k=0,2,\dots}^{N-1} f(x_k) + 4f(x_{k+1}) + f(x_{k+2}) = \frac{h}{3}(f(x_0) + 4f(x_1) + 2f(x_2) + \dots + 2f(x_{N-2}) + 4f(x_{N-1}) + f(x_N))$$

Trapets o Simpson

Kan enkelt implementeras med skalärprodukt...

$$f = \begin{pmatrix} f(x_0) \\ f(x_1) \\ \vdots \\ f(x_{N-1}) \\ f(x_N) \end{pmatrix}, \quad v_{tr} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ \vdots \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad v_s = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 2 \\ \vdots \\ 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$$

...och integralen beräknas

$$I_T = \frac{h}{2} v_{tr}^T f, \quad I_S = \frac{h}{3} v_s^T f$$

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Noggrannhetsordning

$\int_0^{0.8} e^{-x^2} dx$

Värde enligt Matlabs **quad**: 0.65766985632840

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Noggrannhetsordning

Med trapetsformeln

h	I-T(h)	(I-T(2h))/(I-T(h))
0.4000	1.135e-002	
0.2000	2.819e-003	4.0280
0.1000	7.035e-004	4.0069
0.0500	1.758e-004	4.0017

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Diskretiseringsfel

Med Simpsons formel

h	I-S(h)	(I-S(2h))/(I-S(h))
0.4000	-4.458e-004	
0.2000	-2.635e-005	16.9206
0.1000	-1.621e-006	16.2549
0.0500	-1.009e-007	16.0638

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Noggrannhetsordning

■ Överfört till grafik

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Noggrannhetsordning

- Trapets
En minskning av h med faktor 2 => minskning av felet med faktor 4
- Simpson
En minskning av h med faktor 2 => minskning av felet med faktor 16

$4 = 2^2$ $16 = 2^4$

Kallas metodens *noggrannhetsordning*

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Diskretiseringsfel

- Trapets
 - Noggrannhetsordning 2
 - Diskretiseringsfelet är av ordning $O(h^2)$
- Simpson
 - Noggrannhetsordning 4
 - Diskretiseringsfelet är av ordning $O(h^4)$
- Givet att man vill ha en viss noggrannhet kräver en metod av låg n.o. mindre h => fler beräkningar än metod med hög n.o.

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Diskretiseringsfel

Felet kan även härledas analytiskt

- **Trapets**
Den ledande (dominerande) termen i felet på ett delintervall är $-\frac{h^3}{12} f''(x_k) + O(h^4)$
detta leder till att totala felet på hela $[a, b]$ blir $O(h^2)$
- **Simpson**
På samma sätt felet på ett dubbelintervall $-\frac{h^5}{90} f'''(x_k) + O(h^6)$
leder till att felet på $[a, b]$ blir $O(h^4)$

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Feluppskattning

- Kunskaperna om noggrannhetsordning kan användas för att uppskatta felet - detta utan att veta den exakta integralen
- För trapets gäller att felet E_T i integralberäkningen $T(h)$

$$E_T \approx \frac{T(h) - T(2h)}{3} \quad (\text{Jfr laboration})$$
 där $T(2h)$ är beräkning av samma integral med dubbel steglängd
- Kallas *tredjedelsregeln*
- Är en uppskattning av ledande termen i felet, dvs $O(h^2)$ -termen

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Feluppskattning

- För Simpson gäller att felet E_S i integralberäkningen $S(h)$

$$E_S \approx \frac{S(h) - S(2h)}{15} \quad \text{Jfr laboration}$$
 där $S(2h)$ är beräkning av samma integral med dubbel steglängd
- Kallas *femtondelsregeln*
- Uppskattning av den ledande termen i diskretiseringsfelet, dvs av $O(h^4)$ -termen

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Feluppskattning

- Generellt gäller

$$E \approx \frac{Q(h) - Q(2h)}{2^p - 1}$$
 där p är metodens noggrannhetsordning
- Detta kallas *Richardsonextrapolation*
- Tredjedelsregeln och femtedelsregeln är alltså specialfall av Richardsonextrapolation
- Richardsonextrapolation kan användas i adaptiva metoder

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Adaptiva metoder

1. Beräkna integralvärde på intervall med steglängd $h \Rightarrow Q(h)$ resp $2h \Rightarrow Q(2h)$
2. Uppskatta felet (Richardsonextrapolation)
3. Om felet $<$ tolerans
 - acceptera $Q(h)$
 - beräkna nästa intervall, om inget ytterligare intervall finns, så färdig annars (dvs felet $>$ tolerans)
 - Kasta $Q(h)$
 - Dela intervallet i två intervall
 - Beräkna integral, från punkt 1, för vart och ett av de två nya intervallen, h ges värdet $h/2$

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

Adaptiva metoder

Ex)

Schematiskt hur diskretiseringen i adaptiv Simpson kan se ut

Etc tills hela integralen färdig

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Funktionsfelet

- Förutom diskretiseringsfel tillkommer *funktionsfel*
Hos trapetsmetoden

$$T(h) = \frac{h}{2}(f(x_0) + 2f(x_1) + \dots + 2f(x_{N-1}) + f(x_N))$$

pga avrundningsfel beräknas ej $f(x)$ utan $\tilde{f}(x)$
dvs

$$\tilde{T}(h) = h\left(\frac{1}{2}\tilde{f}(x_0) + \tilde{f}(x_1) + \dots + \tilde{f}(x_{N-1}) + \frac{1}{2}\tilde{f}(x_N)\right)$$

Om $|\tilde{f}(x) - f(x)| \leq \varepsilon$
så kan man få fram att

$$|\tilde{T}(h) - T(h)| \leq (b-a) \cdot \varepsilon$$

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Funktionsfelet

- Funktionsfelet, trapets $|\tilde{T}(h) - T(h)| \leq (b-a) \cdot \varepsilon$
- Motsvarande för Simpson
- Kan detta bli stort?
Det beror på storleken hos ε .
- Om enbart avrundningar så är ε litet och diskretiseringsfelet kommer att dominera
- Om $f(x)$ -värdena kommer från mätningar med stor osäkerhet kan ε vara betydligt större och få effekt på totala noggrannheten.

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se

Informationsteknologi

UPPSALA UNIVERSITET

Noggrannhet

- Felkällor:
 - Kontinuerligt ersätts av diskret => diskretiseringsfel
 - Fel i beräkning av $f(x_k)$ => funktionsfelet
- Exakt integral: I , kvadraturformel: $\int_a^b f(x)dx \approx Q(h)$
Exakt summa: $Q(h)$, beräknad summa: $\tilde{Q}(h)$
- $\tilde{Q}(h)$ blir då approximationen av I och absoluta felet

$$I - \tilde{Q}(h) = \underbrace{I - Q(h)}_{\text{diskretiseringsfel}} + \underbrace{Q(h) - \tilde{Q}(h)}_{\text{funktionsfel}}$$

↑
kallas även trunckeringsfel

Institutionen för informationsteknologi | www.it.uu.se