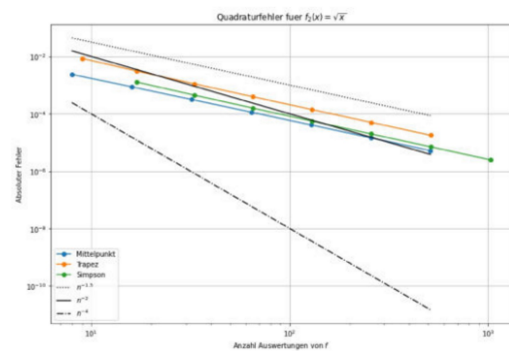
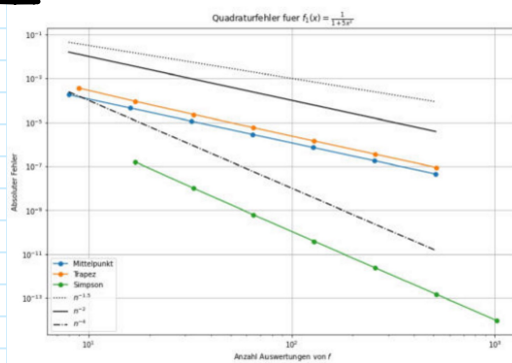


Nachbesprechung Serie 2:

- gut gelöst, aber bitte entfernt nichts aus den Templates
 - ↳ vor dem Abgeben: Vorname, Nachname ergänzen, hand-in auf True setzen
- Interpretation von Plots: übt unbedingt, Plots / Resultate zu interpretieren
 - ↳ Wird definitiv an der Prüfung verlangt

Plots:



Was sieht man? f_1 hinreichend glatt
 f_2 nicht

⇒ Wenn Funktion hinreichend glatt, so ist asymptotisches Verhalten der Quadratur-Regeln wie erwartet.

Ist sie jedoch nicht "glatt" so kann es sein, dass der Fehler der TR & SR fast gleich sind ⇒ ziehen TR vor, da sie billiger ist

Wieso ist $f_2(x) = \sqrt{x}$ auf $I = [0, 1]$ nicht "glatt" genug?

⌈ Fehler der zusammengesetzten Quadratur auf $I = [a, b]$:

$$E = \left| \int_a^b f(x) dx - Q(f; a, b) \right| \leq C \cdot h^p \|f^{(p)}\|_{\infty(I)}$$

Falls nun $f \notin C^p(I)$, so haben wir ein Problem: _!

$$f_2'(x) = \frac{1}{2\sqrt{x}} \Rightarrow \text{divergiert für } x=0$$

⇒ nicht ableitbar bei $x=0$

⇒ $f \notin C^2([0, 1])$

⇒ Konvergenzordnung bricht zusammen

Gauss-Legendre Quadratur (nicht-äquidist. Stützstellen)

Idee: s Knoten & Gewichte so wählen, dass $E(s) = 0 \quad \forall P \in \mathbb{P}[x]^{\leq 2s-1}$

Folglich hat die GL-QR Ordnung $2s$. Man spricht von höchster Ordnung, da wegen der $2s$ Freiheitsgrade keine höhere Ordnung erreicht werden kann.

Def.: Skalarprodukt

Sei V ein V.R. Ein SKP $\langle \cdot, \cdot \rangle \rightarrow \mathbb{R}$ ist

bilinear: $\forall u, v, w \in V, \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$ gilt $\langle \alpha u + \beta v, w \rangle = \alpha \langle u, w \rangle + \beta \langle v, w \rangle$

$$\langle u, \alpha v + \beta w \rangle = \alpha \langle u, v \rangle + \beta \langle u, w \rangle$$

symmetrisch: $\forall u, v \in V: \langle u, v \rangle = \langle v, u \rangle$

positiv definit: $\forall v \in V: \langle v, v \rangle \geq 0$ und $\langle v, v \rangle = 0 \Leftrightarrow v = 0$

Bsp.: $V = \mathbb{R}^3, \langle x, y \rangle = \sum_{i=1}^3 x_i y_i$

$$V = \mathbb{R}[x]^{\leq n}, \langle P, Q \rangle = \int_{-1}^1 P(x)Q(x)dx \quad (\text{wieso dieses SKP?})$$

Def.: Orthogonalität

Sei $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ ein euklid. V.R. $u, v \in V$ sind orthogonal, falls $\langle u, v \rangle = 0$

Thm.: Polynomdivision

Seien $P, M \in \mathbb{R}[x]$ mit $\deg(P) = s+m, \deg(M) = s \stackrel{?}{\geq} 1$. Dann $\exists R, G \in \mathbb{R}[x]$ mit $\deg(R) \leq s-1$ und $\deg(G) = m$, s.d.

$$P(x) = M(x)G(x) + R(x)$$

Nehmen wir nun an, wir haben eine QF mit s Stützen, Ordnung $s+m+1$, d.h.

$P(x)$ wird exakt berechnet, i.e.: $\int_a^b P(x)dx = \sum_{i=1}^s P(x_i)w_i$

Wähle $M(x) = \prod_{i=1}^s (x-x_i)$ und mit Polynomdivision folgt:

$$\begin{aligned} \int_a^b P(x)dx &= \int_a^b M(x)G(x)dx + \int_a^b R(x)dx \\ \parallel &\parallel \\ \sum_{i=1}^s P(x_i)w_i &= \underbrace{\sum_{i=1}^s \tilde{M}(x_i)G(x_i)w_i}_{=0} + \sum_{i=1}^s R(x_i)w_i \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \langle M, G \rangle := \int_a^b M(x)G(x)dx \stackrel{!}{=} 0 \quad \forall G \in \mathbb{R}[x]^{\leq m}$$

Wir haben also gezeigt: QF mit Stützen $\{x_i\}$ und Ordnung

$$\Leftrightarrow \langle M, G \rangle = 0 \quad \forall G \in \mathbb{R}[x]^{\leq m} \text{ wenn } M(x) = \prod_{i=1}^s (x-x_i)$$

" $\Leftarrow$ " kann man auch zeigen

Folge: Maximale Ordnung = $2s$. Falls nicht, wähle $G = M \Rightarrow \int_a^b u(x)u(x)dx = 0$
 $\Leftrightarrow M(x)^2 = 0 \Rightarrow 0 = \deg(M^2) = 2 \cdot \deg(M) = 2 \cdot s \Rightarrow s = 0$ ⚡

Gefunden: Q^F mit Ordnung $2s \Leftrightarrow$ Polynom aus Stützstellen ist orthogonal zu allen Polynomen kleineren Grades

Wollen: orthogonale Polynome bzgl. $\langle P, Q \rangle = \int_a^b P(x)Q(x)dx$

Für $[a, b] = [-1, 1] \Rightarrow$ Legendre-Polynome

Wie orthogonalisieren?

Thm.: Gram - Schmidt

Sei $B = \{b_1, \dots, b_n\}$ Basis des VR $(V, \langle \cdot, \cdot \rangle)$. Dann können wir eine orthogonale

Basis finden: $v_i := b_i - \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\langle v_k, b_i \rangle}{\langle v_k, v_k \rangle} v_k$

Legendre - Polynome:

Monombasis $B = \{1, x, \dots, x^n\}$, $\langle P, Q \rangle = \int_{-1}^1 P(x)Q(x)dx$

$$P_i(x) = x^i - \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\langle P_k, x^i \rangle}{\langle P_k, P_k \rangle} P_k, \quad i \in [n]$$

wobei $P_k(1) = 1$

Dann: $P_0(x) = 1$, $P_1(x) = x$, $P_2(x) = \frac{1}{2}(3x^2 - 1)$

$$\langle P_k, P_j \rangle = \frac{2}{2k+1} \delta_{kj}$$

Frage: Was können wir jetzt noch tun?

→ Numerisch stabile Methode zur Berechnung

→ Gewichte berechnen via Golub-Welsch: $w_k = 2(v^k)_1^2$, v^k : k -ter EW Matrix

Wie kommen wir dahin?

(1) GS $\Rightarrow$ 3-Term-Rekurrenz

(2) $\Rightarrow$ Matrix Notation

(3) $\Rightarrow$ EW-Bedingung