

Aufgabe 1 (Interpolation, 3+2 Punkte)

Folgende drei Werte einer unbekanntem Funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sind bekannt:

$$f(-2) = 1, \quad f(0) = 1, \quad f(1) = -2.$$

Gesucht ist das Interpolationspolynom $p_2 \in \mathbb{P}_2$, das in den Punkten $x_k \in \{-2, 0, 1\}$ mit $f(x_k)$ übereinstimmt.

- Berechnen Sie das Interpolationspolynom in der Newtonschen Darstellung. Geben Sie auch die Darstellung in der Monombasis an.
- Sie erhalten nun zusätzlich die Information $f(2) = 1$. Berechnen Sie die Newtonsche Darstellung des Interpolationspolynoms $p_3 \in \mathbb{P}_3$, das zusätzlich auch in diesem Punkt mit f übereinstimmt. Geben Sie auch dessen Darstellung in der Monombasis an.

Aufgabe 2 (Fehlersuche, 5 Punkte)

Das Integral $\int_{\pi}^{2\pi} \cos(x) dx$ soll mit der summierten Simpson-Regel mit $m = 10$ Teilintervallen berechnet werden. Dazu steht ein MATLAB-Programm zur Verfügung, das jedoch Fehler enthält:

<pre>clear; a=0; b=pi; m=10; h=(b-a)/(m-1); simp=0 for k=0:m-1 zk=a+k*(b-a); simp=simp+h*(cos(zk)+2*cos(zk+h/2)+cos(zk+h))/6; end ergebnis=simp</pre>	<p>$a = \pi$ $b = 2\pi$ $h = \frac{b-a}{m}$</p> <p>$z_k = a + k \cdot h$ $\cos(\cdot) + 4\cos(\cdot) + \cos(\cdot)$</p>
--	---

Unterstreichen Sie jede Zeile, die einen Fehler enthält und geben Sie in der rechten Spalte jeweils die korrigierte Fassung an (ohne Begründung). Gesucht werden ausschließlich Fehler im Algorithmus, keine MATLAB-Fehler. Für falsche Antworten werden keine Punkte abgezogen.

Aufgabe 3 (Quadratur, 2+3 Punkte)

Betrachten Sie für $\alpha \in]0, 1[$ die Quadraturformel

$$Q^\alpha(f) = \lambda_0^\alpha f(-\alpha) + \lambda_1^\alpha f(\alpha)$$

zur Approximation von $I(f) = \int_{-1}^1 f(x) dx$.

- Berechnen Sie die Quadraturgewichte λ_i^α in Abhängigkeit von den Stützstellen $\pm\alpha$.
- Die Quadraturformel Q^α ist für Polynome vom Grad 1 exakt. Geben Sie ein $\alpha \in]0, 1[$ an, so dass die Quadraturformel sogar für alle Polynome vom Grad 2 exakt ist.

Aufgabe 4 (Anfangswertproblem, 2+3 Punkte)

Es soll die Lösung des bekannten Anfangswertproblems

$$x'(t) = y(t), \quad x(0) = x_0$$

$$y'(t) = -x(t), \quad y(0) = y_0$$

zu den Anfangswerten $x_0 = 0$ und $y_0 = 1$ untersucht werden.

- a) Zeigen Sie, dass für die exakte Lösung $(x(t))^2 + (y(t))^2 = 1$ für alle Zeiten $t \geq 0$ gilt.
- b) Es sei (x_k, y_k) , $k \in \mathbb{N}$ die mit dem expliziten Euler-Verfahren zur Schrittweite $\tau > 0$ berechnete Lösung. Berechnen Sie $x_1^2 + y_1^2$. Gilt die Erhaltungseigenschaft aus a) weiterhin?

Aufgabe 5 (Variation der Konstanten: Resonanz, 3 Punkte)

Gegeben sei das inhomogene Anfangswertproblem

$$y'(x) = \lambda y(x) + \phi(x), \quad y(x_0) = y_0.$$

Dabei ist $\lambda \in \mathbb{R}$ beliebig, $\phi: [0, \infty[\rightarrow \mathbb{R}$ stetig und $y_0 \in \mathbb{R}$ irgendein Anfangswert. Falls die Inhomogenität ϕ selber Lösung des homogenen Problems ist, d.h. $\phi' = \lambda\phi$, so spricht man vom Resonanzfall. Zeigen Sie, dass in diesem Fall

$$y(x) = \exp(\lambda(x - x_0))y_0 + (x - x_0)\phi(x)$$

Lösung des inhomogenen Anfangswertproblems ist.

Aufgabe 6 (Multiple choice, 6 Punkte)

Kreuzen Sie an, ob die jeweiligen Aussagen „wahr“ oder „falsch“ sind. Für jede richtig angekreuzte Aussage erhalten Sie einen Punkt; für jede falsch angekreuzte Aussage wird ein Punkt abgezogen. Sie können jedoch nicht weniger als 0 Punkte in dieser Aufgabe bekommen.

wahr	falsch	Aussage
	<input checked="" type="checkbox"/>	Das implizite Euler-Verfahren zur Approximation der Lösung von $x' = \lambda x$ ist für alle $\lambda > 0$ unbedingt stabil.
	<input checked="" type="checkbox"/>	Für beliebig oft differenzierbare Funktionen $f \in C^\infty[a, b]$ halbiert sich der Interpolationsfehler bei Verdopplung der Anzahl der Stützstellen.
<input checked="" type="checkbox"/>		Das explizite Euler-Verfahren zur Approximation der Lösung von $x' = \lambda x$ ist für jedes $\lambda \in \mathbb{R}$ konsistent mit der Ordnung $p = 1$.
	<input checked="" type="checkbox"/>	Der Interpolationsfehler der Newton-Darstellung des Interpolationspolynoms ist immer kleiner als der der Lagrange-Darstellung.
<input checked="" type="checkbox"/>		Es sei $f \in C^\infty[a, b]$ und für alle $n \in \mathbb{N}$ gelte $\ f^{(n)}\ _\infty \leq 5$. Dann geht der Interpolationsfehler mit wachsender Anzahl von Stützstellen gegen Null.
<input checked="" type="checkbox"/>		Der Fehler einer Newton-Cotes-Formel hängt von der Funktion ab, die integriert werden soll.

Collatz: Klausur A, Aufgabe 1

Gegeben: Funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit Funktionswerten

$$f_k = f(x_k), \quad k=0,1,2$$

Gesucht: Polynom $p_2(x) = c_2 x^2 + c_1 x + c_0$

$$\text{mit } p_2(x_k) = f_k, \quad k=0,1,2 \quad (**)$$

a) ~~Newton~~ Newton-Darstellung von p_2 :

$$p_2(x) = a_0 + a_1(x-x_0) + a_2(x-x_0)(x-x_1)$$

$$\begin{aligned} &= a_2 x^2 + (a_1 + a_2 x_0 + a_2 x_1)x + a_0 + a_1 x_0 + a_2 x_0 x_1 \\ &\stackrel{w}{=} c_2 \quad \quad \quad \underbrace{\quad \quad \quad}_{= c_1} \quad \quad \quad \underbrace{\quad \quad \quad}_{= c_0} \quad \quad \quad (***) \end{aligned}$$

Bestimmen der Koeffizienten a_i aus $(*)$ ~~Newton~~

$$\text{a) } p_2(x_0) = f_0 \Rightarrow a_0 = f_0$$

$$\text{a(ii) } p_2(x_1) = f_1 \Rightarrow a_1 = \frac{f_1 - f_0}{x_1 - x_0}$$

$$\text{a(iii) } p_2(x_2) = f_2 \Rightarrow a_2 = \frac{f_2 - f_0 - a_1(x_2 - x_0)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)}$$

Einssetzen der Zahlenwerte in (**) liefert

$$a_0 = 1, a_1 = 3, a_2 = -1$$

$$\Rightarrow \underline{p_2(x) = -x^2 - 2x + 1 \text{ (Normaldarstellung)}}$$

b) Zusätzliche Stützstelle, Newton-Polynom

$$p_3(x) = p_2(x) + a_3(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2)$$

Berechnung des zusätzlichen Koeffizienten a_3 (alle anderen $a_i, i=0,1,2$ bleiben erhalten):

$$(iv) \quad p_3(x_3) = f_3 \Rightarrow a_3 = \frac{f_3 - p_2(x_3)}{(x_3 - x_0)(x_3 - x_1)(x_3 - x_2)}$$

in Zahlen: $a_3 = 1 \quad (p_2(2) = 7)$

$$\begin{aligned} \Rightarrow p_3(x) &= x^3 - x^2(x_0 + x_1 + x_2) + x(x_1x_2 + x_0x_1 + x_0x_2) \\ &\quad - x_0x_1x_2 + p_2(x) \\ &= x^3 - 4x + 1 \end{aligned}$$

Cohort II, Klausur A, Aufgabe 3

Quadraturformel: $Q_n(f) = \sum_{k=0}^n f(x_k) \lambda_k$

mit Gewichten $\lambda_k = \int_a^b L_k(x) dx$, $L_k(x) = \prod_{\substack{i=0 \\ i \neq k}}^n \frac{x-x_i}{x_k-x_i}$

Hier: $n=1$ und $Q_1(f) = \lambda_0^x f(-\alpha) + \lambda_1^x f(\alpha)$!

a) Berechnung der Gewichte λ_i^x :

$$\lambda_0^x = \int_{-1}^1 \prod_{\substack{i=0 \\ i \neq 0}}^1 \frac{x-x_i}{x_0-x_i} dx, \quad x_0 = -\alpha, x_1 = \alpha$$

$$= \frac{1}{2\alpha} \int_{-1}^1 (\alpha - x) dx$$

$$= 1$$

Wegen $L_1(\alpha) = \frac{\alpha + \alpha}{2\alpha}$ gilt $\lambda_1^x = \lambda_0^x$ (ungerader Term verschw.)

Demnach haben wir die QF:

$$Q_1(f) = f(-\alpha) + f(\alpha)$$

(exakt für alle Polynome vom Grad 1)

b) Exakte Integration von Polynomen vom Grad 2: ↙

$$f(x) = c_2 x^2 + c_1 x + c_0 \Rightarrow \int_{-1}^1 f(x) dx = \left[\frac{c_2}{3} x^3 + \frac{c_1}{2} x^2 + c_0 x \right]_{-1}^1 \\ = \frac{2c_2}{3} + 2c_0$$

Gesucht: $\alpha \in]0, 1[$, so dass

$$f(-\alpha) + f(\alpha) \stackrel{!}{=} \frac{2c_2}{3} + 2c_0$$

$$f(x) = c_2 x^2 + c_1 x + c_0 \Rightarrow f(-\alpha) + f(\alpha) = 2c_2 \alpha^2 + 2c_0$$

~~///~~ Gleichheit, wenn $\frac{2c_2}{3} + 2c_0 = 2c_2 \alpha^2 + 2c_0$,

$$\text{d.h. } \alpha = \sqrt{\frac{1}{3}} \in]0, 1[$$

CoMa II, Klausur 4, Aufgabe 4

1

ODE: $x' = y, y' = -x, x(0) = 0, y(0) = 1$

a) Lösungskurve liegen auf dem Einheitskreis

z.z. $x^2 + y^2 = 1 \quad \forall t \geq 0$

$$\frac{d}{dt}(x^2 + y^2) = 2xx' + 2yy'$$

$$= 2xy - 2yx \quad (\text{Einsetzen der ODE})$$

$$= 0$$

$$\Rightarrow x^2 + y^2 = \text{const} \quad \forall t \geq 0$$

Einsetzen der Anfangswerte liefert $x(0)^2 + y(0)^2 = 1$

b) Explizites Euler:

$$\begin{pmatrix} x_{k+1} \\ y_{k+1} \end{pmatrix} = \left(\mathbb{I} + \tau \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \right) \begin{pmatrix} x_k \\ y_k \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & \tau \\ -\tau & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_k \\ y_k \end{pmatrix}$$

↯ Jamst haben was Abb. für $(x_0, y_0) = (0, 1)$:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & z \\ -z & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow x_1^2 + y_1^2 = \left| \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} \right|^2 = 1 + z^2 > \left| \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} \right|^2 = 1$$

↯ .h. ~~numerische~~ Logn. laufen spiralförmig nach außen,
keine Erhaltung der Norm.

Colla II, Klausur A, Aufgabe 5

2 Wege führen zum Ziel, d.h. zur Lösung

1) Ableiten:

$$\begin{aligned} y(x) &= \lambda e^{\lambda(x-x_0)} y_0 + (x-x_0) \phi'(x) + \phi(x) \\ &= \lambda \left(e^{\lambda(x-x_0)} y_0 + (x-x_0) \phi(x) \right) + \phi(x) \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} \phi' = \lambda \phi \\ &= \lambda y(x) + \phi(x) \end{aligned}$$

Anfangsbedingung checken: $y(x_0) = e^0 y_0 + 0 = y_0$ — Voilà!

2) Variation der Konstanten:

$$\begin{aligned} \tilde{y}(x) &= e^{\lambda(x-x_0)} y_0 + e^{\lambda x} \int_{x_0}^x e^{-\lambda s} \phi(s) ds \\ &= e^{\lambda(x-x_0)} y_0 + e^{\lambda(x-x_0)} \phi(x_0) \int_{x_0}^x ds, \end{aligned}$$

da $\phi' = \lambda \phi$, $\phi(x_0)$ konst $\Rightarrow \phi(s) = e^{\lambda(s-x_0)} \phi(x_0)$.

$$\text{Also: } \tilde{y}(x) = e^{\lambda(x-x_0)} (y_0 + \phi(x_0)) (x-x_0)$$

$$= e^{\lambda(x-x_0)} y_0 + (x-x_0) \phi(x)$$

$$= y(x)$$