

Bem: Bei der Rekursion

$$b_{k+1} = b_k + \frac{1}{2}(c_{k+1} - c_k) h_{k+1}$$

können sich Rundungsfehler aufschaukeln. Abhilfe [Skript S.3.20]:  
Man kann zeigen, dass

$$b_k = f[x_k, x_{k+1}] - h_{k+1} \frac{2c_k + c_{k+1}}{6} \quad k=0, \dots, n-1$$

$$s_m(x)|_{J_{k+1}} = a_k + b_k(x-x_k) + \frac{c_k}{2!}(x-x_k)^2 + \frac{d_k}{3!}(x-x_k)^3$$

### 3.21 Stabilität kubischer Splines

Lemma [Skript L.3.21]

a) Für  $f \in C^2[a, b]$ :

$$\|s_m''\|_{\infty} \leq 3\|f''\|_{\infty}, \quad \text{oder, äquivalenterweise} \quad \|P\|_{\infty} = \sup_{g \neq 0} \frac{\|P_g g''\|_{\infty}}{\|g''\|_{\infty}} \leq 3$$

b) Falls  $f \in C^4[a, b]$ , dann gilt auch:

$$\|s_m'' - f''\|_{\infty} \leq \frac{h^2}{2} \|f^{(4)}\|_{\infty}$$

(wie 3.21, nur  $g=f''$ )

Beweis: a)  $s_m$  stückweise  $P_3 \Rightarrow s_m'' \in S_{\Delta}^1$ , stückw. linear

Daher  $\|s_m''\|_{\infty} = \|c\|_{\infty}$ , wo  $c$  wie vorher, Lösung von  $Kc = \beta$

Also:  $\|P(f'')\|_{\infty} = \|c\|_{\infty}$

$$\|s_m''\|_{\infty} = \|c\|_{\infty} = \|K^{-1}\beta\|_{\infty} \stackrel{8.2.13}{\leq} \|K^{-1}\|_{\infty} \|\beta\|_{\infty} \stackrel{3.20}{=} 6 \max_i |f[x_{i-1}, x_i, x_{i+1}]|$$

$$\stackrel{3.6}{\leq} 6 \frac{\|f''\|_{\infty}}{2} \stackrel{8.3.5}{=} 3\|f''\|_{\infty}$$

Da  $f''$  beliebig,  $s_m'' = Pf''$ , wir haben  $\|P\|_{\infty} \leq 3$ .

b) Sei  $u_m(x) = \sum_{\frac{1}{2}} f''(x_k) \varphi_3(x)$ , lin. interpolation (s.u.)  $(\varphi_i$ : Kätchenfkt.)

Dann  $Pu_m = u_m$ , und da  $u_m \in S_{\Delta}^1$

$$\|s_m'' - f''\|_{\infty} \leq \|s_m'' - u_m\|_{\infty} + \|u_m - f''\|_{\infty} = \|P(f'') - Pu_m\|_{\infty} + \|u_m - f''\|_{\infty} = (\|P\|_{\infty} + 1) \|u_m - f''\|_{\infty}$$

$$\stackrel{a)}{\leq} 4 \|f'' - u_m\|_{\infty} \stackrel{3.15}{\leq} \frac{\|f^{(4)}\|_{\infty} h^2}{2} \stackrel{8.3.15}{\leq}$$

### 3.22 Fehlerabschätzung vollständiger kubischer Splineinterpolation

Satz [Skript S.3.22]: Sei  $f \in C^4[a, b]$ . Dann gilt

$$\|f - \phi_m\|_{\infty} \leq \frac{h^4}{16} \|f^{(4)}\|_{\infty}$$

Beweis: Sei  $e_m = f - \phi_m f$ . Interpoliere  $e_m$  auf Stützstellen  $x_0, x_1, x_{2n}$ :

$$p_2(z) = e_m[x_0] + e_m[x_0, x_{2n}](z-x_0) + e_m[x_0, x_{2n}, x_1](z-x_0)(z-x_{2n})$$

= 0 (Interpolat)

kub. Interpolationsm.

Wiederholung:  
zu jeder Fkt  $f \in C^2[a, b] \exists! s_m = \phi_m(f) \in S_{\Delta}^3$   
wobei die Interpolationsbed. ( $s_m(x_k) = f(x_k)$ ,  
 $g = 0, \dots, m$ ) und RB Typ A, B oder C erfüllt sowie  
die Extremal-eigenschaft  $\|s_m''\|_{\infty} = \|v''\|_{\infty} \forall v \in H$   
 $\|P(f'')\|_{\infty} = \|P(f'')\|_{\infty} \leq \|P\|_{\infty} \|f''\|_{\infty}$



Da  $e_m(x_i) = 0 = e_m(x_{i+1})$  (Interpolationsbedingung!),  $e_m$  muss  $p_2 = \text{const} (x-x_i)(x-x_{i+1})$  sein, also (mit  $z=x$ )

$$e_m(x) = p_2(z) = e_m[x_i, x_{i+1}, x] \underbrace{(z-x_{i+1})}_{\substack{\times \\ \underline{x}}} \underbrace{(z-x_i)}_{\substack{\times \\ \underline{x}}}$$

JP-Bed.  $\underline{x}$

Also:

$$\|e_m\|_\infty \leq \|e_m[x_i, x_{i+1}, \cdot]\|_\infty \max_{x \in \mathbb{P}_{k+1}} |(x-x_i)(x-x_{i+1})|$$

$$\stackrel{(3.6.)}{\leq} \frac{\|e''\|_\infty}{2} \cdot \frac{h^2}{4} \stackrel{3.21}{\leq} \frac{h^2}{4} \|f^{(2)}\|_\infty \cdot \frac{h^2}{4}$$

$$e_m = f - s_m = f - s_m, \quad e_m'' = f'' - s_m''$$

Bemerkungen:

- Hal (1968):  $\|f - s_m\|_\infty \leq \frac{5}{384} h^4 \|f^{(4)}\|_\infty$ , wo  $\frac{5}{384}$  ist bestmögliche Konstante  
*Splines 4. Ordnung*
- Periodische Spline-Interpol.:  $\|f - s_m\|_\infty \leq \frac{h^4}{16} \|f^{(4)}\|_\infty$
- Natürliche —||— .  $\|f - s_m\|_\infty = O(h^2)$  Wie Ableitungsinfo am Rand nicht berücksichtigt.

# IV. NUMERISCHE QUADRATUR

## 4.1 Aufgabenstellung

- Gegeben  $f \in C[a,b]$
- Berechne  $I(f) = \int_a^b f(x) dx$

## 4.2 Ein unbrauchbarer Algorithmus

*Stammfunktion*  
 $F(x) = \int_a^x f(s) ds$ , dann  $I(f) = F(b) - F(a)$

- Berechnung über Stammfkt von Auslöschung behaftet
- Stammfkt zu ermitteln meist teuer, wenn überhaupt möglich (oft existiert keine geschlossene Form)

## 4.3 Konditionsanalyse

- Absolute Kondition:

$$\sup_{f \in C[a,b]} \frac{|I(f)|}{\|f\|_\infty} \leq b-a$$

$$|I(f) - I(f+\Delta f)| = |I(\Delta f)| \leq \int_a^b |\Delta f| = \| \Delta f \|_1 = \| \Delta f \|_\infty (b-a)$$

absolute Kondition ist beschränkt

- Relative Kondition:

Betrachte,  $I: C[a,b] \rightarrow \mathbb{R}$  linear

$$\frac{|I(f) - I(f+\Delta f)|}{|I(f)|} \leq \frac{|I(\Delta f)|}{|I(f)|} \leq \frac{(b-a) \|\Delta f\|_\infty}{|I(f)|} = \frac{(b-a) \|\Delta f\|_\infty}{|I(f)|} \cdot \frac{\|f\|_\infty}{\|f\|_\infty}$$

=  $K_{rel}$  kann groß werden, unüberschaubar für hoch-oszillatorische untergrund

## 4.4 Anforderungen an die Numerik

Wir wollen Quadraturformeln  $I_N(f) \approx I(f)$  konstruieren

- $I_N$  soll linear sein
- Aufwand  $I_N(f) = N \cdot f$ -Auswertungen
- $\lim_{N \rightarrow \infty} I_N(f) = I(f)$  soll gelten
- QF ist von q-ter Ordnung, falls

Bsp:  $f_n(x) = \frac{(2n+1)\pi}{2} \cdot \sin((2n+1)\pi x)$   
 $I(f_n) = \int_0^1 f_n(x) dx = 0$ ,  $\|f_n\|_\infty = \frac{(2n+1)\pi}{2}$   
 $K(I(f_n)) = \frac{(2n+1)\pi}{2} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$

$$|I(f) - I_N(f)| \leq O(N^{-q})$$

↑ Konstante hängt von  $f$  ab!  
Damit auch die Effizienz!

#### 4.5 Interpolatorische Quadraturformeln

• Gitter  $\Delta = \{a = z_0 < z_1 < \dots < z_{m-1} < z_m = b\}$ ,  $V_\varepsilon = [z_{\varepsilon-1}, z_\varepsilon]$

• Zerlege Integral

$$I(f) = \sum_{\varepsilon=1}^m \int_{V_\varepsilon} f(x) dx$$

• Interpolation auf Teilintervallen:  $p_{m\varepsilon} \in \mathbb{P}_m$  auf  $V_\varepsilon$

$$p_{m\varepsilon}(x_{i\varepsilon}) = f(x_{i\varepsilon}) \quad \forall i = 0, \dots, m$$

Stützstellen  $z_{\varepsilon-1} \leq x_{0\varepsilon} < x_{1\varepsilon} < \dots < x_{m\varepsilon} \leq z_\varepsilon$

• Approximation:

$$\int_{V_\varepsilon} f = \int_{V_\varepsilon} p_{m\varepsilon} = h_\varepsilon \sum_{i=0}^m f(x_{i\varepsilon}) \lambda_{i\varepsilon}, \quad h_\varepsilon = z_\varepsilon - z_{\varepsilon-1}$$

Gewichte:

$$\lambda_{i\varepsilon} = \frac{1}{h_\varepsilon} \int_{V_\varepsilon} L_{i\varepsilon}(x) dx, \quad L_{i\varepsilon}(x) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^m \frac{x - x_{j\varepsilon}}{x_{i\varepsilon} - x_{j\varepsilon}}$$

Summierte

• Quadraturformel

$$I_\Delta(f) = \sum_{\varepsilon=1}^m h_\varepsilon \sum_{i=0}^m \lambda_{i\varepsilon} f(x_{i\varepsilon})$$

Aufwand:  $m(m+1)$

Interp./Teilintervall

#### 4.6 Diskrete Kondition

$I_\Delta$  offensichtlich linear.

$$|I_\Delta f| \leq \sum_{\varepsilon=1}^m h_\varepsilon \sum_{i=0}^m |\lambda_{i\varepsilon}| |f(x_{i\varepsilon})| \leq \underbrace{\left( \sum_{\varepsilon=1}^m h_\varepsilon \sum_{i=0}^m |\lambda_{i\varepsilon}| \right)}_{\gamma} \|f\|_\infty$$

absolute Kondition

$$\gamma = \max_{\varepsilon=1, \dots, m} \sum_{i=0}^m |\lambda_{i\varepsilon}|$$

Satz [Skript Sk. 2]

Für  $f \in C[a, b]$  mit  $I_\Delta(f) \neq 0$  gilt

$$K_{rel} = \gamma(b-a) \frac{\|f\|_\infty}{|I_\Delta(f)|}$$

Ist  $I_\Delta$  vom positivem Typ, d.h.  $\lambda_{i\varepsilon} \geq 0 \quad \forall i, \varepsilon$ , so gilt  $\gamma = 1$ , sonst  $\gamma \geq 1$ .

Beweis:  $K_{rel}$ , wie oben. Sei  $\xi = 1, \dots, m$  beliebig und  $p_\xi \equiv 1$ . Dann

$$h_\xi = \int_{V_\xi} p_\xi = h_\xi \sum_{i=0}^m 1 \cdot \lambda_{i\xi} \Rightarrow \sum_{i=0}^m \lambda_{i\xi} = 1 \quad \forall \xi$$

$\Rightarrow \gamma = 1$  falls  $|\lambda_{i\varepsilon}| = \lambda_{i\varepsilon}$ . Sonst  $\gamma \geq 1$  aus  $\Delta$ -Ungleichung.