

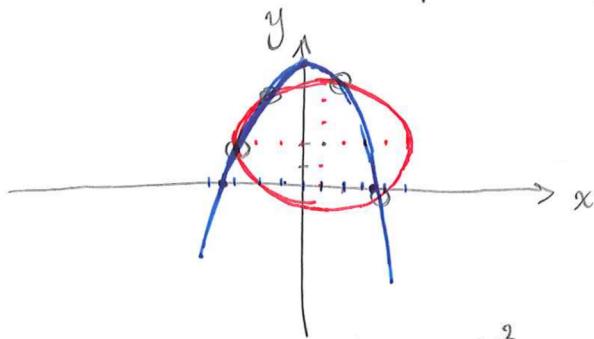
Tenta 17-01-12 del 2

P1.

$$\begin{cases} \frac{(x-1)^2}{16} + \frac{(y-2)^2}{9} = 1 & (1) \\ \frac{x^2}{4} + \frac{y}{2} = 3 & (2) \end{cases}$$

a) Hur många lösningar?

(1) är en ellips. $\frac{(x-1)^2}{4^2} + \frac{(y-2)^2}{3^2} = 1$



(2) är en parabel. $y = -\frac{x^2}{2} + 6 = \frac{12-x^2}{2} = \frac{(\sqrt{12}+x)(\sqrt{12}-x)}{2}$

Svar: 4 st.

$$\sqrt{12} \approx 3,5$$

$$y_{\max} = y(0) = 6$$

b) Sekantmetoden. Kräver ensravabelektion.

Enklast: sätt in $y = \frac{3-x^2}{2}$ i (1):

$$\Rightarrow \underbrace{\frac{(x-1)^2}{16} + \frac{\left(\frac{3-x^2}{2} - 2\right)^2}{9} - 1}_{f(x)} = 0$$

$$f(x) = 0$$

c) $x_{n+1} = x_n - \frac{1}{f'(x_n)} \cdot \frac{x_n - x_{n-1}}{f(x_n) - f(x_{n-1})}$

Matlab:

$$f = @(x) ((x-1)^2/16 + ((3-x^2)/2 - 2)^2/9 - 1;$$

$$t = 1; x = -2; x_{old} = -2.1;$$

$$\text{while } \text{abs}(t) \geq 1e-7, t = f(x) * (x - x_{old}) / (f(x) - f(x_{old})), x_{old} = x;$$

$$x = x - t;$$

end,

x

P2.

t	0.0	2.0	4.0	6.0	8.0	10.0	12.0
y	1.4	0.6	1.1	1.2	1.6	1.3	1.0

(2)

$$\frac{y}{y_0} = 1 + a \cos(\omega t) + b \sin(\omega t)$$

a) $\omega = 2$, $y_0 = 1$. MKV.

Systemet blir

$$\left\{ \begin{array}{l} 1.4 = 1 + a \cos(2 \cdot 0) + b \sin(2 \cdot 0) \\ 0.6 = 1 + a \cos(2 \cdot 2) + b \sin(2 \cdot 2) \\ 1.1 = \vdots \\ 1.2 = \\ 1.6 = \\ 1.3 = \\ 1.0 = 1 + a \cos(2 \cdot 12) + b \sin(2 \cdot 12) \end{array} \right.$$

2 obekanta, 7 ekv.

Matrisform:

$$A \bar{x} = \bar{b}$$

$$\bar{x} = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$$

$$\bar{b} = \begin{bmatrix} 1.4 - 1 \\ 0.6 - 1 \\ 1.1 - 1 \\ \vdots \\ 1.0 - 1 \end{bmatrix} \quad (\text{y-värden} - 1)$$

$$A = \begin{bmatrix} \cos(2 \cdot 0) & \sin(2 \cdot 0) \\ \cos(2 \cdot 2) & \sin(2 \cdot 2) \\ \vdots & \vdots \\ \cos(2 \cdot 12) & \sin(2 \cdot 12) \end{bmatrix} \quad 7 \times 2$$

Normalekvationssystem

$$\underbrace{A^T A}_{2 \times 2} \bar{x} = \underbrace{A^T \bar{b}}_{2 \times 1}$$

2 ekv., 2 obekanta.

(3)

b) $\omega = 2$.

Linjärt ersättningssproblem. T.ex.

$$-1 = -\frac{y}{y_0} + a \cos(\omega t) + b \sin(\omega t)$$

$$\left[\frac{1}{y_0} = c \right] \text{ ger}$$

$$-\underline{c} y + \underline{a} \cos(\omega t) + \underline{b} \sin(\omega t) = -1$$

eller

$$y = \underline{y_0} + \underbrace{a y_0}_{\underline{a}} \cos(t) + \underbrace{b y_0}_{\underline{b}} \sin(t)$$

Matlab:

$$t = (0 : 2 : 12)^\top;$$

$$y = [1.4 \quad 0.6 \quad 1.1 \quad 1.2 \quad 1.6 \quad 1.3 \quad 1.0]^\top;$$

% Skriv inte ... i onödan i koden.

% Exakt syntax inte så viktig. Det är själva

% strukturen & algoritmen som är viktig.

$$\text{högerled} = y; \quad \omega = 2;$$

$$\text{matris} = [\text{ones}(\text{size}(t)), \cos(\omega * t), \sin(\omega * t)]^\top;$$

coeff = matris \ högerled; % gör MKV,

$$y_0 = coeff(1);$$

$$a = coeff(2) / y_0; \quad b = coeff(3) / y_0;$$

$$y_0, a, b$$

(P2)

c) Icke linjära MKV.

$$f_i(y_0, a, b, \omega) = \frac{y_i}{y_0} - 1 - a \cos(\omega t_i) - b \sin(\omega t_i) = 0 \quad i = 1, \dots, 7$$

Jacobimatrix (Gauss-Newton):

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial f_i}{\partial y_0} = -\frac{y_i}{y_0^2} \\ \frac{\partial f_i}{\partial a} = -\cos(\omega t_i) \\ \frac{\partial f_i}{\partial b} = -\sin(\omega t_i) \\ \frac{\partial f_i}{\partial \omega} = a \sin(\omega t_i) t_i - b \cos(\omega t_i) t_i \end{array} \right.$$

Matlab:Fortsättning från förra uppgiften!

$$x = [y_0, a, b, \omega]'$$

$$f = @x \quad y/x(1) - 1 - x(2) * \cos(x(4) * t) - x(3) * \sin(x(4) * t),$$

$$J = @x \quad [-y/x(1)^2, -\cos(x(4) * t), -\sin(x(4) * t), \dots$$

$$x(2) * \sin(x(4) * t) * t - x(3) * \cos(x(4) * t) * t],$$

$$t = 1;$$

$$\text{while } \text{norm}(t) \geq 1e-7$$

$$t = J(x) \setminus f(x);$$

$$x = x - t;$$

end

% Plot

$$tf = linspace(0, 12, 100);$$

$$yf = x(1) * (1 + x(2) * \cos(x(4) * tf) + x(3) * \sin(x(4) * tf));$$

$$\text{plot}(tf, yf), \text{hold on}, \text{plot}(tf, yf, 'x')$$

P3.

$$(1) \left\{ \begin{array}{l} \frac{d^2y}{dt^2} + y - \frac{dx}{dt} = t^2 \\ y(1) = 1 \end{array} \right.$$

$$(2) \left\{ \begin{array}{l} \frac{dy}{dt} - xy + \frac{d^3x}{dt^3} = t \\ x(1) = 2 \end{array} \right.$$

a) Om vi skriver om sdm system av första ordningen måste vi införa

$$\left\{ \begin{array}{l} u_1 = x \\ u_2 = x' \\ u_3 = x'' \\ u_4 = y \\ u_5 = y' \end{array} \right.$$

så 5 BV behövs.

$x'(1)$, $x''(1)$, $y'(1)$ saknas

b)

$$\left\{ \begin{array}{l} u'_1 = u_2 \\ u'_2 = u_3 \\ u'_3 = t - u_5 + u_1 u_4 \\ u'_4 = u_5 \\ u'_5 = t^2 - u_4 + u_2 \end{array} \right. \quad \text{dvs} \quad \bar{u}(t) = \begin{bmatrix} 2 \\ 0.2 \\ 0.2 \\ 1 \\ 0.2 \end{bmatrix}$$

c) Matlab ← Se nästa sida!

d) Kan använda trapz. (nästa sida!)

(P3)

6

Kod:

$u_0 = [2, 0.2, 0.2, 1, 0.2]'$; $tspan = [1 \quad 3]$;
 $[T, U] = \text{ode45}(\text{odefun}, tspan, u_0);$

Mättis där varje rad är en tidpunkt

Vettskr med alla tidpunkta

$\text{disp}([y(3) \text{ är }], \text{num2str}(U(:, 4))])$

$w = U(:, 5) ./ U(:, 4);$

$\text{plot}(T, w)$

$I = \text{trapz}(T, U(:, 4));$

$\text{disp}([I \text{ integrallen är }], \text{num2str}(I)])$

P4.

$$y'''(x) \approx \frac{c_1 y(x-2h) + c_2 y(x-h) + c_3 y(x) + c_4 y(x+h) + c_5 y(x+2h)}{c_6 h^3} \quad (7)$$

a) $c_1 = c_5 = 1, \quad c_2 = c_4 = -2, \quad c_3 = 0$

$$c_6 = 6$$

Taylorutveckla y kring x :

$$y(x-2h) = y(x) - 2h y'(x) + \frac{4h^2}{2!} y''(x) + \frac{8h^3}{3!} y'''(x) + \frac{16h^4}{4!} y^{(4)}(x)$$

$$y(x-h) = y(x) - h y'(x) + \frac{h^2}{2!} y''(x) + \frac{h^3}{3!} y'''(x) + \frac{h^4}{4!} y^{(4)}(x)$$

$$y(x+h) = y(x) + h y'(x) + \frac{h^2}{2!} y''(x) + \frac{h^3}{3!} y'''(x) + \frac{h^4}{4!} y^{(4)}(x)$$

$$y(x+2h) = y(x) + 2h y'(x) + \frac{4h^2}{2!} y''(x) + \frac{8h^3}{3!} y'''(x) + \frac{16h^4}{4!} y^{(4)}(x)$$

Måste vara fel på uppgiften! $y(x)$ försunner inte!

→ Konvergerar inte alls! Ingen noggrannhetsordning.

Med $c_1 = -c_5$ och $c_2 = -c_4$ fås bättre

resultat. Men blir det verkligen rätt uppskattning med $c_6 = 6$?

Kanske blir så, men dämt att suman är "noll"

$$P_a^\Delta a)_{xx}$$