

## Kapitola 10. Numerické integrování

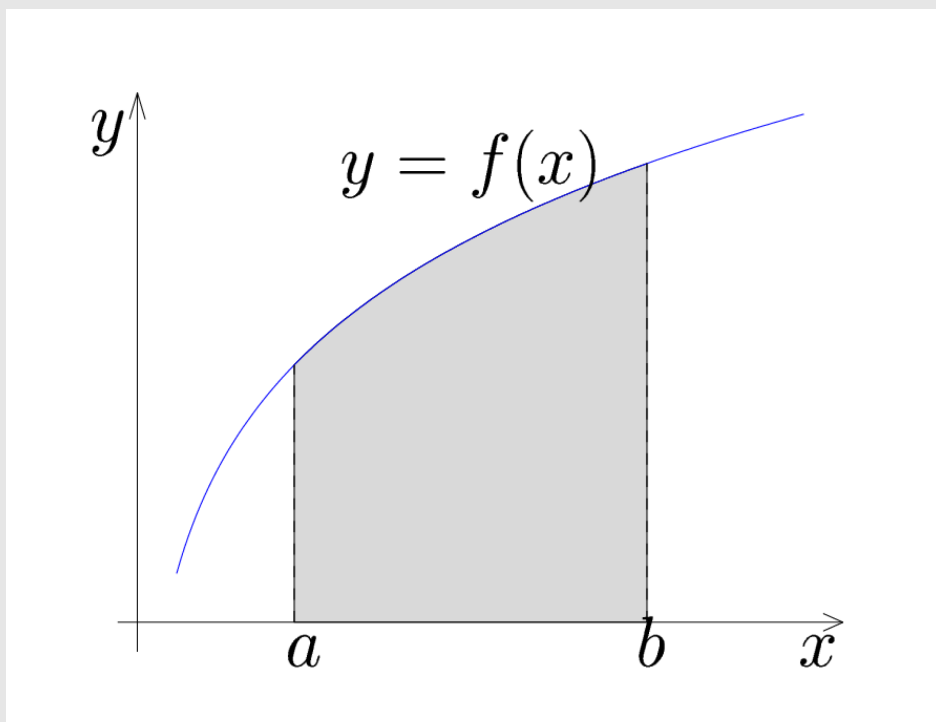
### Numerický výpočet hodnoty určitého integrálu

**Formulace:** Mějme na  $\langle a, b \rangle$  dānu integrovatelnou funkci  $f = f(x)$ . Naším cílem je určit pŕibližnou hodnotu určitého integrálu

$$I(f) = \int_a^b f(x) dx.$$

#### Poznámka:

Geometrický význam integrálu  $I(f)$  (viz obrázek) je obsah plochy mezi grafem funkce  $f$  a osou  $x$  na intervalu  $\langle a, b \rangle$ .



Numerické metody výpočtu integrálu užíváme zejména tehdy, když  $I(f)$  není možno spočítat analyticky (velmi častý případ) nebo je sice analytické řešení možné, ale je velmi pracné. V případě, že máme zadānu funkci  $f$  tabulkou, není ani jiný pŕístup možný.

Pŕirozený princip numerických metod pro výpočet integrálu vychází z aproximace funkce. Danou funkci  $f$  nahradíme její vhodnou aproximací  $\varphi$  a jako aproximaci integrálu  $I(f)$  prohlásíme hodnotu integrálu  $I(\varphi)$ , tj.

$$I(f) \approx I(\varphi) = \int_a^b \varphi(x) dx.$$

#### Poznámka:

Narozdíl od výpočtu derivace je výpočet integrálu stabilní, protože je-li  $\varphi$  dobrou aproximací funkce  $f$  na intervalu  $\langle a, b \rangle$ , je integrál  $I(\varphi)$  dobrou aproximací  $I(f)$ .



$$\left| \int_a^b f(x) dx - \int_a^b \varphi(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x) - \varphi(x)| dx \leq (b-a) \underbrace{\sup_{x \in (a,b)} |f(x) - \varphi(x)|}_{\varepsilon}$$

**Princip** většiny metod na výpočet určitého integrálu

$$\int_a^b f(x) dx$$

je založen na tom, že interval  $\langle a, b \rangle$  rozdělíme na  $N$  podintervalů  $\langle x_k, x_{k+1} \rangle$  tak, že

$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_{N-1} < x_N = b.$$

Na těchto podintervalech nahradíme funkci  $f$  polynomem a integrujeme tento polynom.

Vzorce pro výpočet určitého integrálu (tzv. **kvadrurní vzorce**) dělíme na:

na intervalech  $\langle x_k, x_{k+1} \rangle$  ... **základní**

přes celý interval  $\langle a, b \rangle$  ... **složený** (složený kv. vzorec je součtem základních kv. vzorců)

Pro jednoduchost předpokládáme, že jsou všechny podintervaly  $\langle x_k, x_{k+1} \rangle$  stejně velké.

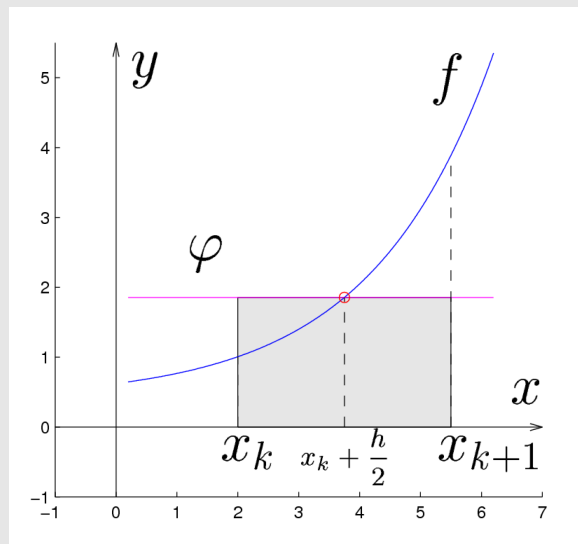
Ekvidistantní uzly potom vyjádříme takto

$$x_k = x_0 + kh, \quad \text{kde } k = 0, 1, \dots, N - 1 \quad \text{a} \quad h = \frac{b - a}{N}.$$

### Newtonovy-Cotesovy základní kvadrurní vzorce

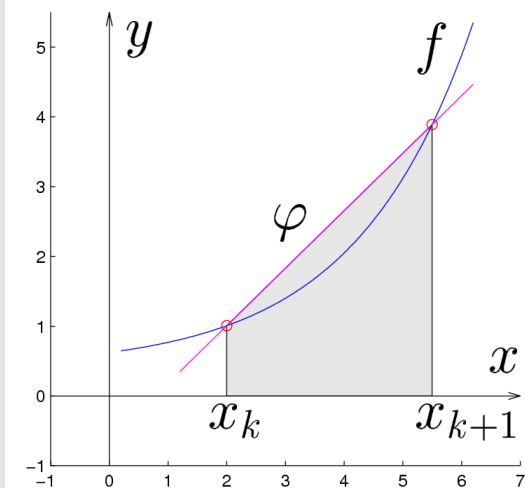
1) **Obdélrníkové pravidlo** ( $f$  nahrazujeme konstantní funkcí  $\varphi$ )

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx \approx \underbrace{h \cdot f\left(x_k + \frac{h}{2}\right)}_{\equiv R_Z(f, h)}$$



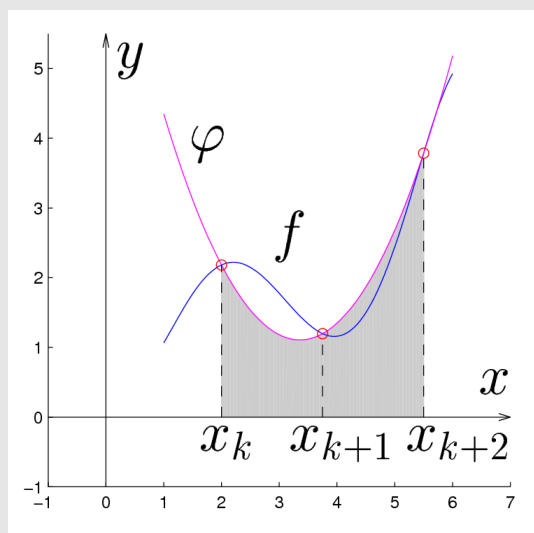
2) **Lichoběžrníkové pravidlo** ( $f$  nahrazujeme lineární funkcí  $\varphi$ )

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx \approx \underbrace{\frac{h}{2} [f(x_k) + f(x_{k+1})]}_{\equiv T_Z(f, h)}$$



3) **Simpsonovo pravidlo** ( $f$  nahrazujeme kvadratickou funkcí  $\varphi$ )

$$\int_{x_k}^{x_{k+2}} f(x) dx \approx \underbrace{\frac{h}{3} [f(x_k) + 4f(x_{k+1}) + f(x_{k+2})]}_{\equiv S_Z(f, h)}$$



Odvození Simpsonova pravidla

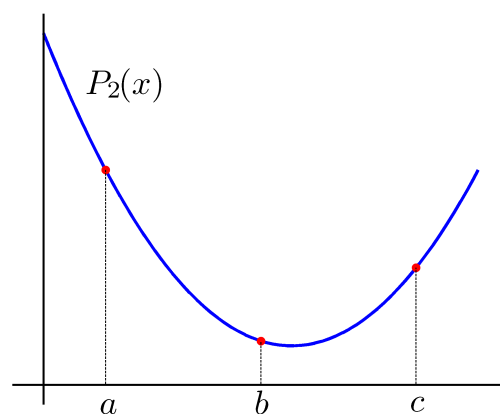
Např. pomocí Lagrangeova interpolačního polynomu:

$$P_2(x) = f(a)l_a(x) + f(b)l_b(x) + f(c)l_c(x)$$

$$l_a(x) = \frac{(x-b)(x-c)}{(a-b)(a-c)} = \frac{(x-b)(x-c)}{2h^2}$$

$$l_b(x) = \frac{(x-a)(x-c)}{(b-a)(b-c)} = \frac{(x-a)(x-c)}{-h^2}$$

$$l_c(x) = \frac{(x-a)(x-b)}{(c-a)(c-b)} = \frac{(x-a)(x-b)}{2h^2}$$



$$\begin{aligned}
\int_a^c P_2(x) dx &= \frac{f(a)}{2h^2} \int_a^c (x-b)(x-c) dx - \frac{f(b)}{h^2} \int_a^c (x-a)(x-c) dx + \frac{f(c)}{2h^2} \int_a^c (x-a)(x-b) dx = \\
&= \frac{f(a)}{2h^2} \left[ \frac{x^3}{3} - \frac{x^2}{2}(b+c) + xbc \right]_a^c - \frac{f(b)}{h^2} \left[ \frac{x^3}{3} - \frac{x^2}{2}(a+c) + xac \right]_a^c + \frac{f(c)}{2h^2} \left[ \frac{x^3}{3} - \frac{x^2}{2}(a+b) + xab \right]_a^c = \\
&= \frac{f(a)}{2h^2} \underbrace{\left[ \frac{c^3}{3} - \frac{a^3}{3} - \left( \frac{c^2}{2} - \frac{a^2}{2} \right) (b+c) + (c-a)bc \right]}_{(*)} - \frac{f(b)}{h^2} \underbrace{\left[ \frac{c^3}{3} - \frac{a^3}{3} - \left( \frac{c^2}{2} - \frac{a^2}{2} \right) (a+c) + (c-a)ac \right]}_{(**)} + \\
&\quad + \frac{f(c)}{2h^2} \underbrace{\left[ \frac{c^3}{3} - \frac{a^3}{3} - \left( \frac{c^2}{2} - \frac{a^2}{2} \right) (a+b) + (c-a)ab \right]}_{(***)}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
(*) \quad \frac{1}{6}(c-a) [2c^2 + ac + 2a^2 - 3(a+c)(b+c) + 6bc] &= \\
&= \frac{2h}{6} [2c^2 + 2ac + 2a^2 - 3(a+b)c - 3c^2 - 3ab + 6bc] = \\
&= \frac{2h}{6} [-c^2 - ac + 3bc + 2a^2 - 3ab] = \\
&= \frac{2h}{6} \left[ \underbrace{\frac{a^2 - c^2}{(a-c)(a+c)}}_{-2h} + 3b \underbrace{\frac{(c-a)}{2h}} + a \underbrace{\frac{(a-c)}{-2h}} \right] = \\
&= \frac{2h}{6} [-(a+c)2h + 2h3b - 2ha] = \\
&= -\frac{4h^2}{6} [a+c-3b+a] = \\
&= -\frac{4h^2}{6} \left( \underbrace{2a-2b}_{-2h} + \underbrace{c-b}_h \right) = \\
&= \frac{4h^3}{6} = \frac{2}{3}h^3
\end{aligned}$$

$$(**) \quad \dots = -\frac{1}{6}(2h)^3 \quad \text{viz pomocný výpočet pro odvození lichoběžníkového pravidla (slide 10.5.)}$$

$$(***) \quad \dots = \frac{2}{3}h^3 \quad \text{stejně jako (*) – plyne ze symetrie}$$

$$\int_a^c P_2(x) dx = \frac{f(a)}{2h^2} \frac{2}{3}h^3 + \frac{f(b)}{h^2} \frac{1}{6}(2h)^3 + \frac{f(c)}{2h^2} \frac{2}{3}h^3 = \frac{h}{3} [f(a) + 4f(b) + f(c)] = T_Z(f, h)$$

**Příklad:**

Pomocí základních Newtonových-Cotesových vzorců vypočtete integrál

$$\int_1^{1,2} e^x dx.$$

Řešení:

(Přesné řešení je  $[e^x]_1^{1,2} = e^{1,2} - e^1 \doteq 0,601835$ .)

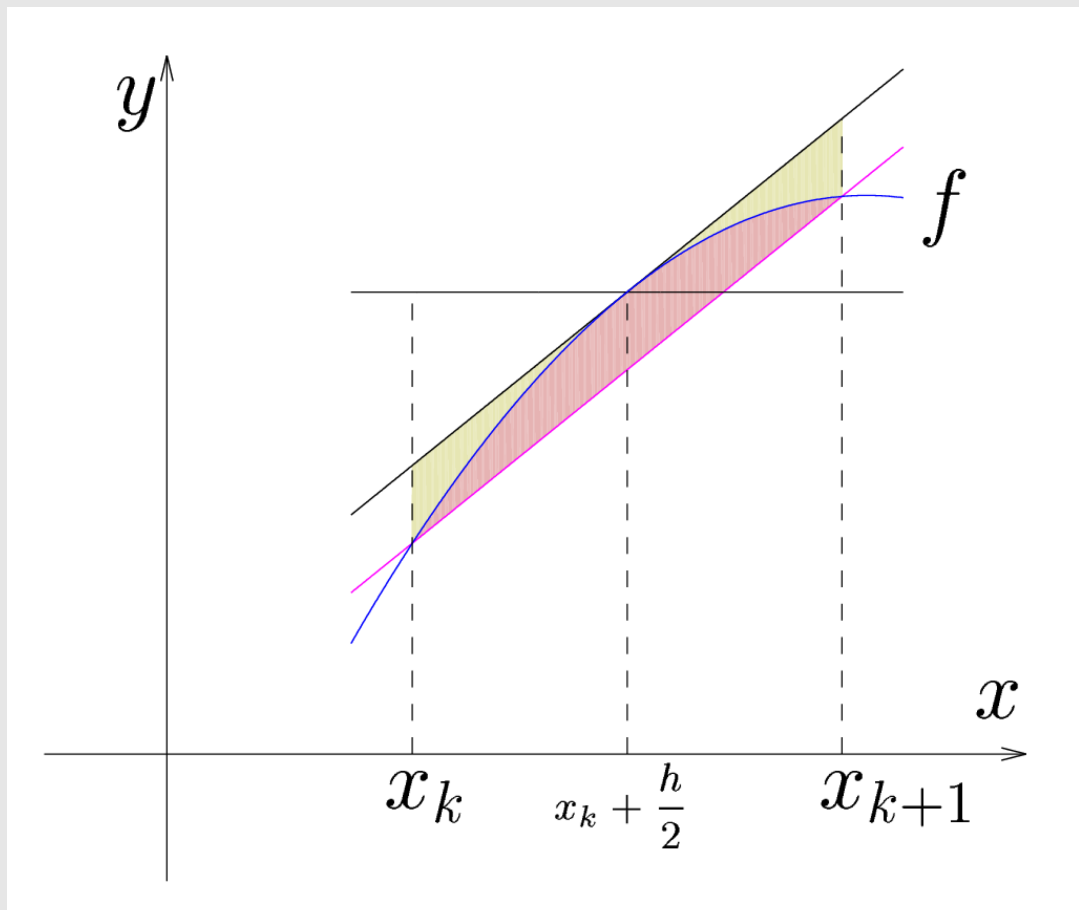
$$R_Z(e^x; 0, 2) = 0, 2e^{1,1} \doteq 0,600833 \quad \text{chyba: } 0,001002$$

$$T_Z(e^x; 0, 2) = \frac{0,2}{2}(e^{1,0} + e^{1,2}) \doteq 0,603839 \quad \text{chyba: } 0,002003$$

$$S_Z(e^x; 0, 1) = \frac{0,1}{3}(e + 4e^{1,1} + e^{1,2}) \doteq 0,601835 \quad \text{chyba: } 0,000000$$

Poznámka:

Všimněme si chyb. U obdélníkového pravidla vyšla chyba menší než u lichoběžníkového, přestože u lichoběžníkového pravidla jsme funkci  $f$  aproximovali „lepší“ funkcí  $\varphi$  (lineární). Chyba u Simpsonova pravidla vyšla menší než u ostatních. Tyto výsledky potvrzují vztahy pro chyby jednotlivých vzorců. Fakt, že obdélníkové pravidlo je přesnější než lichoběžníkové můžeme demonstrovat na obrázku:



Základní vzorce se odvodí snadno na základě geometrické interpretace.

Pokud chceme vyjádřit současně i vztahy pro chyby těchto vzorců, musíme použít k odvození Taylorův rozvoj.

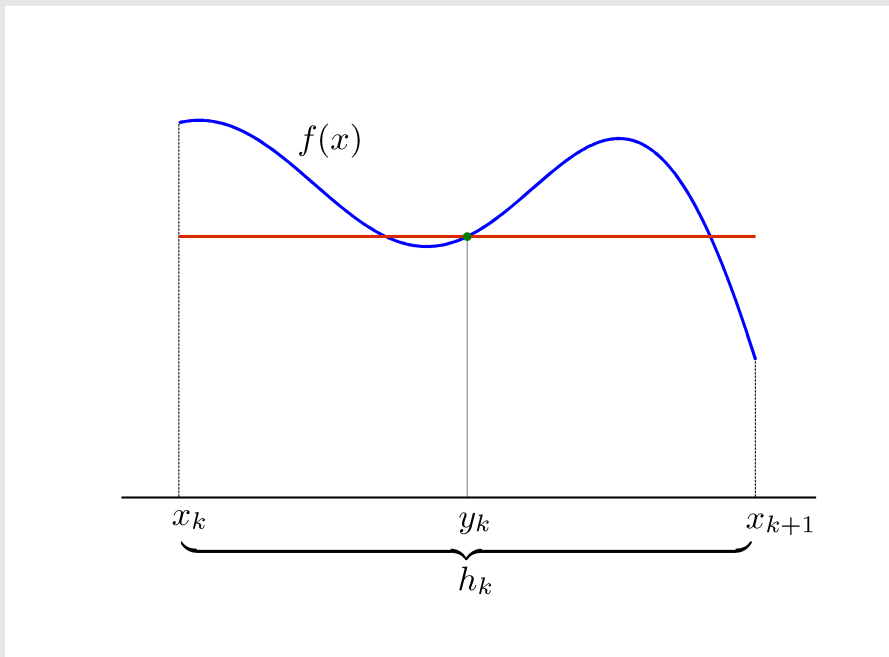
$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = R_Z(f, h) + \frac{h^3}{24} f''(\xi)$$

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = T_Z(f, h) - \frac{h^3}{12} f''(\xi)$$

$$\int_{x_k}^{x_{k+2}} f(x) dx = S_Z(f, h) - \frac{h^5}{90} f^{(4)}(\xi)$$

Odvození pro obdélníkové pravidlo

Předpokládejme, že je integrovaná funkce  $f$  dostatečně hladká a použijeme Taylorův polynom.



Označíme

$$h_k = x_{k+1} - x_k, \quad y_k = \frac{x_k + x_{k+1}}{2}$$

$$f(x) = f(y_k) + (x - y_k)f'(y_k) + \frac{1}{2}(x - y_k)^2 f''(\xi_k), \quad \xi_k \in \text{int}\{y_k, x\}$$

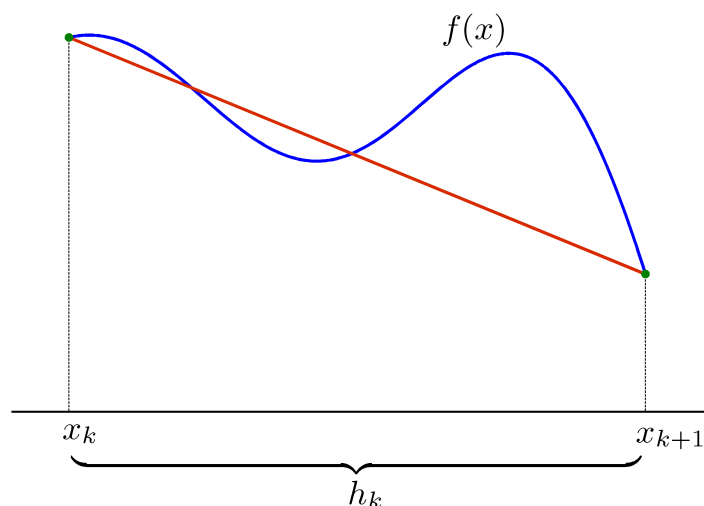
Potom platí:

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = h_k f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right) + \frac{1}{2} \left[ \frac{h_k}{2} (x_{k+1} - y_k)^2 - \frac{h_k}{2} (x_k - y_k)^2 \right] f'\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right) + f''(\xi_k) \frac{1}{6} \left[ \frac{h_k^3}{8} (x_{k+1} - y_k)^3 - \frac{h_k^3}{8} (x_k - y_k)^3 \right]$$

$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = \underbrace{h_k f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right)}_{R_Z(f, h_k)} + \underbrace{\frac{h_k^3}{24} f''(\xi_k)}_{\text{chyba metody}}$$

Odvození pro lichoběžníkové pravidlo

Funkci  $f$  aproximujeme na  $\langle x_k, x_{k+1} \rangle$  lineární funkcí, tj. interpolačním polynomem 1. stupně.



Z aproximací funkce známe:

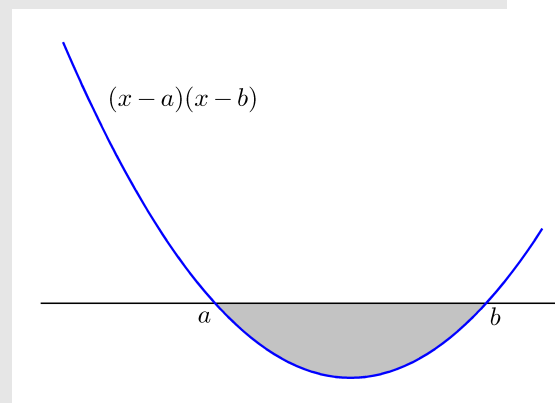
$$f(x) = P_1(x) + \frac{f''(\xi_k)}{2}(x - x_k)(x - x_{k+1}), \quad \xi_k \in (x_k, x_{k+1})$$

Potom platí:

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

*pomocný výpočet*

$$\begin{aligned} \int_a^b (x - a)(x - b) dx &= \int_a^b (x^2 - x(a + b) + ab) dx = \\ &= \frac{b^3}{3} - \frac{a^3}{3} - \left(\frac{b^2}{2} - \frac{a^2}{2}\right)(a + b) + (b - a)ab = \\ &= \frac{1}{3}(b - a)(b^2 + ab + a^2) - \frac{1}{2}(b - a)(a + b)^2 + (b - a)ab = \\ &= \frac{1}{6}(b - a)[2b^2 + 2ab + 2a^2 - 3a^2 - 6ab - 3b^2 + 6ab] = \\ &= \frac{1}{6}(b - a)[-a^2 + 2ab - b^2] = -\frac{1}{6}(b - a)^3 \end{aligned}$$



$$\int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx = \underbrace{\frac{h_k}{2}(f(x_k) + f(x_{k+1}))}_{T_Z(f, h_k)} - \underbrace{\frac{h_k^3}{12} f''(\xi_k)}_{\text{chyba metody}}$$

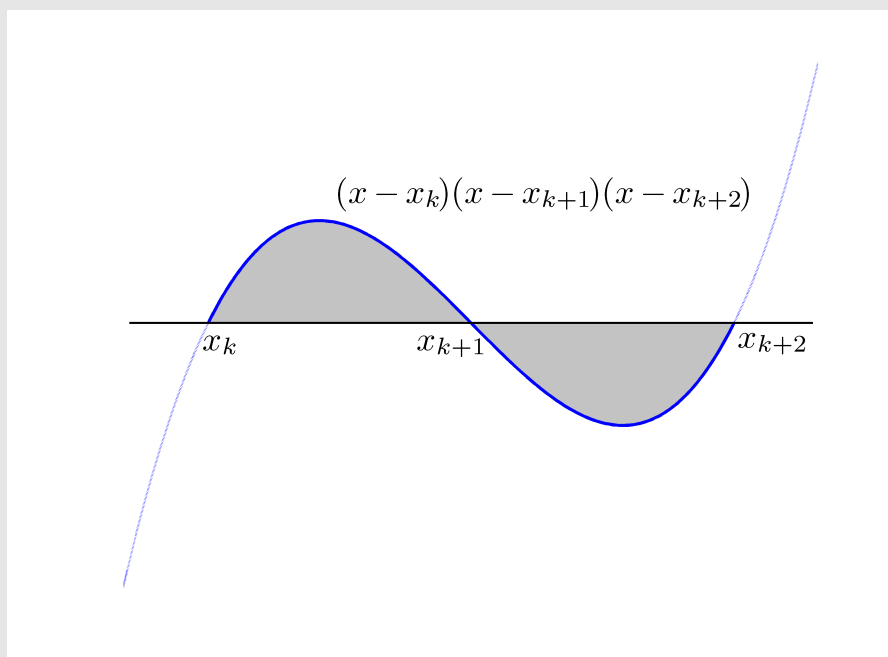
Komentář pro Simpsonovo pravidlo

Funkci  $f$  aproximujeme na  $\langle x_k, x_{k+2} \rangle$  kvadratickou funkcí, tj. interpolačním polynomem 2. stupně.

$$f(x) = P_2(x) + \frac{f'''(\xi)}{6}(x - x_k)(x - x_{k+1})(x - x_{k+2})$$

$$\int_{x_k}^{x_{k+2}} f(x) dx = S_Z(f, h) + \frac{f'''(\xi)}{6} \int_{x_k}^{x_{k+2}} (x - x_k)(x - x_{k+1})(x - x_{k+2}) dx \dots$$

Ačkoliv z uvedeného vychází, že chyba by řádově měla být  $h^4$ , je chyba o jeden řád vyšší. Důvod je podobný jako u odvození chyby obdélníkového pravidla (integrujeme funkci symetrickou podle středu intervalu).



Jelikož výraz pro chybu základního Simpsonova pravidla obsahuje 4-tou derivaci, je zřejmé, že Simpsonovo pravidlo bude přesně integrovat polynomy až do stupně 3, protože pro ně je 4-tá derivace identicky nulová.

### Newton-Cotesovy složené kvadrurní vzorce

Složené kvadrurní vzorce získáme sečtením základních kvadrurních vzorců:

$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx \approx \sum_{k=0}^{N-1} \int_{x_k}^{x_{k+1}} \varphi(x) dx$$

$$R(f, h) \equiv h \cdot \sum_{k=0}^{N-1} f\left(x_k + \frac{h}{2}\right)$$

$$\begin{aligned} T(f, h) &\equiv \frac{h}{2} [f(x_0) + 2f(x_1) + 2f(x_2) + \dots + 2f(x_{N-1}) + f(x_N)] = \\ &= h \cdot \left[ \frac{1}{2} f(x_0) + \sum_{k=1}^{N-1} f(x_k) + \frac{1}{2} f(x_N) \right] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} S(f, h) &\equiv \frac{h}{3} [f(x_0) + 4f(x_1) + 2f(x_2) + 4f(x_3) + \\ &+ \dots + 2f(x_{N-2}) + 4f(x_{N-1}) + f(x_N)] \end{aligned}$$

Pro chyby složených vzorců potom platí:



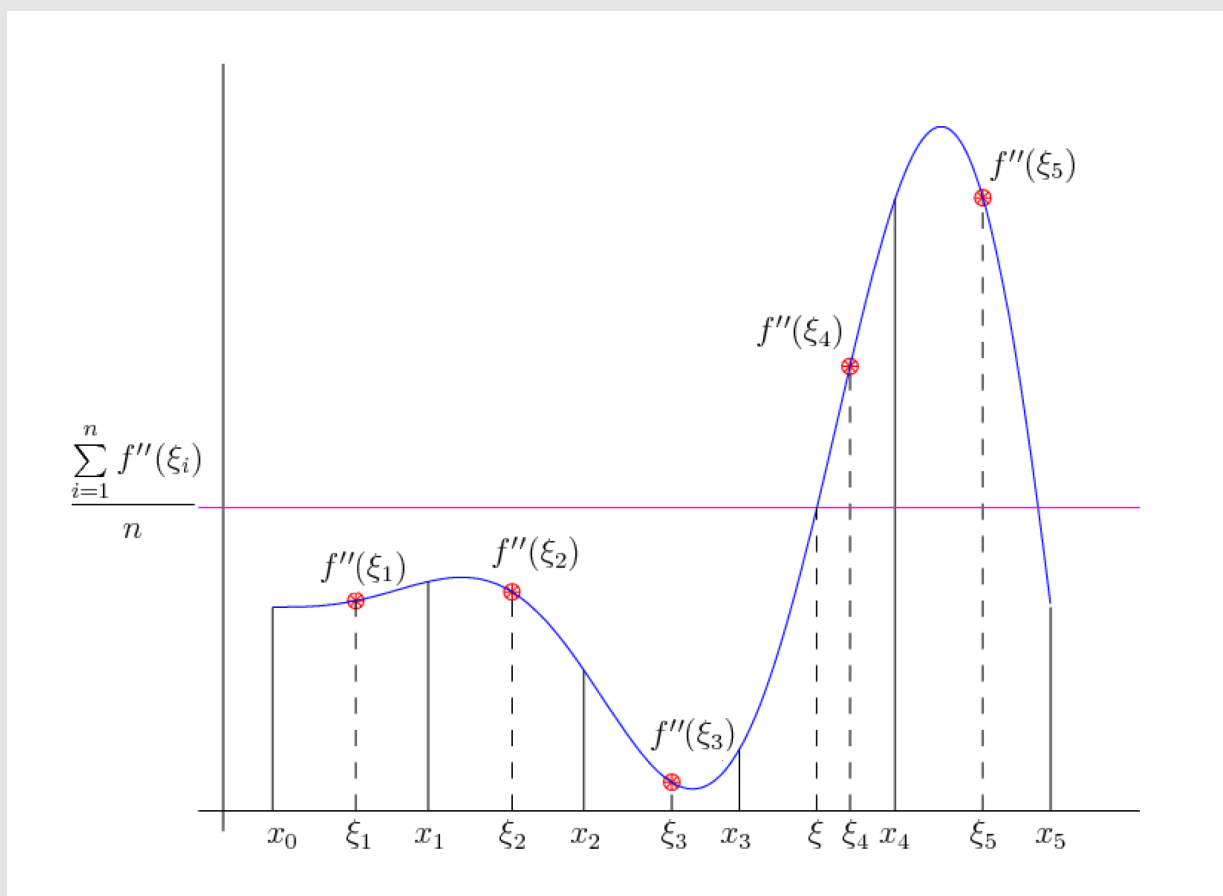
$$I(f) = R(f, h) + (b - a) \frac{h^2}{24} f''(\xi)$$

$$I(f) = T(f, h) - (b - a) \frac{h^2}{12} f''(\xi)$$

$$I(f) = S(f, h) - (b - a) \frac{h^4}{180} f^{(4)}(\xi)$$

$$\sum_{k=1}^N \underbrace{\frac{h^3}{24} f''(\xi_k)} = \frac{h^3}{24} \sum_{k=1}^N f''(\xi_k) = \frac{h^3}{24} N f''(\xi) = \frac{h^3}{24} \frac{b-a}{h} f''(\xi)$$

chyba základního  
vzorce na  $\langle x_{k-1}, x_k \rangle$



Průměr hodnot leží mezi minimální a maximální hodnotou:

$$\min_k f''(\xi_k) \leq \frac{1}{N} \sum_k f''(\xi_k) \leq \max_k f''(\xi_k)$$

Ze spojitosti funkce  $f''(x)$  vyplýne:

$$\exists \xi \in (x_0, x_N) : f''(\xi) = \frac{1}{N} \sum_k f''(\xi_k)$$

**Jak dosáhnout požadovanou přesnost ?**

Ze vzorců lze odhadnout velikost chyby, případně určit krok  $h$  tak, aby chyba byla menší než předem zadaná tolerance.

**Příklad** Určete  $h$  tak, aby chyba složeného lichoběžníkového pravidla pro výpočet

$$I = \int_2^3 \frac{1}{(x-1)} dx$$

byla nejvýše  $10^{-3}$ .

Musí platit:

$$\frac{(b-a)}{12} h^2 \max_{x \in \langle 2,3 \rangle} |f''(x)| \leq 10^{-3}$$

$\Rightarrow$  je nutné odhadnout  $f''$ :

$$f' = -\frac{1}{(x-1)^2}$$

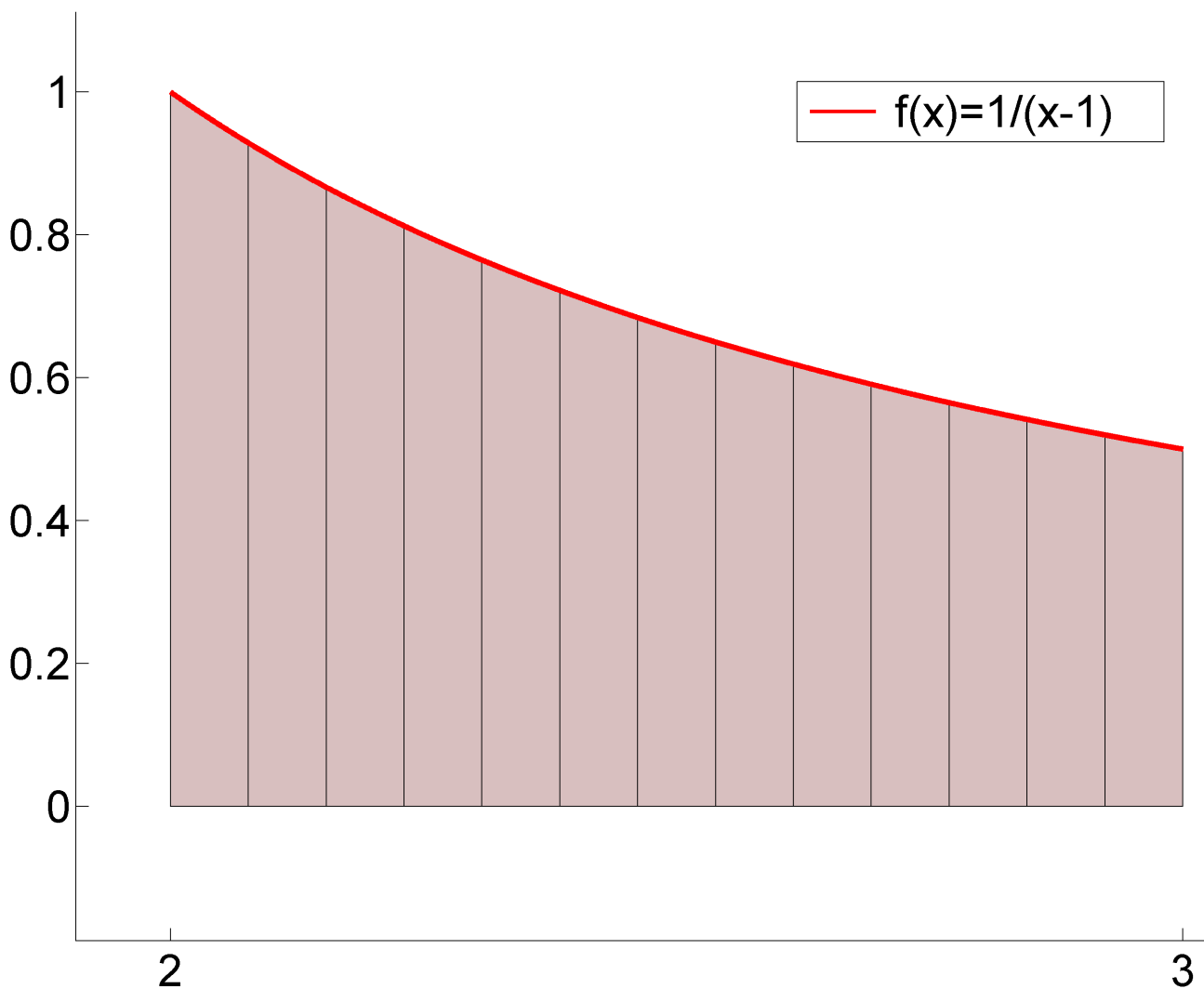
$$f'' = \frac{2}{(x-1)^3} \quad \text{na } \langle 2,3 \rangle \text{ je } f'' > 0 \text{ (kladná)}$$

$$f''' = -\frac{3}{(x-1)^4} < 0 \quad \Rightarrow \quad f'' \text{ je klesající}$$

$$\Rightarrow \max_{x \in \langle 2,3 \rangle} |f''(x)| = f''(2) = \frac{2}{(2-1)^3} = 2$$

$$\frac{1}{12} h^2 \cdot 2 \leq 10^{-3} \quad \Rightarrow \quad h^2 \leq 6 \cdot 10^{-3}$$

$$\Rightarrow N = \frac{b-a}{h} = \frac{1}{\sqrt{6 \cdot 10^{-3}}} \doteq 12,9 \quad \Rightarrow \quad \text{nejbližší vyšší } N = 13 \quad \Rightarrow \quad h = \frac{1}{13}$$



$$T\left(\frac{1}{(x-1)}, \frac{1}{13}\right) = \dots \doteq 0,69352$$

Přesná hodnota:  $I = \left[ \ln |x-1| \right]_2^3 = \ln 2 - \ln 1 = \ln 2 \doteq 0,69315$

Skutečná chyba:  $\underline{3,7 \cdot 10^{-4} \leq 10^{-3}}$

Nevýhody tohoto postupu:

- výrazy pro chybu obsahují derivace (často vysokého řádu), které není lehké odhadnout
- výsledné odhady jsou většinou velmi pesimistické
- Newton-Cotesovy vzorce nejsou konvergentní  
(zvyšujeme-li řád vzorce, nemusí konvergovat aproximace integrálů k teoretické hodnotě)
- pro odhad chyby je vhodné užít metodu polovičního kroku (Richardsonova extrapolace)

## Richardsonova extrapolace

Stručně si připomeňme princip Richardsonovy extrapolace, kterou jsme již používali pro zpřesňování při výpočtu hodnoty derivace funkce.

Předpokládejme, že výraz pro chybu má tvar

$$e(f) = h^k M, \quad h = \frac{b-a}{N}$$

Přesná hodnota integrálu je potom

$$I = K(h) + h^k M. \quad (*)$$

Integrál vypočteme stejným vzorcem, ale s krokem  $\frac{h}{2}$ . Dostaneme

$$I = K\left(\frac{h}{2}\right) + \underbrace{\left(\frac{h}{2}\right)^k M_1}_{\text{ozn. } \varepsilon} \Rightarrow h^k = \frac{\varepsilon 2^k}{M_1} \quad (**)$$

Dosaďme-li  $h^k$  do (\*), získáme

$$I = K(h) + \frac{\varepsilon 2^k M}{M_1} \quad (***)$$

Předpokládáme-li, že se hodnota derivace ve výrazu  $e(f)$  pro chybu příliš nemění (tj.  $M \approx M_1$ ), potom

$\frac{M}{M_1} \approx 1$  a pro (\*\*) a (\*\*\*) musí platit

$$K\left(\frac{h}{2}\right) + \varepsilon \approx K(h) + 2^k \varepsilon$$

Odtud plyne odhad chyby  $\varepsilon$

$$\varepsilon \approx \frac{1}{2^k - 1} \left[ K\left(\frac{h}{2}\right) - K(h) \right]$$

a přesnější hodnota integrálu je potom

$$I = K\left(\frac{h}{2}\right) + \frac{1}{2^k - 1} \left[ K\left(\frac{h}{2}\right) - K(h) \right]$$

$k$  ... řád eliminované chyby

Algoritmus (Pro složené lichoběžníkové pravidlo)

Pro  $s = 0, 1, 2, \dots, S$

$$T_{s,0} = T(f, h_s)$$

Pro  $k = 1, 2, \dots, s$

$$T_{s,k} = T_{s,k-1} + \frac{T_{s,k-1} - T_{s-1,k-1}}{4^k - 1}$$

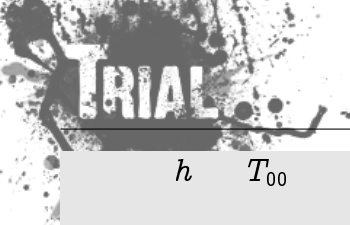
$$h_0 = b - a$$

$$h_1 = \frac{1}{2} h_0$$

$\vdots$

$$h_s = \frac{1}{2^s} h_0$$

Schéma



$h$	$T_{00}$			
$\frac{h}{2}$	$T_{10}$	$T_{11}$		
$\frac{h}{4}$	$T_{20}$	$T_{21}$	$T_{22}$	
$\frac{h}{8}$	$T_{30}$	$T_{31}$	$T_{32}$	$T_{33}$

Všechny hodnoty  $T_{s,k}$  jsou aproximacemi původního integrálu.

Pro funkci  $f$  integrovatelnou v Riemannově smyslu platí

$$T_{sk} \rightarrow I(f) \text{ pro } s \rightarrow \infty, k = 0, 1, \dots$$

a také

$$T_{kk} \rightarrow I(f) \text{ pro } k \rightarrow \infty.$$

Dále se dá ukázat, že celá procedura je numericky stabilní.

**Příklad**

Pomocí lichoběžníkového pravidla vypočtete  $\int_1^5 \ln x dx$ . Ke zpřesnění použijte Richardsonovu extrapolaci.

Řešení: Pro rozvoj chyby lichoběžníkového pravidla platí

$$I = T(f, h) + \underbrace{a_1 h^2}_{\text{tab. } k=2} + \underbrace{a_2 h^4}_{\text{tab. } k=4} + a_3 h^6 + \dots$$

Výsledky opět zapíšeme do tabulky

$h$	$T(f, h)$	1. zpřesnění ( $k = 2$ )	2. zpřesnění ( $k = 4$ )
4	$\frac{4}{2}(\ln 1 + \ln 5) = 3,2188$		
2	$\frac{2}{2}(\ln 1 + 2 \ln 3 + \ln 5) = 3,8066$	$\frac{3,8066 - 3,2188}{3} + 3,8066 = \underline{4,0025}$	
1	$\frac{1}{2}(\ln 1 + 2 \ln 2 + 2 \ln 3 + 2 \ln 4 + \ln 5) = 3,9827$	$\frac{3,9827 - 3,8066}{3} + 3,9827 = \underline{4,0414}$	$\frac{4,0414 - 4,0025}{15} + 4,0414 = \underline{\underline{4,04399}}$

Pro kontrolu uveďme přesnou hodnotu integrálu:

$$\int_1^5 \ln x \, dx = \left| \begin{array}{ll} u = \ln x & v' = 1 \\ u' = \frac{1}{x} & v = x \end{array} \right| = [x \ln x]_1^5 - \int_1^5 dx = 5 \ln 5 - 4 \doteq \underline{\underline{4,04719}}$$

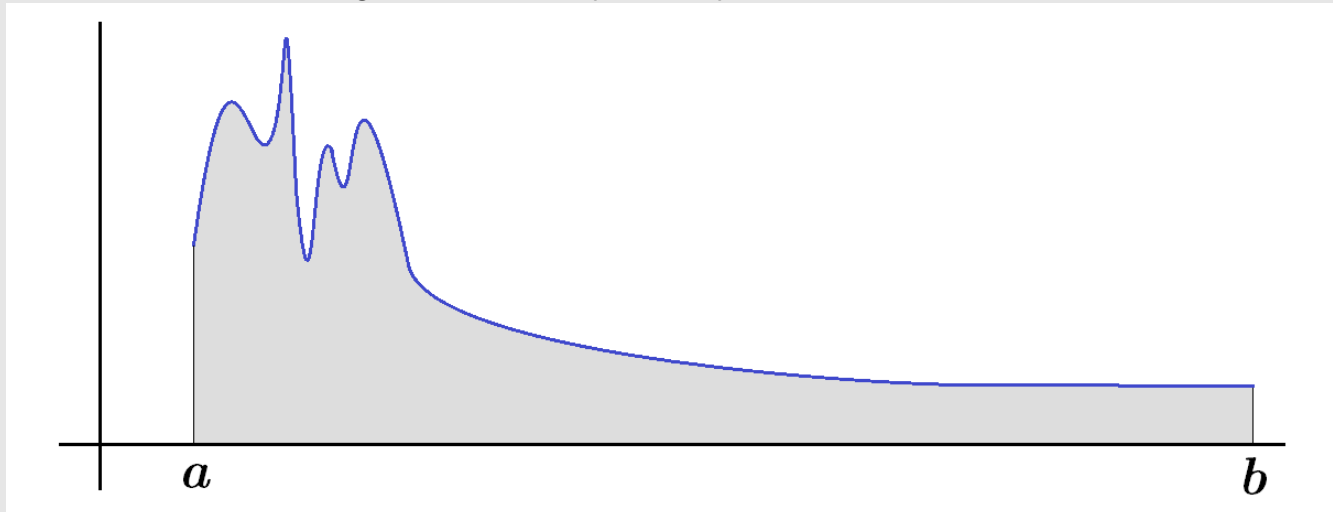
### Poznámka

Metoda Richardsonovy extrapolace pro lichoběžníkové pravidlo se nazývá **Rombergova metoda**.

## Adaptivní integrování

- intervaly integrace nejsou dány dopředu
- určují se na základě splnění testu chyby založeném na odhadu pomocí metody polovičního kroku

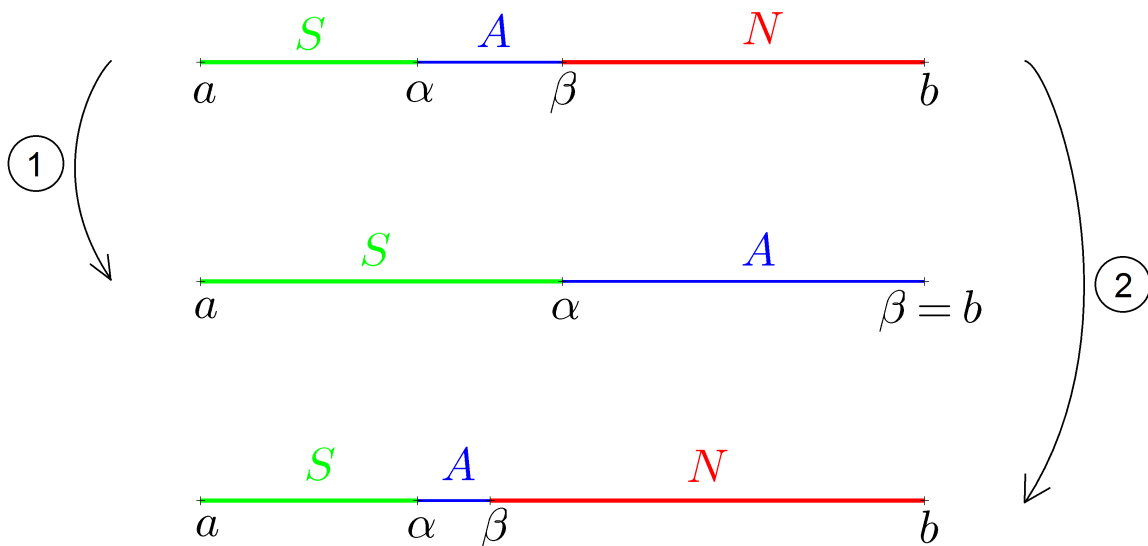
Motivace: Pokud má integrovaná funkce např. tento průběh



je zřejmé, že na druhé části intervalu stačí pro splnění zadané tolerance uvažovat větší kroky, než v první části.

### Stavy

- S** ... interval, na kterém je zajištěno splnění chybového testu
- A** ... aktivní interval integrace
- N** ... interval, přes který se ještě nezapočítal dílčí integrál



Změny stavu:

- (1) Je splněna podmínka na velikost chyby na intervalu  $A$
- (2) Není splněna podmínka na velikost chyby na intervalu  $A$

Test chyby: (pomocí metody polovičního kroku) – interval  $\langle \alpha, \beta \rangle$  rozpůlíme a použijeme stejný vzorec

$$\varepsilon_f(\alpha, \beta) \approx \frac{1}{2^k - 1} \left[ I_{\langle \alpha, \beta \rangle} \left( \frac{h}{2} \right) - I_{\langle \alpha, \beta \rangle}(h) \right], \quad k - \text{řád chyby vzorce}$$

$$\varepsilon_f(\alpha, \beta) \leq \varepsilon \frac{\beta - \alpha}{b - a}$$

$\varepsilon$  – celková požadovaná přesnost

### Algoritmus

na začátku:

$$A = \langle a, b \rangle$$

$$N = \emptyset$$

$$S = \emptyset$$

$$I_S = 0 \quad (I_S \approx \int_a^\alpha f(x) dx)$$

(1) je splněn TEST CHYBY:

$$(i) I_S := I_S + I_A$$

$$(ii) S = S \cup A; \quad A = N$$

(2) není splněn TEST CHYBY:



(i)  $A$  rozpůlíme, tj.  $A = \langle \alpha, \frac{\alpha + \beta}{2} \rangle$

(ii)  $N := N \cup \langle \frac{\alpha + \beta}{2}, \beta \rangle$

(iii) nový TEST CHYBY

(1) a (2) opakujeme dokud  $S \neq \langle a, b \rangle$

### Příklad

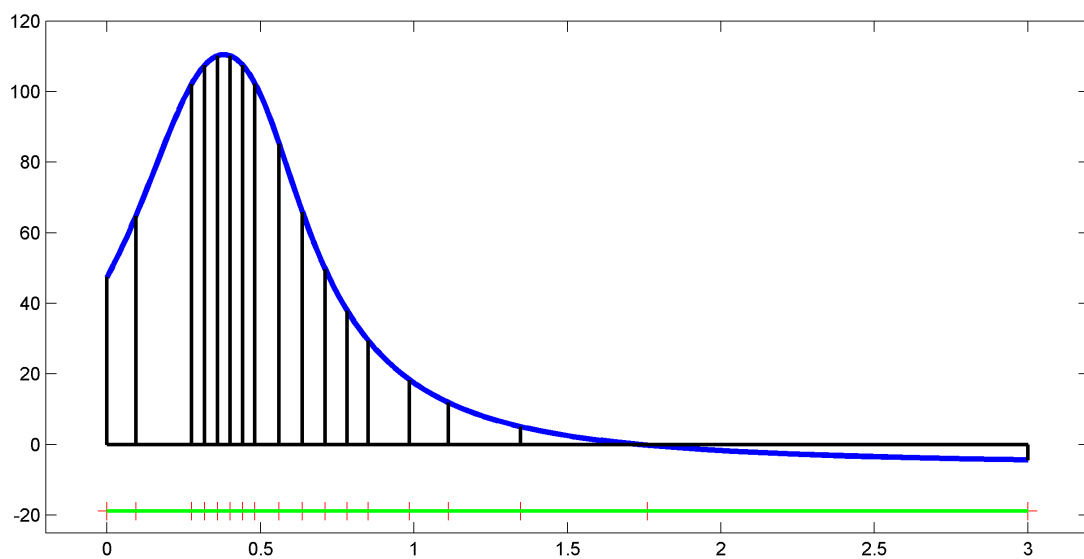
Použijte adaptivní přístup pro výpočet

$$\int_0^3 \frac{1}{(0,3x - 0,1)^2 + 0,01} + \frac{1}{(x - 0,5)^2 + 0,04} - 6 dx$$

tak, aby výsledná chyba aproximace integrálu byla menší než 0,25.

Pro výpočet použijte obdélníkové, lichoběžníkové i Simpsonovo pravidlo.

#### Obdélníkové pravidlo



*výsledky v MATLABu*



---

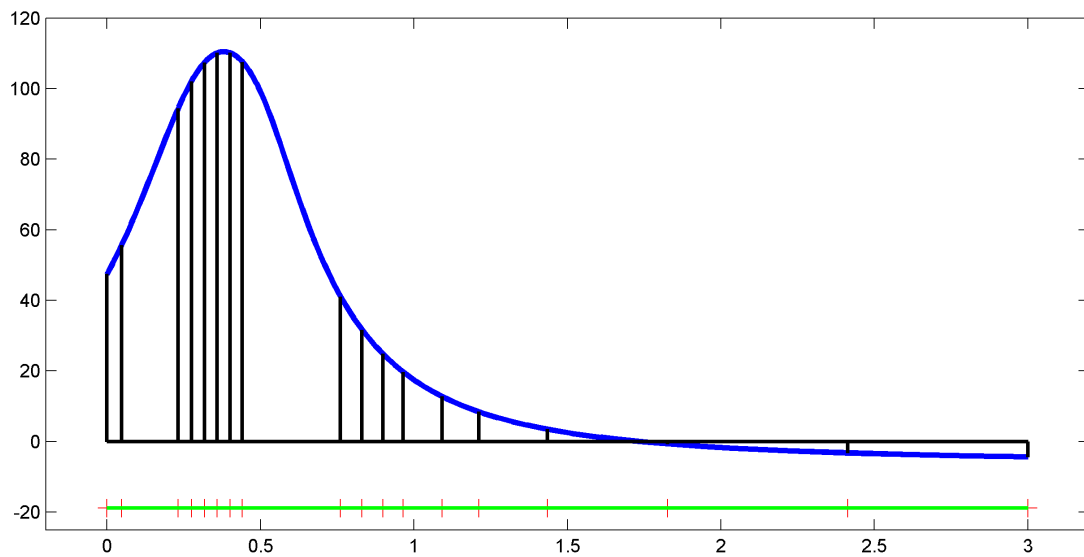
Adaptivní numerický výpočet určitého integrálu funkce  
 $f(x) = 1 / ((0.3x - 0.1)^2 + 0.01) + 1 / ((x - 0.5)^2 + 0.04) - 6$   
na intervalu  $\langle 0.000000, 3.000000 \rangle$   
se zadanou přesností 0.250000  
Pro výpočet se použije obdelnikove pravidlo I\_0.

---

Presna hodnota integralu ..... 69.800931  
Vypoctena hodnota integralu .... 69.784747  
Skutecna chyba ..... 0.016184  
Odhadnuta chyba ..... 0.110713  
Pocet podintervalu ..... 17  
Celkovy pocet deleni intervalu  
pro dodrzeni odhadu chyby .... 94

---

### Lichoběžníkové pravidlo

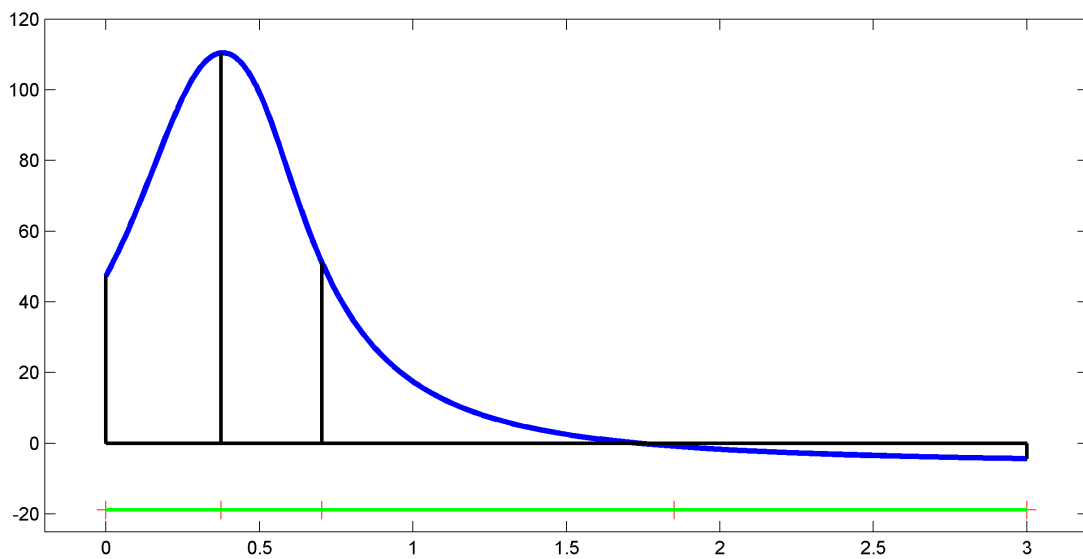


*výsledky v MATLABu*

-----  
Adaptivní numerický výpočet určitého integrálu funkce  
 $f(x) = 1 / ((0.3x - 0.1)^2 + 0.01) + 1 / ((x - 0.5)^2 + 0.04) - 6$   
na intervalu  $\langle 0.000000, 3.000000 \rangle$   
se zadanou přesností 0.250000  
Pro výpočet se použije lichobežníkové pravidlo I\_L.  
-----

-----  
Přesná hodnota integrálu ..... 69.800931  
Vypočtená hodnota integrálu .... 69.686611  
Skutečná chyba ..... 0.114320  
Odhadnutá chyba ..... -0.084305  
Počet podintervalů ..... 17  
Celkový počet dělení intervalu  
pro dodržení odhadu chyby .... 89  
-----

### Simpsonovo pravidlo



*výsledky v MATLABu*

-----  
Adaptivní numerický výpočet určitého integrálu funkce  
 $f(x) = 1 / ((0.3x - 0.1)^2 + 0.01) + 1 / ((x - 0.5)^2 + 0.04) - 6$   
na intervalu  $\langle 0.000000, 3.000000 \rangle$   
se zadanou přesností 0.250000  
Pro výpočet se použije Simpsonovo pravidlo I\_S.  
-----

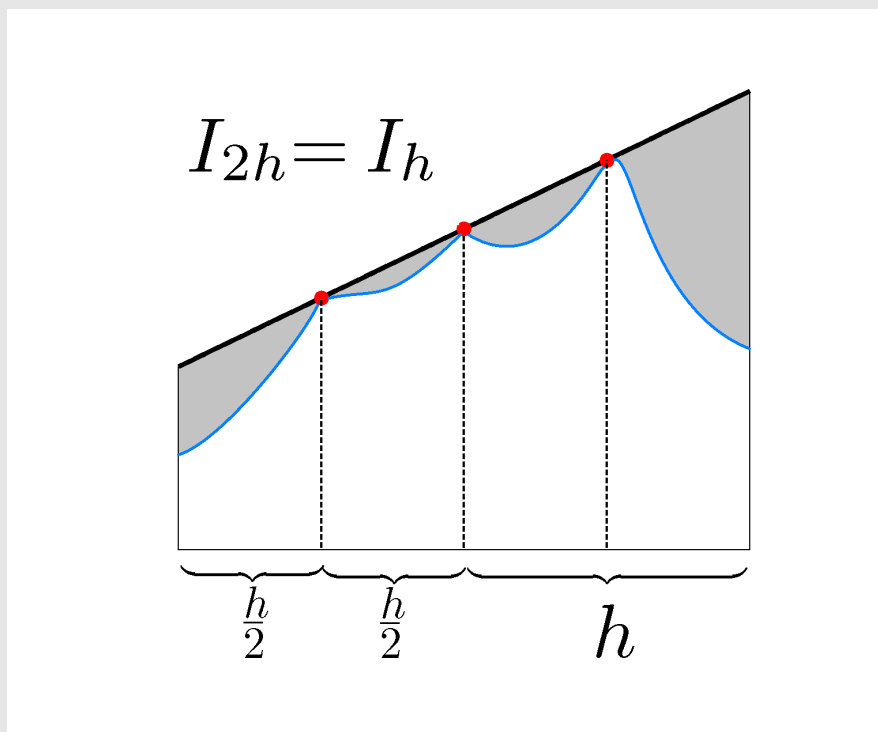
-----  
Přesná hodnota integrálu ..... 69.800931  
Vypočtená hodnota integrálu .... 69.849993  
Skutečná chyba ..... -0.049061  
Odhadnutá chyba ..... -0.073144  
Počet podintervalů ..... 4  
Celkový počet dělení intervalu  
pro dodržení odhadu chyby .... 11  
-----

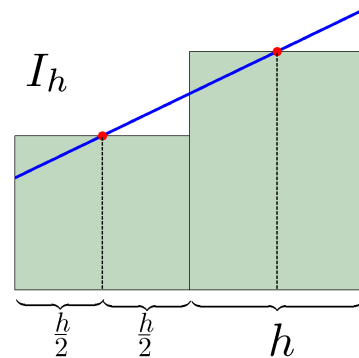
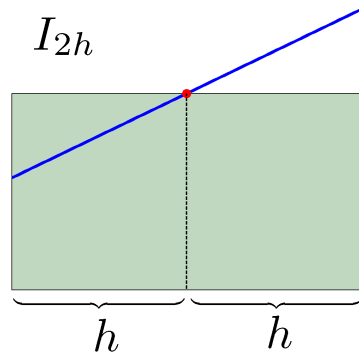
### Poznámka

Odhadujeme-li chybu pomocí metody polovičního kroku, nemusí být skutečná chyba menší než zadaná tolerance.

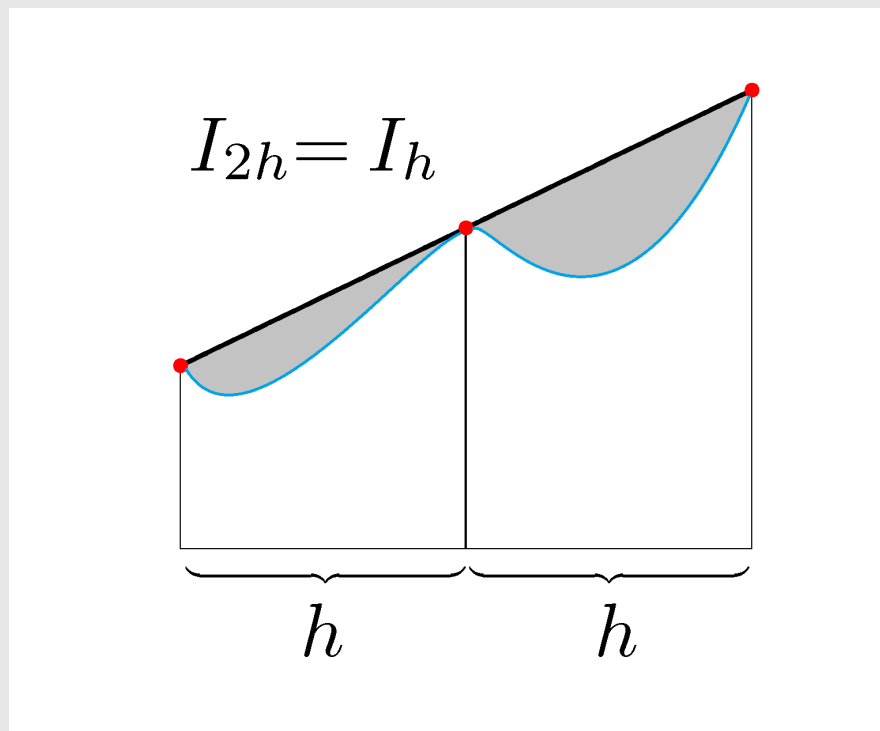
**Příklady** v nichž je splněn TEST CHYBY, ale chyba je ve skutečnosti větší než zadaná tolerance

- Obdélníkové pravidlo:



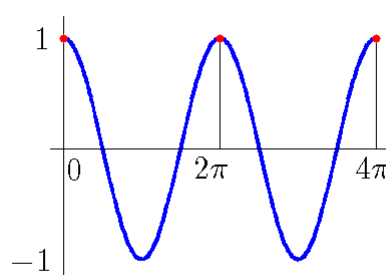


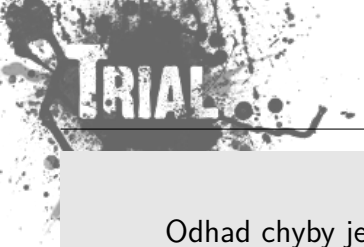
- Lichoběžníkové pravidlo:



Např.:

$$\int_0^{4\pi} \cos x \, dx, \quad \text{tolerance } \varepsilon = 10^{-5}$$





$$I_{4\pi} = 1 \cdot 4\pi \quad I_{2\pi} = 1 \cdot 2\pi + 1 \cdot 2\pi = 4\pi$$

Odhad chyby je

$$(I_{2\pi} - I_{4\pi}) \cdot \frac{1}{3} = 0$$

Přesná hodnota je

$$\int_0^{4\pi} \cos x \, dx = 0$$

Chyba skutečná je

$$4\pi$$

Poznámka:

**Newtonovy-Cotesovy** vzorce používají  $(m + 1)$  ekvidistantních uzlů a integrují přesně polynomy až do  $m$ -tého, případně.  $(m + 1)$ -ního stupně (máme na mysli základní vzorce na intervalu  $(x_k, x_{k+m})$ ).

Pro zvýšení přesnosti by se mohlo zdát výhodné použít více uzlů a funkci  $f$  aproximovat polynomem vyššího řádu. Ze zkušeností z aproximace funkce polynomem ovšem víme, že limitní případ polynomu stupně  $m \rightarrow \infty$  nemusí odpovídat původní funkci (říkáme, že Newton-Cotesovy vzorce nejsou konvergentní).

### Gaussovy kvadraturní vzorce

Princip: Snažíme se, aby kvadraturní vzorec integroval přesně polynomy co možná nejvyššího řádu.

Obecně kvadraturní vzorec (základní) uvažujeme ve tvaru

$$K(f) = \sum_{i=0}^m w_i f(x_i),$$

kde  $w_i$  jsou tzv. **váhy** a  $x_i$  jsou **uzly**.

Máme-li na základním intervalu  $m + 1$  bodů, potom nejvyšší možný stupeň polynomu, který ještě kvadraturní vzorec integruje přesně, je  $2m + 1$  (mluvíme o tzv. **algebraickém řádu přesnosti**).

Počet parametrů kvadraturního vzorce je  $2m + 2$

– polovina pro váhy  $w_i$

– polovina pro uzly  $x_i$

(Newton-Cotesovy vzorce integrovaly přesně polynomy do stupně  $\sim m$ .)

Cenou za vyšší přesnost budou ovšem neekvidistantní uzly.

**Příklad:** Odvoďte pro interval  $\langle -1, 1 \rangle$  základní Gaussův kvadraturní vzorec pro  $m = 0$  (tj. v intervalu uvažujeme pouze jeden uzel).

Řešení:

Kvadraturní vzorec pro  $m = 0$  má tvar

$$K(f) = w_0 f(x_0),$$

kde vystupují 2 neznámé  $w_0$  a  $x_0$ .

Vzorec musí přesně integrovat:

1) konstantu

$$\int_{-1}^1 b \, dx = 2b \stackrel{\text{pož.}}{=} w_0 \cdot \overbrace{f(x_0)}^b \Rightarrow w_0 = 2.$$

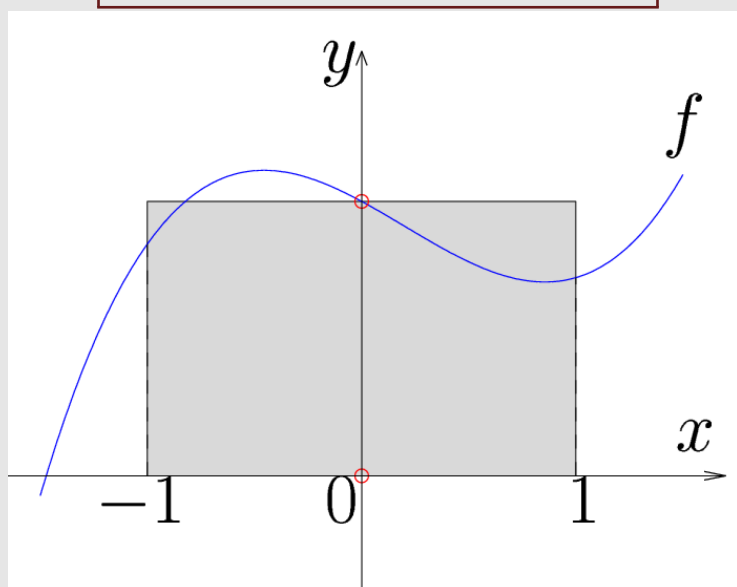
2) lineární funkci

$$\int_{-1}^1 (ax + b) \, dx = \left[ a \frac{x^2}{2} + bx \right]_{-1}^1 = \underbrace{\frac{a}{2} - \frac{a}{2}}_{=0} + 2b \stackrel{\text{pož.}}{=} w_0 \cdot \overbrace{f(x_0)}^{ax_0 + b}$$

$$\Rightarrow 2b = 2(ax_0 + b) \Rightarrow x_0 = 0.$$

Jednobodový základní Gaussův kvadrurní vzorec je

$$K(f) = \int_{-1}^1 f(x) \, dx = 2f(0) + \underbrace{\frac{1}{3}f''(\xi)}_{\text{chyba}}$$



**Příklad:** Odvoďte pro interval  $\langle -1, 1 \rangle$  základní Gaussův kvadrurní vzorec pro  $m = 1$  (tj. v intervalu uvažujeme 2 uzly).

Řešení:

Kvadrurní vzorec pro  $m = 1$  má tvar

$$K(f) = w_0 f(x_0) + w_1 f(x_1),$$

kde vystupují 4 neznámé  $w_0$ ,  $w_1$ ,  $x_0$  a  $x_1$ .

Vzorec musí přesně integrovat polynom až 3 stupně:



$$\int_{-1}^1 (ax^3 + bx^2 + cx + d) dx = \left[ a \frac{x^4}{4} + b \frac{x^3}{3} + c \frac{x^2}{2} + dx \right]_{-1}^1 = 0 \cdot a + \frac{2}{3} \cdot b + 0 \cdot c + 2 \cdot d \stackrel{\text{pož.}}{=}.$$

$$\stackrel{\text{pož.}}{=} w_0 \underbrace{(ax_0^3 + bx_0^2 + cx_0 + d)}_{f(x_0)} + w_1 \underbrace{(ax_1^3 + bx_1^2 + cx_1 + d)}_{f(x_1)} = K(f).$$

Soustava nelineárních rovnic pro 4 neznámé:

$$a: \quad w_0 x_0^3 + w_1 x_1^3 = 0 \quad (1)$$

$$b: \quad w_0 x_0^2 + w_1 x_1^2 = \frac{2}{3} \quad (2)$$

$$c: \quad w_0 x_0 + w_1 x_1 = 0 \quad (3)$$

$$d: \quad w_0 + w_1 = 2 \quad (4)$$

$$(1) - (3): \quad w_0 x_0 (x_0^2 - 1) + w_1 x_1 (x_1^2 - 1) = 0.$$

$$(2) - (4): \quad w_0 (x_0^2 - 1) + w_1 (x_1^2 - 1) = -\frac{4}{3} \quad / \cdot (-x_1)^\dagger \quad / \cdot (-x_0)^\ddagger$$

$$\left. \begin{array}{l} \dagger \quad \underbrace{w_0(x_0 - x_1)}(x_0^2 - 1) = \frac{4}{3}x_1 \\ \ddagger \quad \underbrace{w_1(x_1 - x_0)}(x_1^2 - 1) = \frac{4}{3}x_0 \\ (3) \text{ a } (4) \Rightarrow \begin{array}{l} w_1 = 2 - w_0 \\ w_0 x_0 + (2 - w_0)x_1 = 0 \\ \underbrace{w_0(x_0 - x_1)} = -2x_1 \end{array} \end{array} \right\} \Rightarrow$$

$$-2x_1(x_0^2 - 1) = \frac{4}{3}x_1 \Rightarrow -2(x_0^2 - 1) = \frac{4}{3} \Rightarrow x_0^2 - 1 = -\frac{2}{3} \Rightarrow x_0^2 = \frac{1}{3}$$

$$\Rightarrow x_0 = -\sqrt{\frac{1}{3}}$$

analogicky:

$$\left. \begin{array}{l} (3) \text{ a } (4) \Rightarrow \begin{array}{l} w_0 = 2 - w_1 \\ (2 - w_1)x_0 + w_1 x_1 = 0 \\ \underbrace{w_1(x_1 - x_0)} = -2x_0 \end{array} \end{array} \right\} \Rightarrow$$

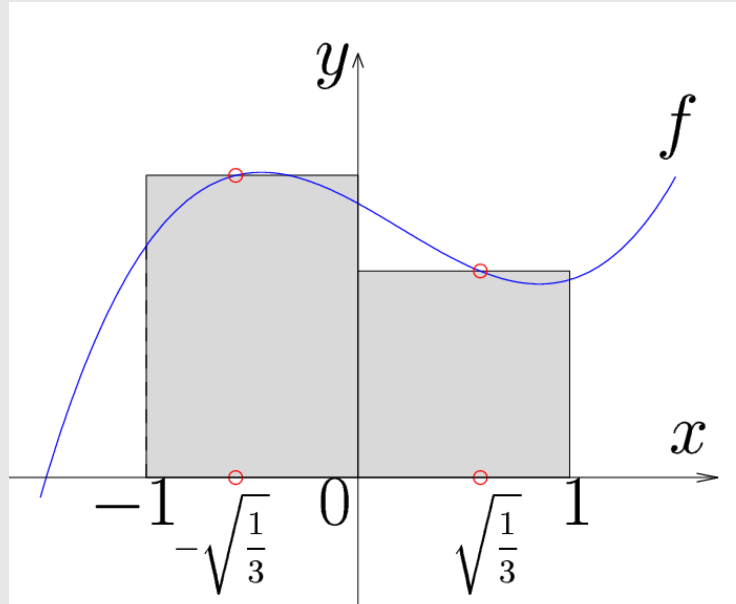
$$-2x_0(x_1^2 - 1) = \frac{4}{3}x_0 \Rightarrow -2(x_1^2 - 1) = \frac{4}{3} \Rightarrow x_1^2 - 1 = -\frac{2}{3} \Rightarrow x_1^2 = \frac{1}{3}$$

$$\Rightarrow x_1 = \sqrt{\frac{1}{3}}$$

$$(3) \text{ a } (4): \quad w_0 + w_1 = 2 \\ \sqrt{\frac{1}{3}}w_0 - \sqrt{\frac{1}{3}}w_1 = 0 \Rightarrow w_0 = w_1 \Rightarrow w_0 = w_1 = 1$$

Dvoubodový základní Gaussův kvadrurní vzorec je

$$K(f) = \int_{-1}^1 f(x) dx = f\left(-\frac{\sqrt{3}}{3}\right) + f\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right) + \underbrace{\frac{1}{135} f^{(4)}(\xi)}_{\text{chyba}}$$

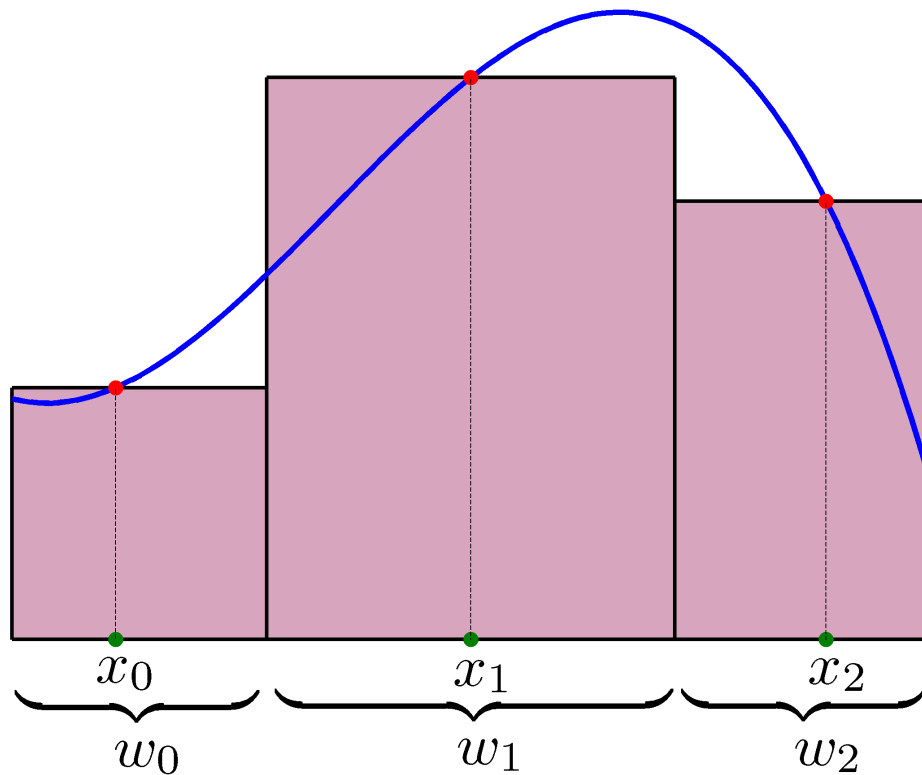


Poznámka:

Další základní Gaussův kvadrurní vzorec (třibodový, tj. pro  $m = 2$ ) vypadá na intervalu  $\langle -1, 1 \rangle$  takto:

$$K(f) = \int_{-1}^1 f(x) dx = \frac{5}{9} f\left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right) + \frac{8}{9} f(0) + \frac{5}{9} f\left(\sqrt{\frac{3}{5}}\right) + \underbrace{\frac{1}{15750} f^{(6)}(\xi)}_{\text{chyba}}$$





Poznámka: Koeficienty a uzly vzorců vyšších řádů jsou uvedeny v tabulkách.

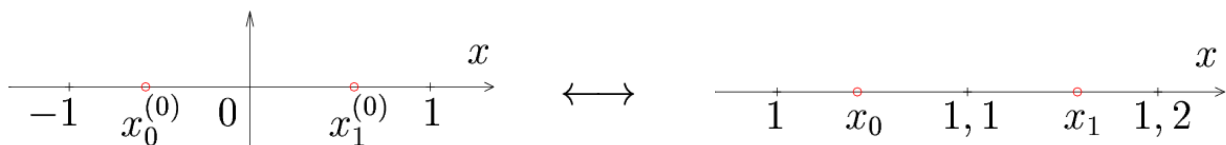
Poznámka: To, že jsme vyjádřili  $\int_{-1}^1 f(x) dx$  neubírá nic na obecnosti, můžeme totiž libovolný interval  $\langle a, b \rangle$  transformovat na  $\langle -1, 1 \rangle$  a použít odvozené vztahy.

Poznámka: Gaussovy kvadraturní vzorce jsou konvergentní.

### Příklad

Vypočtěte  $\int_1^{1,2} e^x dx$  použitím jedno- a dvoubodového základního Gaussova kvadraturního vzorce.

Řešení:



$$x_i = 1,1 + 0,1 \cdot x_i^{(0)},$$

$$w_i = \frac{1}{2}(1,2 - 1)w_i^{(0)} = 0,1w_i^{(0)}.$$

$$n = 0$$

$$\begin{aligned} \int_1^{1,2} f(x) dx &\approx 0,2 \cdot f(1,1) = \\ &= 0,2 \cdot e^{1,1} = \\ &= \underline{0,600833}. \end{aligned}$$

$$x_0 = 1,1 + 0,1 \cdot 0 = 1,1$$

$$w_0 = 0,1 \cdot 2 = 0,2$$

$$n = 1$$

$$\int_1^{1,2} f(x) dx \approx$$

$$\approx 0,1 \left[ f\left(1,1 - 0,1\frac{1}{\sqrt{3}}\right) + f\left(1,1 + 0,1\frac{1}{\sqrt{3}}\right) \right] \doteq$$

$$\doteq 0,1[2,835632 + 3,182716] =$$

$$= \underline{0,601834}.$$

$$x_0 = 1,1 + 0,1 \cdot \left(-\sqrt{\frac{1}{3}}\right) =$$

$$= 1,1 - 0,1\sqrt{\frac{1}{3}},$$

$$x_1 = 1,1 + 0,1\sqrt{\frac{1}{3}},$$

$$w_0 = 0,1 \cdot 1 = 0,1,$$

$$w_1 = 0,1.$$

Přesný výsledek:  $e^{1,2} - e \doteq \underline{\underline{0,601835}}.$

#### Poznámka:

Podobně jako u Newton-Cotesových vzorců můžeme definovat **složené Gaussovy kvadrurní vzorce**

#### **Příklad**

Vypočtěte  $\int_0^\pi x^2 \sin 3x dx$  použitím jedno-, dvou- a třibodového složeného Gaussova kvadrurního vzorce. Počet dělení intervalu  $\langle 0, \pi \rangle$  volte  $N = 10$ , resp.  $N = 20$ .

#### Řešení:

*výsledky v MATLABu*

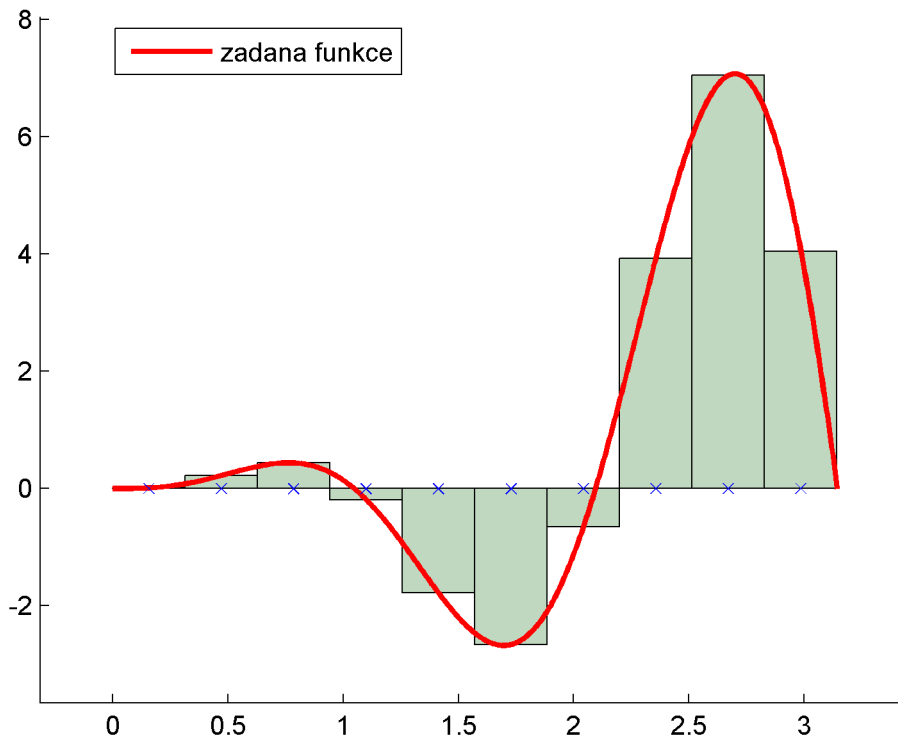
```
-----
Numericky vypocet urciteho integralu funkce f(x)=x^2*sin(3*x)
na intervalu <0.000000,3.141593> s poctem deleni N=10
-----
```

Presna hodnota integralu je 3.141720

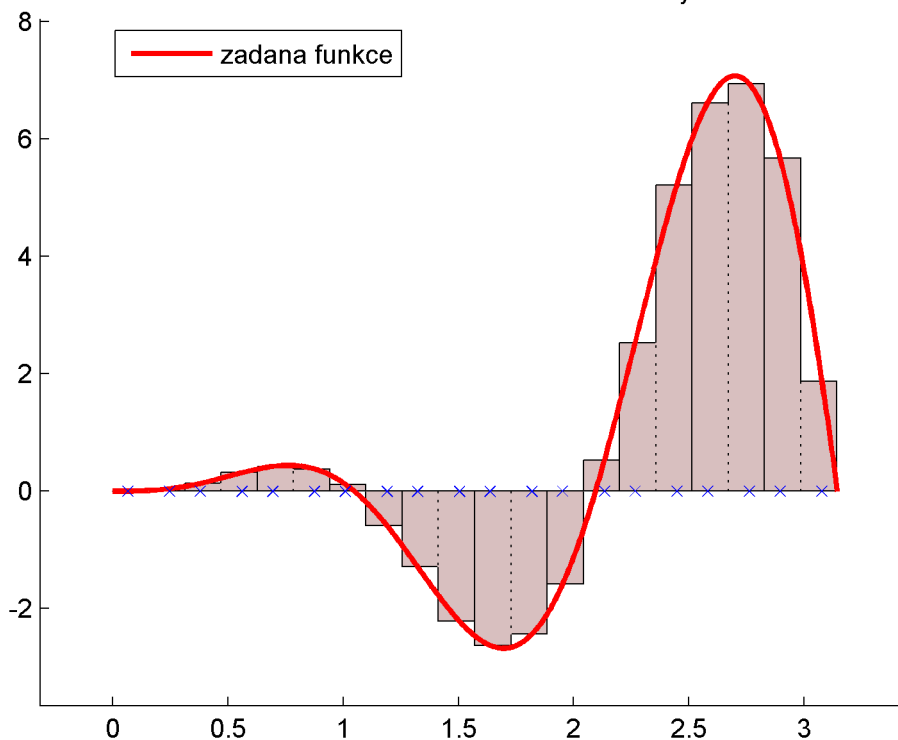
Priblizna hodnota integralu

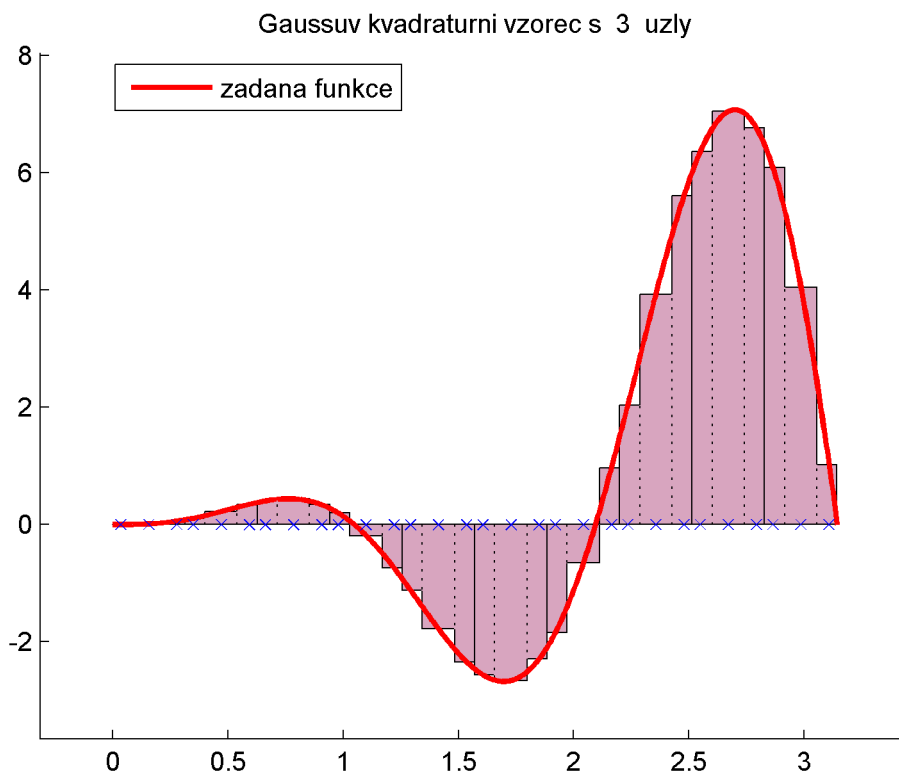
		chyba
- pomoci Gausova vzorce s 1 uzlem	3.266250	0.124530
- pomoci Gausova vzorce s 2 uzly	3.141191	-0.000529
- pomoci Gausova vzorce s 3 uzly	3.141721	0.000001

Gaussuv kvadraturni vzorec s 1 uzlem



Gaussuv kvadraturni vzorec s 2 uzly





výsledky v MATLABu

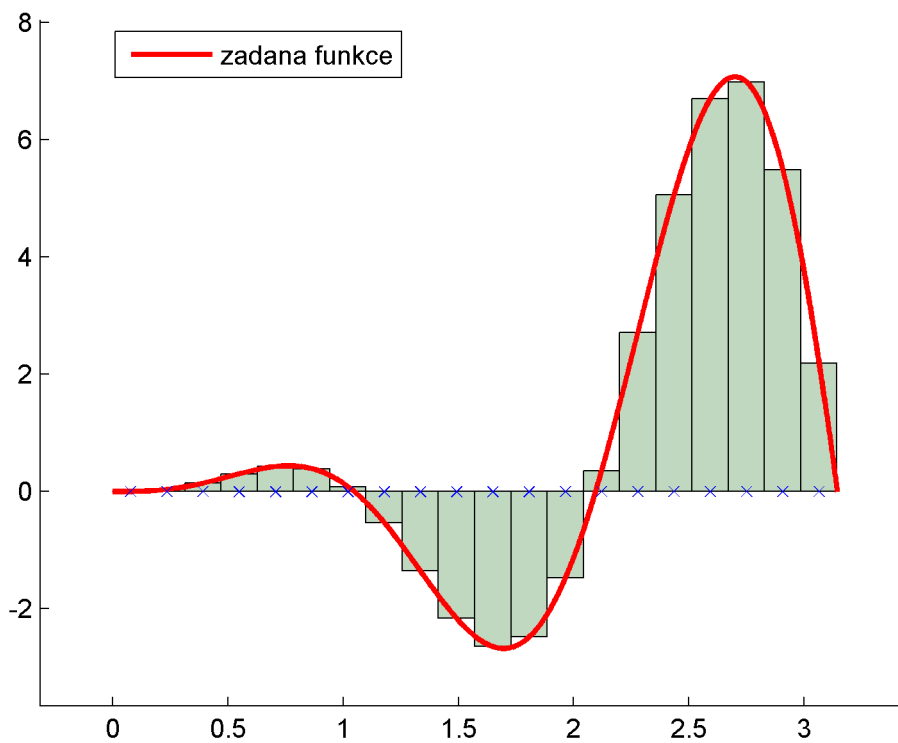
-----  
Numericky vypocet urcitého integralu funkce  $f(x)=x^2*\sin(3*x)$   
na intervalu  $\langle 0.000000, 3.141593 \rangle$  s pocetm deleni  $N=20$   
-----

Presna hodnota integralu je 3.141720

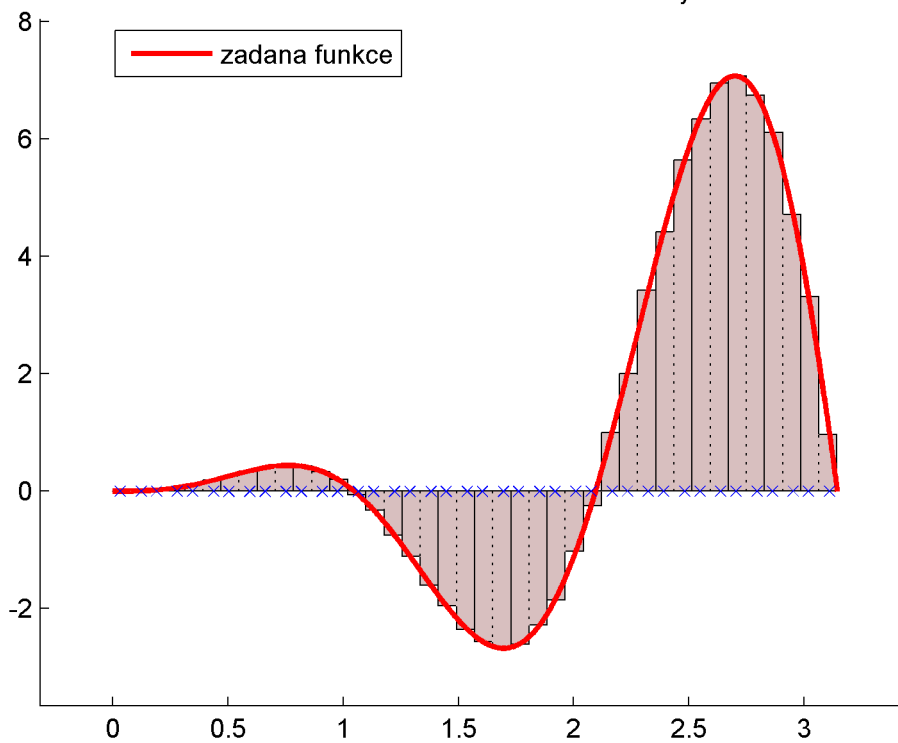
Priblizna hodnota integralu

		chyba
- pomoci Gausova vzorce s 1 uzlem	3.172331	0.030612
- pomoci Gausova vzorce s 2 uzly	3.141687	-0.000033
- pomoci Gausova vzorce s 3 uzly	3.141720	0.000000

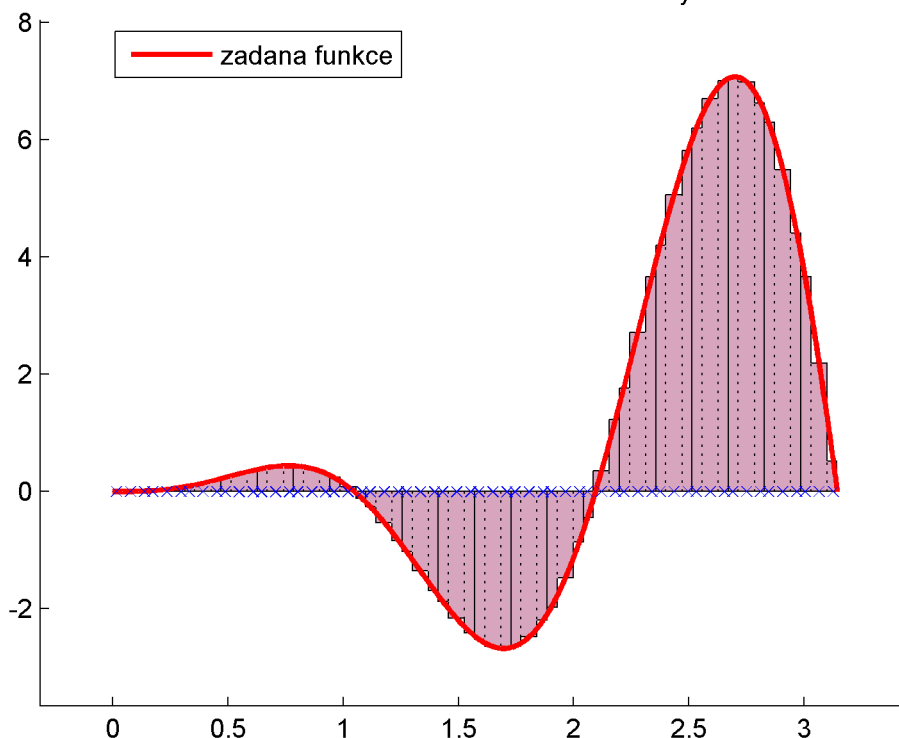
Gaussuv kvadraturni vzorec s 1 uzlem



Gaussuv kvadraturni vzorec s 2 uzly



Gaussuv kvadraturní vzorec s 3 uzly



### Integrovaní periodické funkce přes periodu

Pro lichoběžníkové pravidlo platí:

$$T(f, h) = \int_a^b f(x) dx + \frac{h^2}{12} [f'(b) - f'(a)] - \frac{h^4}{720} [f^{(3)}(b) - f^{(3)}(a)] + \dots$$

(tzv. **Eulerův - Maclaurinův vzorec**)

Souvislost s rozvojem chyby:

$$T(f, h) = \int_a^b f(x) dx + \frac{h^2}{12} \underbrace{f''(x)}_{\frac{f'(b) - f'(a)}{b-a}} (b-a) - \frac{h^4}{720} \underbrace{f^{(4)}(x)}_{\frac{f'''(b) - f'''(a)}{b-a}} (b-a) + \dots$$

Pro kladnou periodickou funkci s periodou na intervalu  $\langle a, b \rangle$  platí:

$$f'(a) = f'(b)$$

$$f^{(3)}(a) = f^{(3)}(b)$$

⋮

Pozor: Obecně nemusí platit, že  $T(f, h)$  je přesná hodnota integrálu  $\int_a^b f(x) dx$ , protože zbytek má tvar

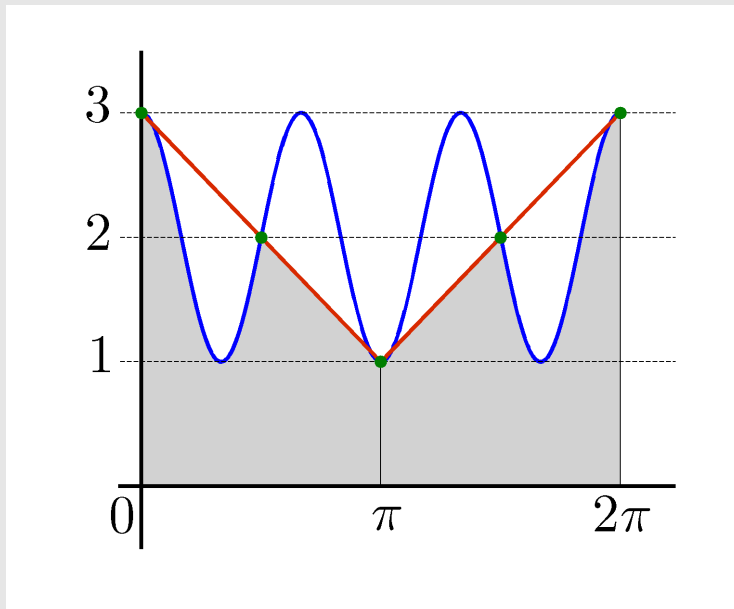
$$(b-a) c_{2m} h^{2m} f^{(2m)}(\xi) \quad \text{a } \xi \text{ neznáme.}$$

Platí však, že chyba je velikosti  $O(h^{2m})$  pro libovolné  $m$  takové, že  $f$  má spojitou  $2m$ -tou derivaci. Proto není nutné používat Rombergovu metodu.

**Příklad:** Vypočtete složeným lichoběžníkovým pravidlem

$$\int_0^{2\pi} (2 + \cos 3x) dx.$$

(Přesná hodnota je  $4\pi$ .)



Zvolíme krok  $h = \pi$ , tj.  $N = 2$ :

$$T(f, \pi) = \frac{\pi}{2} [f(0) + 2f(\pi) + f(2\pi)] = \frac{\pi}{2} (3 + 2 \cdot 1 + 3) = 4\pi.$$

Platí: Složené lichoběžníkové pravidlo s  $(k + 2)$  uzly integruje přesně trigonometrické polynomy  $k$ -tého stupně a stupňů menších (tj. obsahující členy  $\cos kx$ ,  $\sin kx$ ) přes periodu  $2\pi$ .

## Nevlastní integrály

Při výpočtu integrálu

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx$$

lze většinou předpokládat, že hodnoty funkce  $f$  a nižší derivace  $f$  jsou vně nějakého intervalu  $\langle -R, R \rangle$  dostatečně malé. Proto je vhodné použít lichoběžníkové pravidlo pro integrál

$$\int_{-R}^R f(x) dx.$$

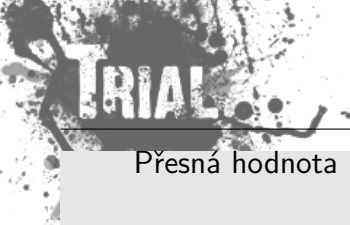
### Příklad

Vypočtete integrál  $I = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx$ .

Pro  $|x| \geq 4$  je integrand menší než  $0,5 \cdot 10^{-6}$  a jeho první derivace menší než  $10^{-6}$ . Použijeme-li lichoběžníkové pravidlo pro  $\langle -4, 4 \rangle$ , dostaneme:

$$T(f, 1) = 1,772636$$

$$T(f; 0, 5) = 1,772453$$



Přesná hodnota

$$I = \sqrt{\pi} \doteq 1,7724538$$

Poznamenejme, že

$$\left| \int_{-\infty}^{\infty} e^{-x^2} dx - \int_{-4}^4 e^{-x^2} dx \right| < 10^{-7}.$$

Při výpočtu integrálu  $\int_0^{\infty} f(x) dx$  můžeme použít transformaci  $x = p(t)$ .

a)  $x = -\ln t, \quad dx = -\frac{dt}{t}, \quad \begin{array}{c|c|c} x & 0 & \infty \\ \hline t & 1 & 0 \end{array}$

$$\int_0^{\infty} f(x) dx = - \int_1^0 f(-\ln t) \frac{dt}{t} = \int_0^1 \frac{f(-\ln t)}{t} dt$$

b)  $x = \frac{t}{1-t}, \quad dx = (1-t)^{-2} dt, \quad \begin{array}{c|c|c} x & 0 & \infty \\ \hline t & 0 & 1 \end{array}$

$$\int_0^{\infty} f(x) dx = \int_0^1 f\left(\frac{t}{1-t}\right) \frac{dt}{(1-t)^2}$$

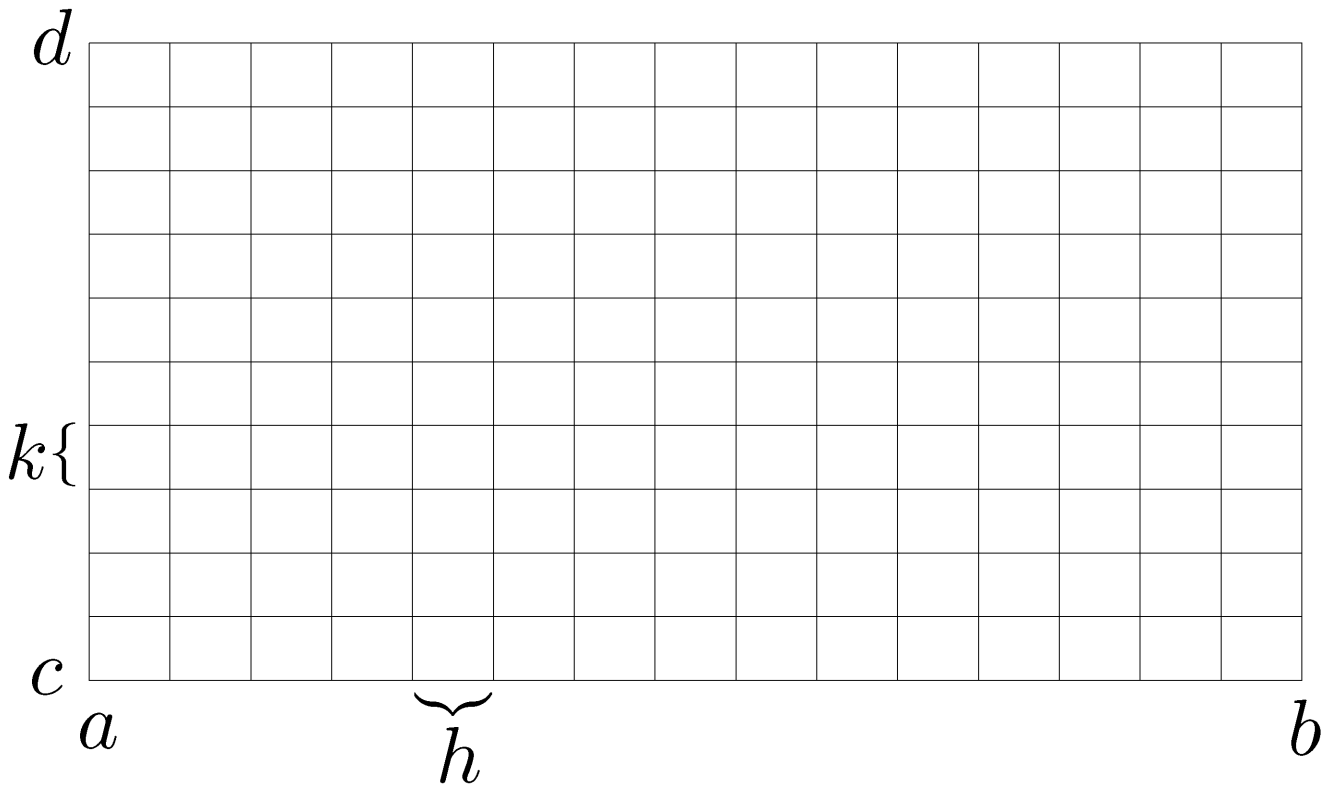
### Integrovaní funkce 2 proměnných

Odvoďte obdélníkové a lichoběžníkové pravidlo pro integrování funkce 2 proměnných na obdélníku  $\langle a, b \rangle \times \langle c, d \rangle$ , tj.

$$\int_a^b \left( \int_c^d f(x, y) dy \right) dx$$

Řešení:



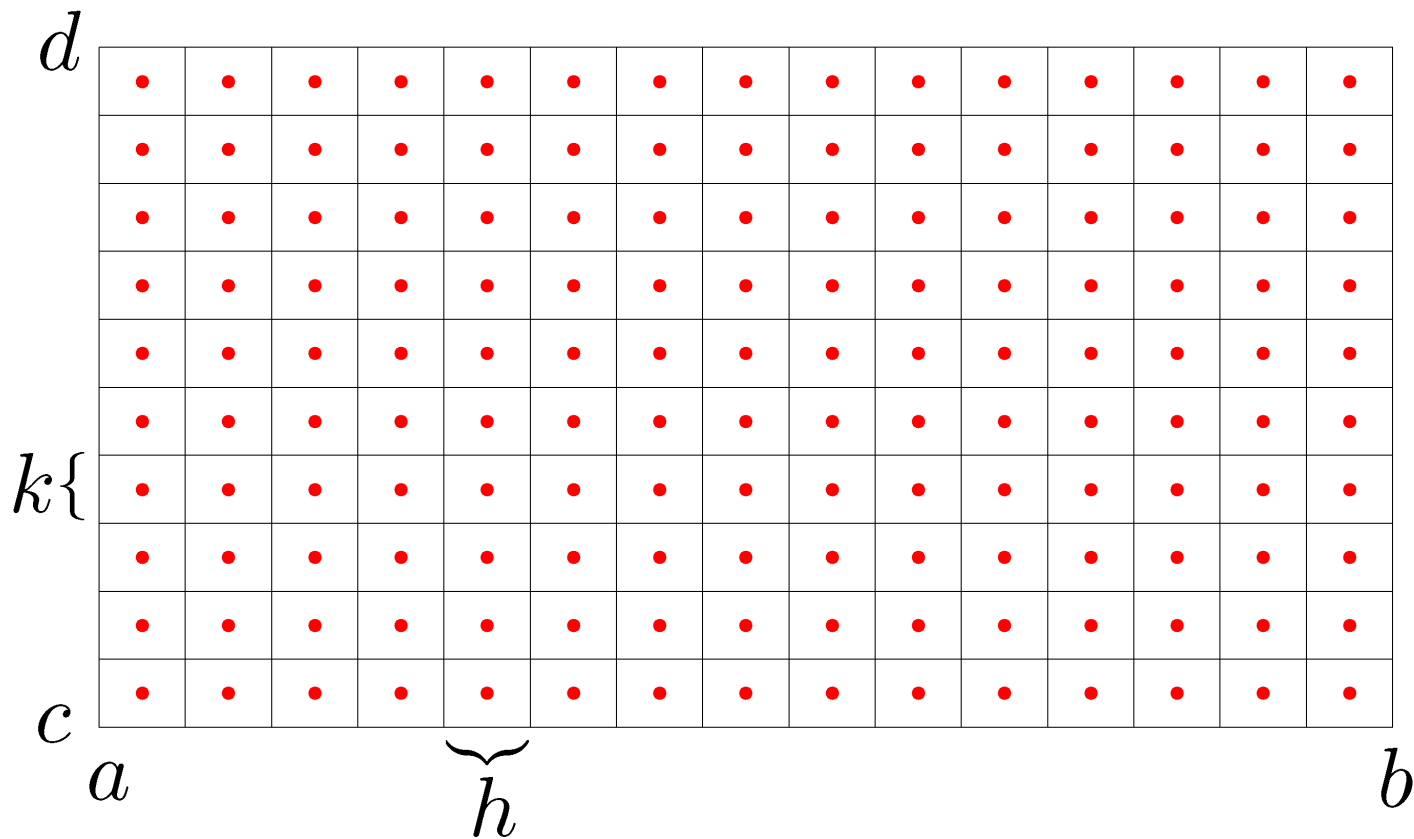


$$h = \frac{b - a}{N}, \quad k = \frac{d - c}{M}, \quad x_i = a + i \cdot h, \quad y_j = c + j \cdot k$$

$$\int_a^b \left( \int_c^d f(x, y) dy \right) dx = \dots$$

- obdélníkové pravidlo:

$$\dots = h \sum_{i=0}^{N-1} \left( \int_c^d f \left( x_i + \frac{h}{2}, y \right) dy \right) = h \sum_{i=0}^{N-1} \left( k \sum_{j=0}^{M-1} f \left( x_i + \frac{h}{2}, y_j + \frac{k}{2} \right) \right) = hk \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=0}^{M-1} f \left( x_i + \frac{h}{2}, y_j + \frac{k}{2} \right)$$



- lichoběžníkové pravidlo:

$$\begin{aligned}
 \dots &= \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \left( \int_c^d [f(x_i, y) + f(x_{i+1}, y)] dy \right) = \\
 &= \frac{h}{2} \sum_{i=0}^{N-1} \left( \frac{k}{2} \sum_{j=0}^{M-1} [f(x_i, y_j) + f(x_i, y_{j+1})] + \frac{k}{2} \sum_{j=0}^{M-1} [f(x_{i+1}, y_j) + f(x_{i+1}, y_{j+1})] \right) = \\
 &= \frac{h k}{2 \cdot 2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=0}^{M-1} [f(x_i, y_j) + f(x_i, y_{j+1}) + f(x_{i+1}, y_j) + f(x_{i+1}, y_{j+1})]
 \end{aligned}$$

