$8+9+17+16+13+10$

73

93

1) 8

a. $x_{n+1} = \alpha(e^{x_n} - x_n^2) + x_n$

4 voorwaarden

$|g'(x_0)| < 1$ 8

$g(x)$ continu op interval rondom oplossing, ~~dat is~~ daar is aan voldaan, afgeleide bestaat ~~...~~ overal ~~voor~~ rondom

$g'(x) = \alpha e^x - 2\alpha x + 1$ $\quad$ V g' continu

$g'(x_0) = g'(0) = \alpha + 1 \qquad |\alpha+1| < 1$

dus $-2 < \alpha < 0$

hoe kleiner $|g'(x_0)|$ hoe snellere convergentie

$|g'(x_0)|$ kleinste waarde voor $\alpha = -1$

$x_{n+1} = -(e^{x_n} - x_n^2) + x_n$ $\quad$ liever $g'(\alpha_?) \approx 0$

$\hookrightarrow |g'(x_0)| = -1 + 1 = 0 < 1$ dus voldaan aan deze voorwaarde

$g(x) = -(e^x - x^2) + x$

$g(x) = x^2 - e^x + x$

(x is oplossing want $e^x - x^2 = 0$ ~~dus~~

daaruit volgt $g(x) = 0 + x = x$)

echte oplossing = x

1) b

$\cancel{\varepsilon_n \leq \ldots |x_{n+1} - x_n|}$

$\cancel{k \leq g(x)}$

$$\boxed{\begin{array}{c} \varepsilon_{n+1} \approx k\varepsilon_n \\ (x_{n+1} - x) \approx k\,(x_n - x) \end{array}}$$

4

$$\varepsilon_n = |x_n - x| =$$

$$= |x_n - x_{n+1} + x_{n+1} - x|$$

$$\leq |x_n - x_{n+1}| + |x_{n+1} - x|$$

$$= |x_n - x_{n+1}| + k\,|x_n - x|$$

$$= |x_n - x_{n+1}| + k\,\varepsilon_n$$

$$\varepsilon_n \leq |x_n - x_{n+1}| + k\,\varepsilon_n$$

$$(1-k)\,\varepsilon_n \leq |x_n - x_{n+1}|$$

$$\varepsilon_n \leq \frac{1}{1-k}\,|x_n - x_{n+1}|$$

(met $|g'(x_0)| \leq k < 1$)

$$\left(k = \frac{x_n - x_{n-1}}{x_{n-1} - x_{n-2}}\right)$$

8 8

2)

9

a.

4

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

$$\vec{x}_{n+1} = \vec{x}_n - J_f^{-1}\,\vec{f}(\vec{x}_n)$$

$$J_f = \begin{pmatrix} \dfrac{\partial f_1}{\partial x} & \dfrac{\partial f_1}{\partial y} \\ \dfrac{\partial f_2}{\partial x} & \dfrac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} \qquad \begin{aligned} f_1 &= e^x + y - 1 \\ f_2 &= x^2 + y^2 - 1 \end{aligned}$$

$$J_f \vec{x}_{n+1} = J_f \vec{x}_n - \vec{f}(\vec{x}_n)$$

$$\begin{pmatrix} e^{x_n} & 1 \\ 2x_n & 2y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{x_n} & 1 \\ 2x_n & 2y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} e^{x_n} + y_n - 1 \\ x_n^2 + y_n^2 - 1 \end{pmatrix}$$

$$x_{n+1} e^{x_n} + y_{n+1} = e^{x}(x_n - 1) + 1 \Longrightarrow y_{n+1} = (x_n - 1)e^{x_n} + 1 - x_{n+1} e^{x_n}$$

$$2x_n x_{n+1} + 2y_n y_{n+1} = x_n^2 + y_n^2 + 1$$

$$\Rightarrow \quad x_{n+1} = \frac{x_n^2 + y_n^2 + 1 - 2y_n y_{n+1}}{2x_n}$$

opg 2a

$$y_{n+1} = (x_n - 1)e^{x_n} + 1 - \left(\frac{x_n^2 e^{x_n} + y_n^2 e^{x_n} + e^{x_n} - 2y_n e^{x_n} y_{n+1}}{2x_n}\right)$$

$$y_{n+1} = \frac{\left[(x_n - 1)e^{x_n} + 1 - \frac{x_n e^{x_n}}{2} - \frac{y_n^2 e^{x_n}}{2x_n} - \frac{e^{x_n}}{2x_n}\right]}{\left(1 + \frac{2y_n}{2x_n} e^{x_n}\right)}$$

$$y_{n+1} = \underbrace{\frac{e^{x_n}\left[\frac{1}{2}x_n - \frac{y_n^2}{2x_n} - \frac{1}{2x_n} - 1\right] + 1}{1 + \frac{y_n}{x_n} e^{x_n}}}_{= b}$$

$$x_{n+1} = \frac{x_n^2 + y_n^2 + 1 - 2y_n\left((x_n - 1)e^{x_n} + 1 - x_{n+1} e^{x_n}\right)}{2x_n}$$

$$= \frac{x_n^2 + y_n^2 + 1 - 2x_n y_n e^{x_n} + 2y_n e^{x_n} - 2y_n}{2x_n\left\{1 - \frac{y_n e^{x_n}}{x_n}\right\}}$$

$$x_{n+1} = \underbrace{\frac{e^{x_n}\left[2y_n - 2x_n y_n\right] + x_n^2 + y_n^2 - 2y_n + 1}{2x_n - 2y_n e^{x_n}}}_{= a}$$

$$\begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

met a en b de berekende functies voor x_{n+1} en y_{n+1}

2) b. dat je elke keer de afgeleide moet berekenen (of Jacobi matrix). ((Deze moet dus ook elke keer bestaan))

2 $\Rightarrow$ Secant-Methode benadert de afgeleide:

$$f'(x_n) \approx \frac{f(x_n) - f(x_{n-1})}{x_n - x_{n-1}}$$

hoe is multi D? met die matrix omgaan?

c) ~~dan is $f_1^{*}(x_0, y_0) = 0$~~

~~$f_1: e^x + y - 1 = 0$~~

~~$(f_2: x^2 + y^2 - 1 = 0)$~~

3 ~~en dan krijg je $x_{n+1} = x_n - \frac{f_1(x_n)}{f_1'(x_n)}$~~

~~$x_{n+1} = x_n - 0$~~

~~$x_{n+1} = x_n$~~

~~dus verandert je oplossing niet meer~~

zie witte blad: bij x_{n+1}, als je $x_n = y_n = 0$ invult krijg je $\frac{1}{0} \to \infty$ en dus ontploft de oplossing meteen (geldt ook voor y_{n+1})

Zie witte blad = vorige pagina: Formules aangegeven met a en b (in opgave 2a)

3)

a. $n = 50$ $\qquad h = \frac{b-a}{n} = \frac{1}{50}$

Trapezium: $\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x)\,dx = \frac{h}{2}\left(f(x_i) + f(x_{i+1}) \right)$

$$\int_{0,4}^{0,42} \frac{1}{\sqrt{x}}\,dx = \frac{1}{100}\left(\frac{1}{\sqrt{0,4}} + \frac{1}{\sqrt{0,42}} \right)$$

3

$$= 0,03124$$

bijdrage aan totale integraal: $\frac{0,03124}{2} = 0,01562$

$(\approx 1,56\,\%)$

b. $\frac{1}{\sqrt{x}}$ is singulier op de rand van het interval $\Rightarrow \frac{1}{\sqrt{0}} \to \infty$

2

$f^{(4)}$ onbegrensd

c. convergentie-orde:

$$\frac{\varepsilon_{64}}{\varepsilon_{128}} = \frac{1,221 \cdot 10^{-4}}{3,052 \cdot 10^{-5}} = 4,00066 \approx 2^2$$

$$\frac{\varepsilon_{32}}{\varepsilon_{64}} = \frac{4,883 \cdot 10^{-4}}{1,221 \cdot 10^{-4}} = 3,99918 \approx 2^2$$

convergentie-orde = 2

bij elke gridhalvering fout $* \frac{1}{4}$

$n = 128 \Rightarrow \varepsilon = 3{,}052 \cdot 10^{-5}$

4

$$\frac{3{,}052 \cdot 10^{-5}}{4^{k}} < 10^{-8}$$

$$4^{k} > \frac{3{,}052 \cdot 10^{-5}}{10^{-8}}$$

$$k > \ln\left(\frac{3{,}052 \cdot 10^{-5}}{10^{-8}}\right) / \ln 4$$

$$k > 5{,}79$$

$\Rightarrow$ dus nog 6 gridhalveringen nodig

8

d) ~~$\varepsilon_h \approx \frac{I(\frac{h}{2}) - I(h)}{3}$~~

$$I = I_{h/2} + \varepsilon_{h/2} = I_h + \varepsilon_h \qquad I_{h/2} - I_h = 4\varepsilon_{h/2} - \varepsilon_{h/2}$$

4

$$\approx I_{h/2} + 4\varepsilon_{h/2}$$

$$\varepsilon_{h/2} \approx \frac{I_{h/2} - I_h}{3} \Rightarrow \varepsilon_{64} \approx \frac{I_{64} - I_{32}}{3}$$ 8 8

$$= \frac{1{,}9998779\ldots - 1{,}9995117\ldots}{3}$$

$$\varepsilon_{64} \approx 1{,}220 \cdot 10^{-4}$$

werkelijke fout : $\varepsilon_{64} = 1,221 \cdot 10^{-4}$

geschatte fout : $\varepsilon_{64} \simeq 1,2207 \cdot 10^{-4}$

$\Rightarrow$ komt heel goed overeen 8

e.

$$I_{ext} = I_{32} + \alpha h^2 + O(h^3)$$

$$I_{ext} = I_{64} + \alpha \frac{h^2}{4} + O(h^3)$$

4 $(1-4) I_{ext} = I_{32} - 4 I_{64} + O(h^3)$

$$I_{ext} = \frac{4}{3} I_{64} - \frac{1}{3} I_{32}$$ 8

$I_{ext} = \frac{4}{3}(1,999877\ldots) - \frac{1}{3}(1,999511\ldots)$ (fout < 10^{-10})

← rekenmachine display (waarschijnlijk) niet groot genoeg om 1,999.... weer te geven.

$= 2$

$I(128) = 1,9999694824218$ } Iext is beter

4) $\boxed{16}$ $y' = -4y + x^2 \qquad y(0) = 1$

a.

$$y_{n+1} = y_n + h f(x_{n+1}, y_{n+1})$$

$$y_{n+1} = y_n + h(-4y_{n+1} + x_{n+1}^2)$$

$$y_{n+1} = y_n - 4h\, y_{n+1} + h x_{n+1}^2$$

4

$$y_{n+1} = \frac{y_n + h x_{n+1}^2}{1+4h}$$

$\Longrightarrow$ stabiel als $\left|\frac{1}{1+4h}\right| < 1$

$$|1+4h| > 1$$

$$4h > 0$$

$\uparrow$ $h > 0$, en dit geldt voor alle $h > 0$, dus de methode is stabiel.

b.

1) $y_{n+1} = y_{n-1} + 2h f(x_n, y_n)$ $\left(\Rightarrow \int_{x_{i-1}}^{x_{i+1}} f(x)dx = 2h f(x_i, y_i) \right)$ rechthoekregel integratie

5

$$y_{n+1} = y_{n-1} + 2h(-4y_n + x_n^2)$$

$$= y_{n-1} - 8h\, y_n + 2h x_n^2$$

4) b. (vervolg) 1) $y_{n+1} = y_{n-1} - 8hy_n + 2h x_n^2$

2) - 2-staps
- expliciet
- 2e orde

c. $y = y_h + \alpha h^3 + O(h^4)$ ①

$y = y_{h/2} + \alpha \frac{h^3}{2^3} + O(h^4)$ ②

① − 8*②:

$(1-8)y = y_h - 8y_{h/2} \cancel{+\alpha h^3} \cancel{-\alpha h^3} + (1-8)O(h^4)$

4

$y_{nieuw} = \frac{y_h - 8y_{h/2}}{-7} + O(h^4)$

$y_{nieuw} = \frac{8}{7} y_{h/2} - \frac{1}{7} y_h + O(h^4)$

verkregen orde ⇒ 4

4) d.

expl Euler

$$y_{n+1} = y_n + h f(x_n, y_n)$$

Impl. Euler

$$y_{n+1} = y_n + h f(x_{n+1}, y_{n+1})$$

$\Rightarrow$ Trap: $y_{n+1} - y_n = \frac{h}{2}\left[f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1})\right]$

3

$$y_{n+1} - y_n = h f(x_n, y_n) \quad ①$$

$$y_{n+1} - y_n = h f(x_{n+1}, y_{n+1}) \quad ②$$

$$\tfrac{1}{2}① + \tfrac{1}{2}② \Rightarrow \tfrac{1}{2}(y_{n+1} - y_n) + \tfrac{1}{2}(y_{n+1} - y_n) = \frac{h}{2} f(x_n, y_n) + \frac{h}{2} f(x_{n+1}, y_{n+1})$$

$$\Rightarrow y_{n+1} - y_n = \frac{h}{2}\left[f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1})\right]$$

3

5) $\boxed{13}$

a. iteratiematrix $M = N^{-1}P$

Jacobi $N = D$

$P = -(L+R)$

4

$$M = -D^{-1} \cdot (L+R) = \begin{pmatrix} -\frac{1}{20} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{20} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{20} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 6 & 2 \\ 4 & 0 & 6 \\ 2 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$M = \begin{pmatrix} 0 & -\frac{6}{20} & -\frac{2}{20} \\ \frac{4}{20} & 0 & \frac{6}{20} \\ -\frac{2}{20} & -\frac{6}{20} & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -\frac{3}{10} & -\frac{1}{10} \\ \frac{1}{5} & 0 & \frac{3}{10} \\ -\frac{1}{10} & -\frac{3}{10} & 0 \end{pmatrix}$$

3

convergentiefactor: $\Rightarrow$ $r_\sigma(M) = \max(\cancel{\det(M-\lambda I)}$ eigenwaarde$(M))$

$$\det(M-\lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & -0{,}3 & -0{,}1 \\ 0{,}2 & -\lambda & 0{,}3 \\ -0{,}1 & -0{,}3 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda(\lambda^2+0{,}09)+0{,}3(-0{,}2\lambda+0{,}03)-0{,}1(-0{,}06-0{,}1\lambda)$$

$$= -\lambda^3-0{,}09\lambda-0{,}06\lambda+0{,}009+0{,}006+0{,}01\lambda$$

$$= -\lambda^3-0{,}14\lambda+0{,}015 = 0$$

$$\lambda = 0{,}1$$

lin. convergentie factor $= 0{,}1$ 1½ =1/2

b) Gauss-Seidel convergent want

3 $\Rightarrow A$ diagonaal dominant

c)

$$x^{m+1} = \omega \dot{x}^{m+1} + (1-\omega)x^m$$

$\dot{x}^{m+1}$ volgt uit Gauss-Seidel

3

$$\left.\begin{aligned} N &= L+D \\ P &= -R \end{aligned}\right\} \quad Ax=b$$

$$Nx = b+Px$$

$$x = N^{-1}b + N^{-1}Px$$

$$x = (L+D)^{-1}b - (L+D)^{-1}R\,x$$

$$(L+D)x^{m+1} = b - Rx^m$$

$$x^{m+1} = D^{-1}b - D^{-1}(Lx^{m+1}+Rx^m)$$

SOR:

$$x^{m+1} = \omega D^{-1}b - \omega D^{-1}(Lx^{m+1}+Rx^m) + (1-\omega)x^m$$

$$(I+\omega D^{-1}L)x^{m+1} = \omega D^{-1}b - \omega D^{-1}Rx^m + (1-\omega)x^m$$

$$N = \frac{D}{\omega}(I+\omega D^{-1}L) \qquad P = -R + \frac{D(1-\omega)}{\omega}$$

$$N = \frac{1}{\omega} D(I + \omega D^{-1}L)$$

$$P = -R + \frac{D}{\omega}(1-\omega) \cancel{= 1/\omega\ \omega R}$$

$$= -R + \frac{D}{\omega} - D$$

$$= \frac{1}{\omega} D - D - R = D\left(\frac{1}{\omega} - 1\right) - R$$

$$M = N^{-1}P$$

$$\boxed{\omega_{opt} \text{ voor } \rho(M) \text{ minimaal}}$$

$\rho(M)$ = maximale eigenwaarde M

dus met $M = \left[\frac{1}{\omega} D(I + \omega D^{-1}L)\right]^{-1} \cdot \left[D\left(\frac{1}{\omega}-1\right) - R\right]$

3

~~Als A symm/positief definiet~~

onder bepaalde condities geldt: $\omega_{opt} = \frac{2}{1+\sqrt{1-\rho^2(M_J)}}$ 3

o.a. A symm/positief definiet.

d) A opsplitsen in L en U

$$\underset{A}{\begin{pmatrix} a_1 & b_1 & & 0 \\ c_1 & a_2 & b_2 & \\ 0 & c_2 & a_3 & \ddots \\ & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}} = \underset{L}{\begin{pmatrix} \alpha_1 & & & 0 \\ \gamma_1 & \alpha_2 & & \\ 0 & \gamma_2 & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}} \cdot \underset{U}{\begin{pmatrix} \beta_1 & \varphi_1 & & 0 \\ & \beta_2 & \varphi_2 & \\ 0 & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}}$$

3

hoe bepaal je L en U?

dan heb je $Ax = b \Rightarrow LUx = b$

hoe?

$\Rightarrow$ eerst oplossen (mbv gauss eliminatie) $Ly = b$ en vervolgens $Ux = y$

dit is snel omdat L en U boven/onder driehoeks matrices zijn en Gauss eliminatie dan heel makkelijk gaat

6)

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = k \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \qquad k = 10^{-3}$$

$$\phi(x,0) = 100 \sin(\pi x)$$

$$\phi(0,t) = \phi(1,t) = 0$$

a. $\cancel{\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} = \frac{\phi_{m-1}(t) - 2\phi_m(t) + \phi_{m+1}(t)}{\Delta x^2} + O(\Delta x^2)}$

$$\phi_{m+1} = \phi_m + \Delta x \frac{\partial \phi_m}{\partial x} + \frac{\Delta x^2}{2}\frac{\partial^2 \phi_m}{\partial x^2} + \frac{\Delta x^3}{6}\frac{\partial^3 \phi}{\partial x^3} + O(\Delta x^4)$$

$$\phi_{m-1} = \phi_m - \Delta x \frac{\partial \phi_m}{\partial x} + \frac{\Delta x^2}{2}\frac{\partial^2 \phi_m}{\partial x^2} - \frac{\Delta x^3}{6}\frac{\partial^3 \phi}{\partial x^3} + O(\Delta x^4)$$

$$\phi_{m+1} + \phi_{m-1} = 2\phi_m + \Delta x^2 \frac{\partial^2 \phi_m}{\partial x^2} + O(\Delta x^4)$$

$$\boxed{\frac{\partial^2 \phi_m}{\partial x^2} = \frac{\phi_{m+1}(t) - 2\phi_m(t) + \phi_{m-1}(t)}{\Delta x^2} + O(\Delta x^2)}$$

10

$$\frac{\partial^2\phi_m}{\partial x^2} = \frac{\phi_{m+1}(t) - 2\,\phi_m(t) + \phi_{m-1}(t)}{\Delta x^2} + O(\Delta x^2)$$

expl. euler: $f(x_n, y_n) = k\frac{\partial^2\phi}{\partial x^2}$

$$\phi_m^{n+1} = \phi_m^n + h f(x_n, y_n)$$

$h = \Delta t$

$$\phi_m^{n+1} = \phi_m^n + \Delta t\, k\,\frac{\phi_{m+1}^n - 2\phi_m^n + \phi_{m-1}^n}{\Delta x^2}$$

$r = \frac{\Delta t k}{\Delta x^2}$

$$\phi_m^{n+1} = \phi_m^n + r\phi_{m+1}^n - 2r\phi_m^n + r\phi_{m-1}^n$$

$$\boxed{\phi_m^{n+1} = r\phi_{m-1}^n + (1-2r)\,\phi_m^n + r\,\phi_{m+1}^n}$$

4

$r = \frac{\Delta t k}{\Delta x^2}$ 8

b. het is een diffusievergelijking, dus als in een punt m iets toeneemt wil je dat het ook toeneemt in naburige punten (bijv. temperatuur)

4 $\Rightarrow$ coefficienten voor ϕ_{m-1}, ϕ_m en ϕ_{m+1} moeten het zelfde teken hebben

r, $1-2r$, r zelfde teken (positief)

$r \geq 0$ dan $1-2r \geq 0 \Rightarrow 0 \leq r \leq \frac{1}{2}$

$\left.\begin{array}{l}\Delta t > 0\\ k > 0\\ \Delta x^2 > 0\end{array}\right\}$

8

$0 \le r \le \frac{1}{2}$

$0 \le \frac{\Delta t\, k}{\Delta x^2} \le \frac{1}{2}$ $\qquad k = 10^{-3}$, $\Delta x = \frac{1}{200}$

$0 \le \frac{\Delta t \cdot 10^{-3}}{(\frac{1}{200})^2} \le \frac{1}{2}$

$0 \le 40\,\Delta t \le \frac{1}{2}$

$0 \le \Delta t \le \frac{1}{80}$ $\qquad$ maximale tijdstap $\Delta t = \frac{1}{80}$

8

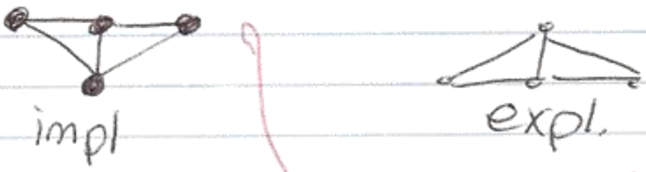
$(= 0{,}0125)$

c voordeel impliciet:

geen stabiliteitslimiet
(onvoorwaardelijk stabiel)

nadeel impliciet:

2 met 1 punt bepaal je in de volgende tijdsstap 3 punten ipv andersom: waardoor het veel moeilijker rekenen wordt.



stelsel $Ax=b$

Tentamen Numerieke Wiskunde I

23 januari 2009 8.30-11.30 uur

Bij dit tentamen mag een (grafische) rekenmachine worden gebruikt.
Alle antwoorden dienen te worden gemotiveerd. Een antwoord zonder uitleg of berekening zal dus niet worden goed gerekend. Succes !

Vermeld op elk vel papier je naam, studentnummer en jaar van inschrijving.

Gratis: $\boxed{10}$

Practica: $\boxed{10}$ Voor de 5 computerpractica zijn maximaal 2 punten per practicum te verdienen.

1. Om het snijpunt te bepalen van $f_1(x) = e^x$ en $f_2(x) = x^2$ moet worden opgelost $e^x - x^2 = 0$. Uit een plaatje blijkt dat het snijpunt ligt bij $x \approx -0.7$. Een successieve substitutie methode maakt gebruik van het iteratie voorschrift $x_{n+1} = g(x_n)$. Er wordt begonnen met $x_0 = 0$.
   (a) $\boxed{5}$ Bepaal bij dit probleem een geschikte functie $g(x)$, die lineaire convergentie geeft, met optimale (lineaire) convergentie factor. Toon aan dat deze $g(x)$ voldoet aan de voorwaarde(n) voor convergentie.
   Opmerking: de Newton methode heeft kwadratische convergentie en mag dus niet.
   (b) $\boxed{4}$ Leg uit hoe je met opeenvolgende iteraties een schatting van de fout kunt bepalen.

2. Het stelsel vergelijkingen: $e^x + y = 1$, $x^2 + y^2 = 1$, met oplossing $(x, y) = (0, 1)$, kan worden gevonden met de Newton methode, met startpunt $(x_0, y_0) = (1, 1)$.
   (a) $\boxed{4}$ Bepaal het iteratievoorschrift van de Newton methode bij dit probleem.
   (b) $\boxed{3}$ Wat is het grote nadeel van de Newton methode? Hoe kan dat worden omzeild?
   (c) $\boxed{3}$ Waarom is $(x_0, y_0) = (0, 0)$ niet geschikt als startoplossing?

3. Gegeven is de integraal $I = \int_0^1 \frac{1}{\sqrt{x}}\, dx$ met exacte waarde 2.
   (a) $\boxed{3}$ Hoe groot is de bijdrage van het deelinterval [0.4 0.42] aan de totale integraal ($I = 2$) als de Trapeziumregel wordt toegepast op een rooster met 50 deelintervallen?
   (b) $\boxed{3}$ Waarom zal de orde van convergentie voor de Simpsonregel niet optimaal zijn?
   Via substitutie wordt de integraal herschreven tot $I = \int_0^1 6x^2\, dx$.
   Met een numerieke integratie methode is onderstaand resultaat verkregen. Hierin is $I(n)$ de benaderde waarde van de integraal op een rooster met n deelintervallen.

n	$I(n)$	absolute fout
2	1.8750000000000	1.250E-1
4	1.9687500000000	3.125E-2
8	1.9921875000000	7.813E-3
16	1.9980468750000	1.953E-3
32	1.9995117187500	4.883E-4
64	1.9998779296876	1.221E-4
128	1.9999694824218	3.052E-5

Z.O.Z.

(c) $\boxed{4}$ Bepaal de convergentie orde en vervolgens hoeveel gridhalveringen er nog nodig zijn voor een fout van (maximaal) 10^{-8}.

(d) $\boxed{4}$ Geef een schatting voor de fout van $I(64)$ op basis van $I(n)$ benaderingen en vergelijk deze met de werkelijke fout.

(e) $\boxed{4}$ Bepaal via extrapolatie m.b.v. $I(32)$ en $I(64)$ een betere benadering van de integraal en vergelijk het resultaat met $I(128)$.

4. Beschouw op [0 1] de differentiaalvergelijking $y' = -4y + x^2$, met randvoorwaarde $y(0) = 1$.

(a) $\boxed{4}$ Toepassen van de impliciete Euler methode geeft een impliciete uitdrukking voor y_{n+1}. Toon aan, via herschrijven van deze uitdrukking, dat de methode stabiel is voor de gegeven differentiaalvergelijking.

(b) $\boxed{5}$ De Rechthoek methode voor differentiaalvergelijkingen kan worden afgeleid uit de Rechthoek methode voor numerieke integratie.
(1) Bepaal de uitdrukking voor de Rechthoek methode bij de gegeven vergelijking.
(2) Tot welke categorie hoort de verkregen methode?

(c) $\boxed{4}$ Iemand past een methode toe met (globaal) $\mathcal{O}(h^3)$ nauwkeurigheid.
Leg uit hoe je m.b.v. oplossingen op twee roosters (h en $h/2$) een verbeterde oplossing kunt construeren. Wat is hierbij de verkregen orde van nauwkeurigheid? 4

(d) $\boxed{3}$ Toon aan dat de Trapezium methode kan worden verkregen via combinatie van de impliciete en de expliciete Euler methode.

5. Beschouw de vergelijking $Ax = b$, met

$$A = \begin{pmatrix} 20 & 6 & 2 \\ 4 & -20 & 6 \\ 2 & 6 & 20 \end{pmatrix} \qquad b = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

0,1

(a) $\boxed{5}$ Bepaal de iteratiematrix en lineaire convergentie factor voor de Jacobi methode.
$\rho(M)$

(b) $\boxed{3}$ Is de methode van Gauss-Seidel convergent voor dit geval? Waarom?

(c) $\boxed{3}$ Leg uit hoe je de optimale parameter ω_{opt} voor de SOR methode kunt bepalen. Let op: je hoeft de waarde van ω_{opt} niet te bepalen.

(d) $\boxed{5}$ Legt in het kort uit hoe, in het algemeen, de snelste directe oplosmethode werkt als A een tri-diagonale matrix is.

6. Beschouw op [0 1] voor $\phi(x,t)$ de diffusievergelijking $\partial/\partial t = \kappa\,\partial^2/\partial x^2$, met $k = 10^{-3}$, en beginvoorwaarden $\phi(x, 0) = 100 \sin(\pi x)$ en randvoorwaarden $\phi(0, t) = \phi(1, t) = 0$.

(a) $\boxed{4}$ Geef de diffentievergelijking als voor $\frac{\partial}{\partial t}$ de expliciete Euler methode wordt gebruikt, in combinatie met (centrale) ruimtelijke discretisatie voor $\frac{\partial^2}{\partial x^2}$ en constante Δx.

(b) $\boxed{4}$ Leidt de algemene stabiliteitslimiet af voor de methode bij (a). Wat is de maximale tijdstap als een rooster wordt gebruikt met $\Delta x = 1/200$?

(c) $\boxed{3}$ Geef een voordeel en een nadeel van impliciete tijdsdiscretisatie.

Totaal: $\boxed{100}$