

数値計算試験問題

2021/12/17 実施

2022/12/16 予行演習実施

cc by Shigeto R. Nishitani 2021-2

2022/12/16 予行演習:以下の問いに答えよ。 答えはpdfとipynb形式でLUNAのd12へ全員が個別に提出せよ。 pdfは2pageを一枚に集約して作成すること。

1 簡単な行列計算(25点)

次のデータにフィットした二次関数を求める。

```
import numpy as np
```

```
xdata = np.array([1,2,3,4])  
ydata = np.array([1,2,5,11])
```

最小二乗法の正規方程式(normal equations)から求められるデザイン行列 A は、 $A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix}$

1. & 2. & 4. \
2. & 3. & 9. \
3. & 4. & 16. \end{array} \right)となる。 $A^T A$ の逆行列から

$$a = (A^T A)^{-1} A^T y$$

により最適パラメータ a を求め、データと同時に plot せよ。

2 ニュートンの差分商補間(25点)

2を底とする対数関数($\log_2(x)$)の $x = 2$ における値 $F(2.0)$ をニュートンの差分商補間を用いて求める。 ニュートンの内挿公式は、

$$F(x) = F(x_0) + (x - x_0)f_1[x_0, x_1] + (x - x_0)(x - x_1)f_2[x_0, x_1, x_2] + \dots + \prod_{i=0}^{n-1} (x - x_i) f_n[x_0, x_1, \dots, x_n]$$

である。ここで $f_i[\]$ は次のような関数を意味していて、

$$\begin{aligned} f_1[x_0, x_1] &= \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0} \\ f_2[x_0, x_1, x_2] &= \frac{f_1[x_1, x_2] - f_1[x_0, x_1]}{x_2 - x_0} \\ &\vdots \\ f_n[x_0, x_1, \dots, x_n] &= \frac{f_{n-1}[x_1, x_2, \dots, x_n] - f_{n-1}[x_0, x_1, \dots, x_{n-1}]}{x_n - x_0} \end{aligned}$$

差分商と呼ばれる。 $x_k = 1.4, 1.8, 2.2, 2.6$ をそれぞれ選ぶと、差分商補間のそれぞれの項は以下の通りとなる。

k	x_k	$y_k = F_0(x_k)$	$f_1[x_k, x_{k+1}]$	$f_2[x_k, x_{k+1}, x_{k+2}]$	$f_3[x_k, x_{k+1}, x_{k+2}, x_{k+3}]$
0	1.4	0.4854268272	0.906425198		
1	1.8	0.8479969066	[XXX]		
2	2.2	1.137503524	0.723766544	-0.1515578700	0.0639712067
3	2.6	1.378511623	0.602520248		

それぞれの項は、例えば、

$$f_1[x_0, x_1] = \frac{0.8479969066 - 0.4854268272}{1.8 - 1.4} = 0.906425198$$

で求められる。ニュートンの差分商の一次多項式の値は $x=2.0$ で

$$F(x) = F_0(1.4) + (x - x_0)f_1[x_0, x_1] \quad (1)$$

$$= 0.4854268272 + (2.0 - 1.4) \times 0.906425198 \quad (2)$$

$$= 1.029281946 \quad (3)$$

となる。

(1) 差分商補間の表中の開いている箇所[XXX]を埋めよ。

(2) ニュートンの二次多項式

$$F(x) = F(x_0) + (x - x_0)f_1[x_0, x_1] + (x - x_0)(x - x_1)f_2[x_0, x_1, x_2]$$

の値を求めよ。

(3) ニュートンの三次多項式の値を求めよ。

(E.クライツィグ著「数値解析」(培風館,2003), p.31, 例4改)

3 数値積分(25点)

$$\int_1^2 \frac{1}{x} dx = \log 2$$

の近似値をシンプソンの公式で求めよ。区間を2,4,8,16等分して片対数プロットで収束の様子を示せ。ただし $\log_e(2) = 0.6931471805599453$ である。

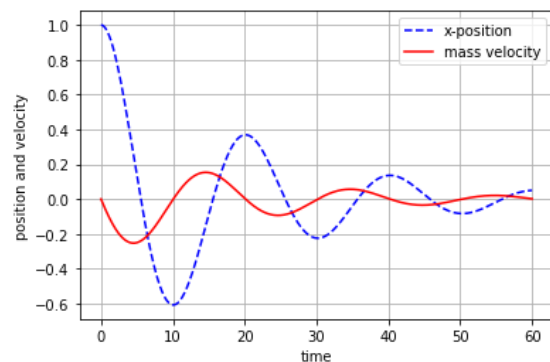
「大学教養数学」, 児玉鹿三,技研社 1963, p.172.

4 スムースな静止(25点)

バネと質点(mass)の運動において、地面から摩擦力(friction)が速度(velocity)に比例して働いているとする。以下のコードに「速度に比例する時間に依存しない一定の摩擦項」を加えると、質点が減衰(damping)する様子が図の通り再現される。

1. friction=0.1でこの図を作成せよ。
2. さらに、質点が原点を超えることなくできるだけ早く減衰するにはfrictionはどの程度の値が最適か、小数点以下一桁程度で答えよ（厳密に導かなくていいよ）。
3. 摩擦力と質点の振る舞いを定性的に解説せよ。

これは、ロボットアームなどの静止をダンパー制御するときの振る舞いとなる。



```
import matplotlib.pyplot as plt

def my_plot(xx, vv, tt):
    plt.plot(tt, xx, color = 'b', linestyle='--', label="x-position")
    plt.plot(tt, vv, color = 'r', label="mass velocity")
    plt.legend()
    plt.xlabel('time')
    plt.ylabel('position and velocity')
    plt.grid()
    plt.show()

def euler3(x0,v0):
    v1 = v0 +(- k * x0 ) * dt
    x1 = x0 + v0 * dt
    return [x1, v1]

friction = 0.1
t, dt, k=0.0, 0.01, 0.1
tt,xx,vv=[0.0],[1.0],[0.0]
for i in range(0,6000):
    t += dt
    x, v = euler3(xx[-1],vv[-1])
    tt.append(t)
    xx.append(x)
    vv.append(v)

my_plot(xx, vv, tt)
```