

Namn:

Personnummer:..... Program och årskurs:

Tentamen del 1
Numeriska metoder SF1544 och BE3003
08.00-11.00 5:e juni 2018

Gränsen för betyg E är 14 poäng (inklusive bonuspoäng).

Inga hjälpmedel är tillåtna (ej heller miniräknare).

Skriv svaren på dessa papper med **namn och personnummer på varje papper**.

Ange dina bonuspoäng från kursomgången 2017/2018 här:

1.(2p) Matlabkoden för de konvergenta fixpunktiterationerna

```
N=10;
x=1;
for n=1:N
    x=-1/(1+2*abs(x));
end
display(x);
```

ger en utskrift som är närmast

 0 0.5 -0.75 0.25 -0.5 ∞ -0.25 0.75 inget, koden fungerar ej.

Matlabkommandot `help abs` ger utskriften ”`abs` Absolute value. `abs(X)` is the absolute value of the elements of `X`.”

2.(3p) Givet begynnelsevärdesproblemet

$$\begin{aligned} y'(t) &= \sin(y(t) + u(t))^{7/2} & y(0) &= 1 \\ u'(t) &= (t+1)y^2(t), & u(0) &= 1. \end{aligned}$$

Vilken approximation $u_1 \approx u(0.5)$ ges med Framåt Eulermetoden och steglängden 0.5?

Namn:

Personnr:.....

- | | |
|---|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> $3/2$ | <input type="checkbox"/> 3 |
| <input type="checkbox"/> $\pi/4$ | <input type="checkbox"/> -1 |
| <input type="checkbox"/> $\sin(2)^{7/2}$ | <input type="checkbox"/> $1 + \cos(2)$ |
| <input type="checkbox"/> 1 | <input type="checkbox"/> 0 |

3.(3p) Modellen $y(x) = \frac{\alpha}{x} + 2\beta x$ ska anpassas till punkterna i tabellen nedan i minstakvadratmening.

x	-1	1/2	1
y	1	1	-1

Det leder till det överbestämda ekvationssystemet $A\mathbf{c} \approx \mathbf{y}$ där kolumnvektorn \mathbf{c} ska bestämmas.

Vad blir α och β ?

- | | |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> $\alpha = 5/2$ och $\beta = 5/2$ | <input checked="" type="checkbox"/> $\alpha = 1$ och $\beta = -1$ |
| <input type="checkbox"/> $\alpha = 1/2$ och $\beta = 1/2$ | <input type="checkbox"/> $\alpha = -2$ och $\beta = 1/2$ |
| <input type="checkbox"/> $\alpha = -1$ och $\beta = 3/4$ | <input type="checkbox"/> $\alpha = 1$ och $\beta = 0$ |
| <input type="checkbox"/> $\alpha = 0$ och $\beta = 0$ | <input type="checkbox"/> $\alpha = 2$ och $\beta = -1$ |

4.(2p) Randvärdesproblemet

$$\begin{aligned}y''(t) + y'(t) &= 3, & 5 \leq t \leq 9, \\y(5) &= 4, \\y(9) &= 8,\end{aligned}$$

ska approximeras med andra ordningens finita differensapproximationer med steglängden $\Delta t = 2$. Vad blir approximationen av $y(7)$?

- 1 2 3 4 6 7 8 9

5.(2p) Ekvationen $f(x) = x^2 - 4$ har en rot $x = 2$. Ett steg med Newtons metod och startgissningen $x_0 = 1$ ger approximationen x_1 av roten lika med

- | | | | |
|---------------------------------|--------------------------------|--------------------------------|---|
| <input type="checkbox"/> $-1/2$ | <input type="checkbox"/> $1/2$ | <input type="checkbox"/> $3/2$ | <input checked="" type="checkbox"/> 2.5 |
| <input type="checkbox"/> 0 | <input type="checkbox"/> 1 | <input type="checkbox"/> 2 | <input type="checkbox"/> 3 |

Namn:

Personnr:.....

6.(2p) Integralen

$$\int_0^1 \frac{\cos(\pi x) + 1}{2x + 1} dx$$

approximeras med trapetsregeln. Vad blir det approximativa värdet med steglängden $\Delta x = 0.5$?

0 1/2 3/4 5/4 2 5/2 3

7.(2p) Matlabfunktionen nedan är given.

```
function y = foo(x, a)
i=0;
for k=x
    if(k>a)
        i=i+1;
        m(i)=k;
    end
end
y=m(i);
end
```

Resultatet av anropet `foo([1 7 4 0], 2)` blir

0 2 4 6
 1 3 5 7

8. a.(1p) Antag att vi har löst ett kvadratisk linjärt ekvationssystem, $A\vec{x} = \vec{b}$ med obekanta $\vec{x} \in \mathbb{R}^N$. Matrisen A är en fylld matris så vi löser systemet med Gausselimination. Om antalet obekanta i systemet fördubblas så ökar beräkningskostnaden med en faktor

1 2 3 4 6 7 8

b.(1p) Antag att vi har löst ett kvadratisk linjärt ekvationssystem, $A\vec{x} = \vec{b}$ med obekanta $\vec{x} \in \mathbb{R}^N$. Matrisen A är en triangulär matris så vi löser systemet med framåt- eller bakåtsubstitution. Om antalet obekanta i systemet fördubblas så ökar beräkningskostnaden med en faktor

1 2 3 4 6 7 8

Namn:

Personnr:.....

9. Differentialekvationen

$$\begin{aligned}y''(t) + \epsilon(t^2 - 1)y'(t) + y(t) &= 0, \quad t \geq 0, \\y(0) &= 1, \\y'(0) &= 0,\end{aligned}$$

ska skrivas om som ett system av första ordningen, där ϵ är en positiv parameter.

a.(1p) Vilket av nedanstående system ger en korrekt omskrivning av differentialekvationen? (1p)

- | | | | |
|--------------------------|--|-------------------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> | $u'_1 = u_2$
$u'_2 = -\epsilon(u_1^2 - 1)u_1 + u_2$ | <input type="checkbox"/> | $u'_1 = u_2$
$u'_2 = -\epsilon(t^2 - 1)u'_2 - u'_1$ |
| <input type="checkbox"/> | $u'_1 = u_1$
$u'_2 = -\epsilon(t^2 - 1)u_2 - u_1$ | <input checked="" type="checkbox"/> | $u'_1 = u_2$
$u'_2 = -\epsilon(t^2 - 1)u_2 - u_1$ |
| <input type="checkbox"/> | $u'_1 = u_2$
$u'_2 = u_3$
$u'_3 = -\epsilon(t^2 - 1)u_3 - u_2$ | | |

b. (1p) Vilket av nedanstående uppsättning begynnelsevillkor hör till rätt svar i uppgift **a.**? (1p)

- | | | | |
|-------------------------------------|--|--------------------------|---------------------------------|
| <input type="checkbox"/> | $u_1(0) = 1$
$u_2(0) = 0$
$u_3(0) = 0$ | <input type="checkbox"/> | $u'_1(0) = 1$
$u''_2(0) = 0$ |
| <input checked="" type="checkbox"/> | $u_1(0) = 1$
$u_2(0) = 0$ | <input type="checkbox"/> | $u_1(1) = 0$
$u_2(0) = 0$ |
| <input type="checkbox"/> | $u'_1(0) = 1$
$u'_2(0) = 0$ | | |