

Tópicos de Resolução

1. Considere a equação $\arctan(x+1) - 2x = 0$.

- (a) *Mostre que a equação tem uma única solução $z \in \mathbb{R}$. Utilize a sucessão $x_{n+1} = \frac{1}{2} \arctan(x_n + 1)$ para determinar uma aproximação de z com erro inferior a 0.5×10^{-3} .*

A função $f(x) = \arctan(x+1) - 2x$ é contínua e diferenciável em \mathbb{R} e $f'(x) = \frac{1}{1+(x+1)^2} - 2 < 0$. Assim, f tem no máximo uma raiz em \mathbb{R} . Como $f(0) \times f(1) < 0$, a função terá pelo menos uma raiz no intervalo $[0, 1]$. Concluimos pois que a equação tem uma e uma só solução em \mathbb{R} e que essa solução está no intervalo $[0, 1]$.

Por outro lado a equação dada é equivalente a $x = \frac{1}{2} \arctan(x+1)$, pelo que a solução da equação será exactamente o ponto fixo de $g(x) = \frac{1}{2} \arctan(x+1)$. A função g é contínua, diferenciável e crescente (uma vez que $g'(x) = 1/(1+(x+1)^2) > 0$), pelo que temos

- i. $g([0, 1]) = [g(0), g(1)] \approx [0.392699; 0.553574] \subset [0, 1]$
- ii. g é Lipschitziana e $L = \max_{[0,1]} |g'(x)| = 1/4$

Estão pois verificadas as condições do Teorema do ponto fixo, sendo a sucessão indicada convergente para z , qualquer que seja $x_0 \in [0, 1]$.

i	x_i	$\frac{L}{1-L} x_i - x_{i-1} $
0	0.5	-
1	0.491397	0.286771×10^{-2}
2	0.490068	0.442944×10^{-3}

Deste modo, a aproximação $x_2 = 0.490068$ verifica a estimativa de erro proposta.

- (b) *Escolha um intervalo no qual possa garantir a convergência do método de Newton e utilize-o para obter uma aproximação de z com erro inferior a 0.5×10^{-6} .*

Tomando o mesmo intervalo da alínea anterior, vemos que f é contínua e diferenciável, $f(0) \cdot f(1) < 0$, $f'(x) < 0$, $f''(x) < 0$. Como além disso

$$\left| \frac{f(0)}{f'(0)} \right| = -0.523599 < (1-0), \quad \left| \frac{f(1)}{f'(1)} \right| = 0.496028 < (1-0)$$

são verificadas todas as condições de convergência do método de Newton, independentemente da aproximação inicial $x_0 \in [0, 1]$. Considerando $K = \frac{\max|f''|}{2\min|f'|} = \frac{1}{6}$, e notando que para $x_0 = 0.5$ se tem $|z - x_0| \leq 0.5$, podemos concluir que $|x_n - z| \leq \frac{1}{K}(K/2)^{2^n} = 6(1/12)^{2^n}$. Para que a precisão pedida seja atingida basta tomar $n = 3$.

$$\begin{aligned}x_0 &= 0.5 \\x_1 &= x_0 - \frac{f(x_0)}{f'(x_0)} = 0.489833 \\x_2 &= x_1 - \frac{f(x_1)}{f'(x_1)} = 0.489824 \\x_3 &= x_2 - \frac{f(x_2)}{f'(x_2)} = 0.489824\end{aligned}$$

Assim, a aproximação $x_3 = 0.489824$ verifica a majoração de erro proposta.

2. Considere o sistema de equações

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 \sin(x_1 + x_2) = 0 \\ \cos(x_1 + x_2) + 3x_2 = 0 \end{cases}.$$

- (a) Mostre que o sistema tem uma e uma só solução em $Z \in \mathbb{R}^2$ e construa uma sucessão $X^{(n)}$ convergente para essa solução.

O sistema proposto é equivalente a

$$x_1 = \frac{x_2}{2} \sin(x_1 + x_2) = g_1(x_1, x_2), \quad x_2 = -\frac{1}{3} \cos(x_1 + x_2) = g_2(x_1, x_2)$$

Da segunda equação decorre que, necessariamente, $x_2 \in [-1/3, 1/3]$ e, considerando este resultado na primeira equação, vemos que $x_1 \in [-1/6, 1/6]$. Qualquer solução do sistema pertence pois ao conjunto $\Omega = [-1/6, 1/6] \times [-1/3, 1/3]$. Basta então mostrar que o sistema tem uma e uma só solução em Ω . A função $g = (g_1, g_2)$ é claramente contínua, diferenciável e invariante em Ω . Relativamente à contratividade, temos

$$J_g = \begin{pmatrix} \frac{x_2}{2} \cos(x_1 + x_2) & \frac{1}{2} \sin(x_1 + x_2) + \frac{x_2}{2} \cos(x_1 + x_2) \\ \frac{1}{3} \sin(x_1 + x_2) & \frac{1}{3} \sin(x_1 + x_2) \end{pmatrix}$$

$$\|J_g\|_\infty \leq \max\left\{\frac{1/3}{2} + \frac{1}{2} + \frac{1/3}{2}, \frac{1}{3} + \frac{1}{3}\right\} = \max\{5/6, 2/3\} = \frac{5}{6} < 1$$

Sendo g contínua, invariante e contractiva, o teorema do ponto fixo garante que tem uma e uma só solução em Ω (e portanto em \mathbb{R}^2) e que o método do

ponto fixo converge para a solução, qualquer que seja a aproximação inicial $X^{(0)} \in \Omega$. A sucessão pedida é então:

$$\left\{ \begin{array}{l} X^{(0)} = (x_1^{(0)}, x_2^{(0)}) \in \mathbb{R}^2 \\ \left\{ \begin{array}{l} x_1^{(n+1)} = \frac{x_2^{(n)}}{2} \sin(x_1^{(n)} + x_2^{(n)}) \\ x_2^{(n+1)} = -\frac{1}{3} \cos(x_1^{(n)} + x_2^{(n)}) \end{array} \right. , n \geq 0 \end{array} \right. .$$

- (b) *Especifique quantas iterações teria que calcular para que $\|X^{(n)} - Z\|_\infty < 0.5 \times 10^{-6}$.*

Relativamente ao número de iterações, podemos usar a estimativa de erro *a priori*, $\|Z - X^{(n)}\|_\infty \leq (5/6)^n \|Z - X^{(0)}\|_\infty \leq \frac{2}{3}(5/6)^n$. Com esta estimativa de erro, somos levados a concluir que se realizarmos mais que 78 iterações o erro fica abaixo do limiar proposto.

- (c) *Ao aplicar o método de Newton ao sistema, com $X^{(0)} = (1/10, 1/10)$, obtemos $X^{(1)} = X^{(0)} + Y^{(0)}$. Escreva o sistema linear que deve ser resolvido para determinar $Y^{(0)}$, calcule duas iterações do método de Jacobi e diga quantas mais iterações deveriam ser calculadas para que o erro de resolução do sistema linear fosse inferior a 0.5×10^{-6} . O sistema a resolver para calcular $Y^{(0)}$ é*

$$J_f(X^{(0)})Y^{(0)} = -f(X^{(0)}) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1.90199 & -0.296676 \\ -0.198669 & 2.80133 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Y_1^{(0)} \\ Y_2^{(0)} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0.180133 \\ -1.28007 \end{pmatrix}$$

A matriz de sistema é de diagonal estritamente dominante, pelo que o método de Jacobi é convergente, qualquer que seja a aproximação inicial considerada. Tomando como aproximação inicial o vetor $W^{(0)} = 0$, as iterações pretendidas são

$$W^{(1)} = (-0.0947075, -0.456949), \quad W^{(2)} = (-0.165983, -0.463666)$$

O erro após estas duas iterações pode ser majorado por

$$\|Y^{(0)} - W^{(2)}\|_\infty \leq \frac{\|C\|_\infty}{1 - \|C\|_\infty} \|W^{(2)} - W^{(1)}\|_\infty,$$

em que, $\|C\|_\infty = \max\{\frac{0.296676}{1.90199}, \frac{0.198669}{2.80133}\} = 0.155982$. Substituindo na fórmula anterior, temos que $\|Y^{(0)} - W^{(2)}\|_\infty \leq 0.0132$. A determinação do número, k , de iterações adicionais pode ser conseguida resolvendo $0.0132 \times (0.155982)^k < 0.5 \times 10^{-6}$, o que nos leva a $k \geq 6$.

3. *Considere a seguinte tabela de valores de uma função $f \in C^\infty[0, 4]$ que verifica $\|f^{(n)}\|_\infty \leq n$.*

x	0	1	2	3	4
$f(x)$	0	0.54	1.34	1.00	0.30

- (a) *Determine o polinómio $p(x)$ que interpola f nos pontos da tabela, utilize-o para estimar o valor de $f(1.5)$ e obtenha um majorante para o erro cometido.* Construindo uma tabela de diferenças divididas, rapidamente se chega a

$$p_4(x) = 0.0908333x^4 - 0.778333x^3 + 1.82917x^2 - 0.601667x$$

pelo que a nossa estimativa será $f(1.5) \approx p_4(1.5) = 1.04609$. A estimativa de erro será

$$\begin{aligned} |f(1.5) - p_4(1.5)| &\leq \frac{\|f^{(5)}\|_\infty}{5!} |1.5 \times (1.5 - 1) \times (1.5 - 2) \times (1.5 - 3) \times (1.5 - 4)| \\ &= \frac{5}{5!} \times 1.40625 = 0.0585938 \end{aligned}$$

- (b) *Mostre que o polinómio $p(x)$ verifica $\|p^{(n)}\|_\infty > n$, $n = 2, 3$. Comente.*

$$p_4''(x) = 3.65834 - 4.67x + 1.09x^2, \quad p_4'''(x) = -4.67 + 2.18x$$

Vemos pois que $\|p_4^{(2)}\|_\infty = 3.65834 > 2$ e que $\|p_4^{(3)}\|_\infty = 4.67 > 3$. A não verificação destas condições não é de estranhar, já que o processo de interpolação apenas garante igualdade nos valores da função e não nas suas derivadas.

- (c) *Utilize o método de Romberg para obter a melhor estimativa possível para $\int_0^4 f(x) dx$.*

$$\begin{aligned} T_{0,0} &= \frac{4}{2}(f(0) + f(4)) = 0.6 \\ T_{1,0} &= \frac{2}{2}(f(0) + 2f(2) + f(4)) = 2.98 \\ T_{2,0} &= \frac{1}{2}(f(0) + 2f(1) + 2f(2) + 2f(3) + f(4)) = 3.03 \\ T_{0,1} &= T_{1,0} + \frac{T_{1,0} - T_{0,0}}{3} = 3.77333 \\ T_{1,1} &= T_{2,0} + \frac{T_{2,0} - T_{1,0}}{3} = 3.04667 \\ T_{0,2} &= T_{1,1} + \frac{T_{1,1} - T_{0,1}}{15} = 2.99822 \end{aligned}$$

A nossa melhor estimativa será pois $\int_0^4 f(x) dx \approx 2.99822$.

- (d) *Utilizando diferenças finitas, obtenha uma aproximação de $f'(2)$ e apresente um majorante para o erro cometido.*

Usando diferenças centradas de ordem 2, temos $f'(2) \approx \frac{f(3) - f(1)}{2 \times 1} = 0.23$. O erro é majorado, em valor absoluto, por $\frac{h^3}{6} \|f^{(3)}\|_\infty \leq \frac{1^3}{6} \times 3 = \frac{1}{2}$.

4. Considere o problema de valores iniciais

$$y'(t) = \frac{1}{2 + y(t)^2}, \quad y(0) = 0$$

Utilize o método de Euler progressivo com $h = 0.2$ para determinar uma aproximação de $y(1)$. Estime o erro cometido.

Considerando que a função $f(t, y) = \frac{1}{2+y^2}$ é contínua nas duas variáveis e Lipschitziana em y , é aplicável o teorema de Picard que garante a existência e unicidade de solução para o problema de valor inicial indicado, pelo menos localmente em tempo.

$$u_0 = y(0) = 0$$

$$y(0.2) \approx u_1 = u_0 + 0.2 \times \frac{1}{2 + u_0^2} = 0.1$$

$$y(0.4) \approx u_2 = u_1 + 0.2 \times \frac{1}{2 + u_1^2} = 0.199502$$

$$y(0.6) \approx u_3 = u_2 + 0.2 \times \frac{1}{2 + u_2^2} = 0.297551$$

$$y(0.8) \approx u_4 = u_3 + 0.2 \times \frac{1}{2 + u_3^2} = 0.393312$$

$$y(1.0) \approx u_5 = u_4 + 0.2 \times \frac{1}{2 + u_4^2} = 0.486133$$

$$|y(1.0) - u_5| \leq \frac{M \times 0.2}{2L} (e^L - 1) \leq \frac{1/8}{2 \times \frac{1}{4}} (e^{1/4} - 1) = 0.0710064$$

- Como $|y'| < 1/2$ e $y(0) = 0$, podemos garantir que $|y| < 1/2$ para $t \in [0, 1]$.
- $|y''| = \left| \frac{-2y'y}{(2+y^2)^2} \right| \leq \frac{2|y|}{(2+y^2)^3} \leq \frac{2 \times 1/2}{8} = \frac{1}{8}$
- $|f'_y| = \left| \frac{-2y}{(2+y^2)^2} \right| \leq \frac{2 \times 1/2}{4} = \frac{1}{4}$.

RESOLVA APENAS UMA DAS SEGUINTE QUESTÕES:

5. Supondo que a sucessão definida recursivamente por

$$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n)}{f'(x_n)} - \frac{1}{2} \frac{f(x_n)^2 f''(x_n)}{f'(x_n)^3}$$

converge para uma solução da equação $f(x) = 0$, mostre que a ordem de convergência é pelo menos três.

Trata-se de um método de ponto fixo em que a função iterado é dada por

$$g(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)} - \frac{1}{2} \frac{f(x)^2 f''(x)}{f'(x)^3}$$

Basta então mostrar que $g'(z) = g''(z) = 0$. Ora,

$$\begin{aligned} g'(x) &= 1 - \frac{f'(x)^2 - f''(x)f(x)}{f'(x)^2} - \frac{1}{2} \left[(2f'(x)f(x) + f(x)f'''(x))f'(x)^3 - \right. \\ &\quad \left. - 3f''(x)f'(x)^2 f(x)^2 f''(x) \right] / (f'(x)^6) \\ &= \frac{f''(x)f(x)}{f'(x)^2} - \frac{1}{2} f(x) \cdot \frac{(2f'(x) + f'''(x))f'(x) - 3f''(x)^2 f(x)}{f'(x)^4} \\ &= f(x) \left[\frac{f''(x)}{f'(x)^2} - \frac{1}{2} \frac{2f'(x)^2 f''(x) + f(x)f'(x)f'''(x) - 3f(x)f''(x)^2}{f'(x)^4} \right] \end{aligned}$$

Ora, como $g'(z) = f(z)W(z)$ e $f(z) = 0$, facilmente se conclui que $g'(z) = 0$. Por outro lado $g''(z) = f'(z)W(z) + f(z)W'(z) = f'(z)W(z)$. Finalmente, como

$$W(z) = \frac{2f'(z)^2 f''(z) - 2f'(z)^2 f''(z)}{2f'(z)^4} = 0$$

concluimos finalmente que $g''(z) = 0$.

6. Considere um conjunto de dados $(x_i, y_i), i = 0, \dots, n$, e a respetiva reta de regressão $y = \alpha + \beta x$. Mostre que a reta de regressão passa necessariamente no ponto de coordenadas (\bar{x}, \bar{y}) , designado por baricentro.

O sistema normal é dado por

$$\begin{pmatrix} 1 & \bar{x} \\ \bar{x} & \bar{x}^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{y} \\ \bar{x}\bar{y} \end{pmatrix}$$

Resolvendo este sistema obtemos a reta de regressão

$$y = \frac{\bar{y} \cdot \bar{x}^2 - \bar{x}\bar{y} \cdot \bar{x}}{\bar{x}^2 - \bar{x}^2} + \frac{\bar{x}\bar{y} - \bar{x} \cdot \bar{y}}{\bar{x}^2 - \bar{x}^2} x$$

Resta verificar que $y(\bar{x}) = \bar{y}$, o que decorre imediatamente ao substituir $y = \bar{y}$ e $x = \bar{x}$ na expressão da reta de regressão.

Cotação: 1. (a) 2.0 (b) 2.0 2.(a) 2.0 (b) 2.0 (c) 2.0 3. (a) 1.5 (b) 1.5 (c) 2.0 (d) 2.0
4. 2.0 5. 2.0 6. 2.0