

MÉTODOS NUMÉRICOS PARA O CÁLCULO DE INTEGRAL DE UMA VARIÁVEL.  
COMPARANDO OS ERROS DOS MÉTODOS DOS TRAPÉZIOS, SIMPSON(/3), ROMBERG COM  
ORDEM  $h^4$  e  $h^6$  E OS MÉTODOS DA GAUSSIANA COM UM, DOIS E TRÊS PONTOS,

## MÉTODO DOS TRAPÉZIOS

### EXEMPLO1

```
> restart;  
> with(plots):  
> with(linalg):  
> f:=x->(exp(-x^2));
```

$$x \rightarrow e^{-x^2}$$

(1)

```
> int(f(x), x=0..1 );;  
> exato:=evalf(%);
```

0.7468241330

(2)

Ith=It(h) é o método dos trapézios com base h

```
> h:=(x[N]-x[0])/N;  
> N:=2;  
> x[0]:=0.0;  
> x[N]:=1.0;  
> Itt:=0;  
> Itt:= (f(x[0])+f(x[N]));  
> for i from 1 to N-1 do  
> x[i]:=x[i-1]+h;  
> Itt:= Itt+2*f(x[i]);  
> od;  
> Ith:=h/2*Itt;
```

0.7313702520

(3)

Itk=It(h/2) é o método dos trapézios com base h/2

```
> M:=2*N;  
> x[M]:=1.0;  
> h2:=(x[M]-x[0])/M;  
> x[0]:=0.0;  
> Itt:=0;  
> for i from 1 to M-1 do  
> x[i]:=x[i-1]+h2;  
> Itt:= Itt+2*f(x[i]);  
> od;
```

```
> Itt0:= (f(x[0])+f(x[M]));;
> Ith2:=h/2*(Itt+Itt0);
0.7429840980 (4)
```

Itk=It(h/4) é o método dos trapézios com base  $h_3=h/4=0.125$

```
> M:=4*N;;
> x[M]:=1.0;;
> h3:=(x[M]-x[0])/M;;
> x[0]:=0.0;;
> Itt:=0;;
> for i from 1 to M-1 do
> x[i]:=x[i-1]+h3;
> Itt:= Itt+2*f(x[i]);
> od;;
> Itt0:= (f(x[0])+f(x[M]));;
> INT:=Itt+Itt0;;
> Ith3:=(h3/2)*INT;
0.7458656150 (5)
```

#### MÉTODO DE ROMBERG $O(h^4)$ e $O(h^6)$

$R1(H)=(4*It(h/2)-It(h))/3$

com precisão  $O(h^4)$ . R1 é o valor da integral pelo método de Romberg. Erro1, Erro2 e Erro3 são os erros comparado com trapezios, trapezios/2 e trapezios/4. Erro 4 , Erro5 e Erro 6 são Romberg de ordem 1 com ordem  $(h^4)$  e  $(h/2)^4$  e Erro6 é Romberg de ordem 2 com ordem  $h^6$ .

```
> R1h:=(4*Ith2-Ith)/3;
0.7468553800 (6)
```

Ordem de precisão de  $O(h^4)$ . Como  $h=1/2$  então o erro é proporcional a  $k.(1/2)^4=k*1/16=k*0.0625$

```
> R1h2:=(4*Ith3-Ith2)/3;
0.7468261206 (7)
```

Ordem de precisão de  $O(h^2^4)$ . Como  $h_2=1/4$  então o erro é proporcional a  $k.(1/4)^4=k*1/256=k*0.0039$

```
> R2h:=(16*R1h2-R1h)/15;
0.7468241700 (8)
```

Ordem de precisão de  $O(h^6)$ . Como  $h=1/2$  então o erro é proporcional a  $k.(1/2)^6=k*1/64=k*0.015625$

```
> Erro1:=abs(Ith-exato);
0.0154538810 (9)
```

```
> Erro2:=abs(Ith2-exato);
0.0038400350 (10)
```

```
> Erro3:=abs(Ith3-exato);
0.0009585180 (11)
```

```
> Erro4:=abs(R1h-exato);
```

```

|
|                                     0.0000312470                                (12)
| > Erro5:=abs(R1h2-exato);
|                                     0.0000019876                                (13)
| > Erro6:=abs(R2h-exato);
|                                     3.70 10-8                                (14)
|
|                                     MÉTODO DE ROMBERG O(h6)
| R1(h)=(4*It(h/2)-It(h))/3 e R1(h/2)=(4*It(h/4)-It(h/2))/3.      R2(h)=16R1(h)-R1(h/2)/15
| com precisão O(h6). R2 é o valor da integral pelo método de Romberg. Erro1, Erro2 e Erro3 são os
| erros comparado com trapzios, trapezios/2 e Romberg.
|
| Itj=It(h/4) é o método dos trapézios com base h/4
| > L:=4*N:
| > x[L]:=1.0:;
| > j:=(x[L]-x[0])/L:;
| > x[0]:=0.0:;
| > Itt:=0:;
| > Itt:= (f(x[0])+f(x[L])):;
| > for i from 1 to L-1 do
| > x[i]:=x[i-1]+j:;
| > Itt:= Itt+2*f(x[i]):;
| > od:;
| > Itj:=j/2*Itt;
|                                     0.7458656150                                (15)
| > R1k:=(4*Itj-Ith3)/3;
|                                     0.7458656149                                (16)
| > Erro5:=abs(Itj-exato);
|                                     0.0009585180                                (17)
| > R2h:=(16*R1k-R1h)/15;
|                                     0.7457996306                                (18)
| > Erro1:=abs(R1h-exato);
|                                     0.0000312470                                (19)
| > Erro2:=abs(R1k-exato);
|                                     0.0009585181                                (20)
| > Erro3:=abs(R2h-exato);
|                                     0.0010245024                                (21)
|
| INTEGRAL DE SIMPSON(!/3)      S(H)=h/3*{ f(x0) +4f(x1)+2f(x2)+4F(x3)+.....+f(x2N)}
| Usando M=2 intervalos ou 4 subintervalos
|
| > M:=2:
| > x[M]:=1.0:;
| > h:=(x[M]-x[0])/M:;

```

```

> x[0]:=0.0;;
> St2:=0;;
> St2:= (f(x[0])+f(x[M]));;
> for i from 1 to M-1 do
> St2:= St2+4*f(x[0]+(i-.5)*h)+2*f(x[0]+i*h);;
> od;;
> St2:=St2+4*f(x[0]+(M-0.5)*h);;
> St2:=h/6*St2;

```

0.7468553797 (22)

```

> Erro1:=abs(St2-exato);

```

0.0000312467 (23)

INTEGRAL DE SIMPSON(!/3)  $S(H)=h/3*\{ f(x_0) +4f(x_1)+2f(x_2)+4F(x_3)+.....+f(x_{2N})\}$   
 Usando M=4 intervalos 8 subintervalos

```

> M:=4:
> x[M]:=1.0;;
> h:=(x[M]-x[0])/M;;
> x[0]:=0.0;;
> St4:=0;;
> St4:= (f(x[0])+f(x[M]));;
> for i from 1 to M-1 do
> St4:= St4+4*f(x[0]+(i-.5)*h)+2*f(x[0]+i*h);;
> od;;
> St4:=St4+4*f(x[0]+(M-0.5)*h);;
> St4:=h/6*St4;

```

0.7468261208 (24)

```

> Erro2:=abs(St4-exato);

```

0.0000019878 (25)

### INTEGRAL GAUSSIANA COM UM PONTO NO INTERIOR

MUDANÇA DE VARIÁVEL  $x(s)=((b-a)s + (b+a))/2$ . Integral<sub>a^b</sub> f(x) dx

```

> a:=0:
> b:=1:
> f:=x->(exp(-x^2));

```

$x \rightarrow e^{-x^2}$  (26)

```

> g:=s->((b-a)*s +(b+a))/2;;
> dx:=(b-a)*1/2*ds;;
> s3:=2*g(0);;

```

```
> Gauss1:=(b-a)*1/2*(f(s3));
> evalf(%);
0.1839397206 (27)
```

```
> Erro5:=abs(Gauss1-exato);
> evalf(%);
0.5628844124 (28)
```

observe que o resultado acima é muito ruim, ou seja Gaussiana com um ponto para aproximar exponencial

### INTEGRAL GAUSSIANA COM DOIS PONTOS NO INTERIOR

MUDANÇA DE VARIÁVEL  $x(s)=((b-a)s + (b+a))/2$ .  $\int_a^b f(x) dx$

```
> a:=0:
> b:=1:
> f:=x->(exp(-x^2));
x → e-x2 (29)
```

```
> g:=s->((b-a)*s +(b+a))/2;
> dx:=(b-a)*1/2;
> s1:=g(-sqrt(3)/3);
> s2:=g(sqrt(3)/3);
> Gauss2:=dx*(f(s1)+f(s2));
> evalf(%);
0.7465946882 (30)
```

```
> Erro5:=abs(Gauss2-exato);
> evalf(%);
0.0002294448 (31)
```

OBSERVE QUE O ERRO DIMINUI QUANDO USAMOS A GAUSSIANA COM DOIS PONTOS, QUANDO COMPARADA COM A GAUSSIANA COM UM PONTO

### INTEGRAL GAUSSIANA COM TRÊS PONTOS NO INTERIOR

MUDANÇA DE VARIÁVEL  $x(s)=((b-a)s + (b+a))/2$ .  $\int_a^b f(x) dx$ . Nesse caso temos os pontos  $x_1=-\sqrt{3/5}$ ,  $x_2=0$  e  $x_3=1$  com pesos de  $5/9$  em  $x_1$  e  $x_2$  e peso  $8/9$  no pontos  $x_3$ .

```
> a:=0:
> b:=1:
> f:=x->(exp(-x^2));
x → e-x2 (32)
```

```
> g:=s->((b-a)*s +(b+a))/2;
> dx:=(b-a)*1/2;
> s3:=g(-sqrt(3/5));
```

```

> s4:=g(sqrt(3/5));
> s5:=g(0);
> Gauss3:=dx*(5/9*(f(s3)+f(s4))+8/9*f(s5));
> evalf(%);
0.7468145842 (33)

```

```

> Erro5:=abs(Gauss3-exato);
> evalf(%);
0.0000095488 (34)

```

```

> ?
> ?
> ?
> ?

```

OBSERVE QUE O ERRO DIMINUI QUANDO USAMOS A GAUSSIANA COM TRÊS PONTOS, QUANDO COMPARADA COM A GAUSSIANA COM UM PONTO E DOIS PONTOS

## EXEMPLO 2

### MÉTODO DOS TRAPÉZIOS

```

> restart:
> with(plots):
> with(linalg):
> f:=x->(sin(x));
x → sin(x) (35)

```

```

> π;
π (36)

```

```

> int(f(x), x=0..Pi/2 );
> exato:=evalm(%);
1 (37)

```

It<sub>h</sub>=It(h) é o método dos trapézios com base h

```

> h:=(x[N]-x[0])/N;
> N:=2;
> x[0]:=0.0;
> x[N]:=Pi/2.0;
> Itt:=0;
> Itt:= (f(x[0])+f(x[N]));
> for i from 1 to N-1 do
> x[i]:=x[i-1]+h;

```

```

> Itt:= Itt+2*f(x[i]);
> od;
> Ith:=h/2*Itt;
0.1250000000 π ( 1. + 2 sin(0.2500000000 π) )

```

(38)

```

> evalf(%);
0.9480594494

```

(39)

Itk=It(h/2) é o método dos trapézios com base h/2

```

> M:=2*N;
> x[M]:=Pi/2.0;
> h2:=(x[M]-x[0])/M;
> x[0]:=0.0;
> Itt:=0;
> for i from 1 to M-1 do
> x[i]:=x[i-1]+h2;
> Itt:= Itt+2*f(x[i]);
> od;
> Itt0:= (f(x[0])+f(x[M]));
> Ith2:=h/2*(Itt+Itt0);
> evalf(%);

```

0.9871158012

(40)

Itk=It(h/4) é o método dos trapézios com base h3=h/4=0.125

```

> M:=4*N;
> x[M]:=Pi/2.0;
> h3:=(x[M]-x[0])/M;
> x[0]:=0.0;
> Itt:=0;
> for i from 1 to M-1 do
> x[i]:=x[i-1]+h3;
> Itt:= Itt+2*f(x[i]);
> od;
> Itt0:= (f(x[0])+f(x[M]));
> INT:=Itt+Itt0;
> Ith3:=evalf((h3/2)*INT);

```

0.9967851722

(41)

MÉTODO DE ROMBERG  $O(h^4)$  e  $O(h^6)$

$R1(H)=(4*It(h/2)-It(h))/3$

com precisão  $O(h^4)$ . R1 é o valor da integral pelo método de Romberg. Erro1, Erro2 e Erro3 são os erros comparado com trapezios, trapezios/2 e trapezios/4. Erro 4 , Erro5 e Erro 6 são Romberg de ordem 1 com ordem  $(h^4)$  e  $(h/2)^4$  e Erro6 é Romberg de ordem 2 com ordem  $h^6$ .

```

> R1h1:=(4*Ith2-Ith)/3;

```

(42)

$$0.08333333333 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) - 0.04166666667 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi))$$

`> evalf(%);`

$$1.000134586$$

Ordem de precisão de  $O(h^4)$ . Como  $h=1/2$  então o erro é proporcional a  $k.(1/2)^4=k*1/16=k*0.0625$

`> R1h2:=(4*Ith3-Ith2)/3;`

$$1.329046896 - 0.02083333333 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.)$$

`> evalf(%);`

$$1.000008296$$

Ordem de precisão de  $O(h^4)$ . Como  $h2=1/4$  então o erro é proporcional a  $k.(1/4)^4=k*1/256=k*0.0039$

`> R2h:=(16*R1h2-R1h1)/15;`

$$1.417650022 - 0.02777777778 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) + 0.00277777778 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi))$$

`> evalf(%);`

$$0.9999998759$$

Ordem de precisão de  $O(h^6)$ . Como  $h=1/2$  então o erro é proporcional a  $k.(1/2)^6=k*1/64=k*0.015625$

`> Erro1:=abs(Ith-exato);`

$$-0.1250000000 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi)) + 1$$

`> evalf(%);`

$$0.0519405506$$

`> Erro2:=abs(Ith2-exato);`

$$-0.06250000000 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) + 1$$

`> evalf(%);`

$$0.0128841988$$

`> Erro3:=abs(Ith3-exato);`

$$0.0032148278$$

`> evalf(%);`

$$0.0032148278$$

`> Erro4:=abs(R1h-exato);`

$$|R1h - 1|$$

`> evalf(%);`

$$|R1h - 1.0|$$

`> Erro5:=abs(R1h2-exato);`

$$0.329046896 - 0.02083333333 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.)$$

`> evalf(%);`

$$0.0000082956$$

`> Erro6:=abs(R2h-exato);`



$$-0.417650022 + 0.027777777778 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) - 0.002777777778 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi)) \quad (58)$$

> evalf(%);

$$1.2413 \cdot 10^{-7} \quad (59)$$

### MÉTODO DE ROMBERG $O(h^6)$

$R1(h)=(4*It(h/2)-It(h))/3$  e  $R1(h/2)=(4*It(h/4)-It(h/2))/3$ .  $R2(h)=16R1(h)-R1(h/2)/15$  com precisão  $O(h^6)$ .  $R2$  é o valor da integral pelo método de Romberg. Erro1, Erro2 e Erro3 são os erros comparado com trapzios, trapezios/2 e Romberg.

$Itj=It(h/4)$  é o método dos trapézios com base  $h/4$

> L:=4\*N;

> x[L]:=Pi/2.0;

> j:=(x[L]-x[0])/L;

> x[0]:=0.0;

> Itt:=0;

> Itt:= (f(x[0])+f(x[L]))/2;

> for i from 1 to L-1 do

> x[i]:=x[i-1]+j;

> Itt:= Itt+2\*f(x[i]);

> od;

> Itj:=j/2\*Itt;

$$0.03125000000 \pi (2 \sin(0.06250000000 \pi) + 2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.1875000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3125000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 2 \sin(0.4375000000 \pi) + 1.) \quad (60)$$

> evalf(%);

$$0.9967851722 \quad (61)$$

> R1k:=(4\*Itj-Itt)/3;

$$0.04166666667 \pi (2 \sin(0.06250000000 \pi) + 2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.1875000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3125000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 2 \sin(0.4375000000 \pi) + 1.) - 0.02083333333 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) \quad (62)$$

> evalf(%);

$$1.000008296 \quad (63)$$

> Erro5:=abs(Itj-exato);

$$-0.03125000000 \pi (2 \sin(0.06250000000 \pi) + 2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.1875000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3125000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 2 \sin(0.4375000000 \pi) + 1.) + 1 \quad (64)$$

> ?

> evalf(%);

$$0.0032148278 \quad (65)$$

> R2h:=(16\*R1k-R1h1)/15;

$$0.044444444445 \pi (2 \sin(0.06250000000 \pi) + 2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.1875000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3125000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 2 \sin(0.4375000000 \pi) + 1.) - 0.02777777778 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) + 0.002777777778 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi)) \quad (66)$$

```
> evalf(%);
```

$$0.9999998769 \quad (67)$$

```
> Erro1:=abs(R1h1-exato);
```

$$0.08333333333 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) - 0.04166666667 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi)) - 1 \quad (68)$$

```
> evalf(%);
```

$$0.000134586 \quad (69)$$

```
> Erro2:=abs(R1k-exato);
```

$$0.04166666667 \pi (2 \sin(0.06250000000 \pi) + 2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.1875000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3125000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 2 \sin(0.4375000000 \pi) + 1.) - 0.02083333333 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) - 1 \quad (70)$$

```
> evalf(%);
```

$$0.000008296 \quad (71)$$

```
> Erro3:=abs(R2h-exato);
```

$$-0.044444444445 \pi (2 \sin(0.06250000000 \pi) + 2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.1875000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3125000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 2 \sin(0.4375000000 \pi) + 1.) + 0.02777777778 \pi (2 \sin(0.1250000000 \pi) + 2 \sin(0.2500000000 \pi) + 2 \sin(0.3750000000 \pi) + 1.) - 0.002777777778 \pi (1. + 2 \sin(0.2500000000 \pi)) + 1 \quad (72)$$

```
> evalf(%);
```

$$1.231 \cdot 10^{-7} \quad (73)$$

INTEGRAL DE SIMPSON(!/3) S(H)=h/3\*{ f(x0) +4f(x1)+2f(x2)+4F(x3)+.....+f(x2N)}  
Usando M=2 intervalos ou 4 subintervalos

```
> M:=2;
> x[M]:=Pi/2.0;
> h:=(x[M]-x[0])/M;
> x[0]:=0.0;
> St2:=0;
> St2:= (f(x[0])+f(x[M])):;
> for i from 1 to M-1 do
> St2:= St2+4*f(x[0]+(i-.5)*h)+2*f(x[0]+i*h):;
> od;
> St2:=St2+4*f(x[0]+(M-0.5)*h):;
```

```
> St2:=h/6*St2;
0.04166666667 π ( 1. + 4 sin(0.1250000000 π) + 2 sin(0.2500000000 π)
+ 4 sin(0.3750000000 π) )
```

(74)

```
> evalf(%);
1.000134585
```

(75)

```
> Erro1:=abs(St2-exato);
0.04166666667 π ( 1. + 4 sin(0.1250000000 π) + 2 sin(0.2500000000 π)
+ 4 sin(0.3750000000 π) ) - 1
```

(76)

```
> evalf(%);
0.000134585
```

(77)

INTEGRAL DE SIMPSON(!/3)  $S(H)=h/3\{ f(x_0) +4f(x_1)+2f(x_2)+4F(x_3)+.....+f(x_{2N})\}$   
Usando M=4 intervalos 8 subintervalos

```
> M:=4:
> x[M]:=Pi/2.0:;
> h:=(x[M]-x[0])/M:;
> x[0]:=0.0:;
> St4:=0:;
> St4:= (f(x[0])+f(x[M])):;
> for i from 1 to M-1 do
> St4:= St4+4*f(x[0]+(i-.5)*h)+2*f(x[0]+i*h):;
> od:;
> St4:=St4+4*f(x[0]+(M-0.5)*h):;
> St4:=h/6*St4;
```

```
0.02083333333 π ( 1. + 4 sin(0.06250000000 π) + 2 sin(0.1250000000 π)
+ 4 sin(0.1875000000 π) + 2 sin(0.2500000000 π) + 4 sin(0.3125000000 π)
+ 2 sin(0.3750000000 π) + 4 sin(0.4375000000 π) )
```

(78)

```
> evalf(%);
1.000008295
```

(79)

```
> Erro2:=abs(St4-exato);
0.02083333333 π ( 1. + 4 sin(0.06250000000 π) + 2 sin(0.1250000000 π)
+ 4 sin(0.1875000000 π) + 2 sin(0.2500000000 π) + 4 sin(0.3125000000 π)
+ 2 sin(0.3750000000 π) + 4 sin(0.4375000000 π) ) - 1
```

(80)

```
> evalf(%);
0.000008295
```

(81)

### INTEGRAL GAUSSIANA COM UM PONTO NO INTERIOR

MUDANÇA DE VARIÁVEL  $x(s)=((b-a)s + (b+a))/2$ .  $\text{Integral}_a^b f(x) dx$

```
> a:=0:
```

```
> b:=Pi/2:
> f:=x->(sin(x));
                                     x→sin(x)
(82)
```

```
> g:=s->((b-a)*s +(b+a))/2;;
> dx:=(b-a)*1/2*ds;;
> s3:=2*g(0):;
> Gauss1:=(b-a)*1/2*(f(s3)):;
> evalf(%);
                                     0.7853981635
(83)
```

```
> Erro5:=abs(Gauss1-exato):;
> evalf(%);
                                     0.2146018365
(84)
```

observe que o resultado acima é muito ruim, ou seja Gaussiana com um ponto para aproximar exponencial

### INTEGRAL GAUSSIANA COM DOIS PONTOS NO INTERIOR

MUDANÇA DE VARIÁVEL  $x(s)=((b-a)s + (b+a))/2$ .  $\text{Integral}_a^b f(x) dx$

```
> a:=0:b:=Pi/2:
> f:=x->(sin(x));
                                     x→sin(x)
(85)
```

```
> g:=s->((b-a)*s +(b+a))/2;;
> dx:=(b-a)*1/2;;
> s1:=g(-sqrt(3)/3):;
> s2:=g(sqrt(3)/3):;
> Gauss2:=dx*(f(s1)+f(s2)):;
> evalf(%);
                                     0.9984726138
(86)
```

```
> Erro5:=abs(Gauss2-exato):;
> evalf(%);
                                     0.0015273862
(87)
```

OBSERVE QUE O ERRO DIMINUI QUANDO USAMOS A GAUSSIANA COM DOIS PONTOS, QUANDO COMPARADA COM A GAUSSIANA COM UM PONTO

### INTEGRAL GAUSSIANA COM TRÊS PONTOS NO INTERIOR

MUDANÇA DE VARIÁVEL  $x(s)=((b-a)s + (b+a))/2$ .  $\text{Integral}_a^b f(x) dx$ . Nesse caso temos os pontos  $x1=-\sqrt{3/5}=-x2$  e  $x3=0$  com pesos de  $5/9$  em  $x1$  e  $x2$  e peso  $8/9$  no pontos  $x3$ .

```
> a:=0:
> b:=Pi/2:
> f:=x->(sin(x));
```

```

|                                      $x \rightarrow \sin(x)$                                      (88)
| > g:=s->((b-a)*s +(b+a))/2;;
| > dx:=(b-a)*1/2;;
| > s3:=g(-sqrt(3/5));;
| > s4:=g(sqrt(3/5));;
| > s5:=g(0);;
| > Gauss3:=dx*(5/9*(f(s3)+f(s4))+8/9*f(s5));;
| > evalf(%);
|                                     1.000008121                                     (89)
| > Erro5:=abs(Gauss3-exato);;
| > evalf(%);
|                                     0.000008121                                     (90)
| > ?

```

OBSERVE QUE O ERRO DIMINUI QUANDO USAMOS A GAUSSIANA COM TRÊS PONTOS,  
QUANDO COMPARADO COM A GAUSSIANA COM UM PONTO E DOIS PONTOS

This document was created with Win2PDF available at <http://www.win2pdf.com>.  
The unregistered version of Win2PDF is for evaluation or non-commercial use only.  
This page will not be added after purchasing Win2PDF.