

**MAP 2121 - CÁLCULO NUMÉRICO (POLI)**  
**Prova Substitutiva - 13/12/07 - Duração: 2 horas**

**Observação:** Eventuais sistemas lineares devem ser resolvidos por eliminação de Gauss com 4 significativos.

**Questão 1** (2.5 pontos): A função  $F(t) = 100/(1+9e^{-t/2})$  representa a evolução de uma população ao longo do tempo a partir de  $t = 0$ . Mostre que esta população é crescente e limitada, e que a equação  $F(t) = 25$  possui única solução. Ao aplicarmos o método de Newton para solução desta equação partindo de  $t_0 = 1$  haverá convergência? (Justifique!) Calcule 3 iterações partindo de  $t_0 = 1$  e avalie se o erro fica menor que  $10^{-3}$  (sem usar o valor da solução exata).

**Questão 2** (2.5 pontos): A fórmula de integração numérica  $\int_{-2}^2 f(x) dx = A_0f(-1) + A_1f(0) + A_2f(1)$  é exata para todo polinômio de grau menor ou igual a 2. Determine seus coeficientes e empregue a fórmula para calcular  $\int_0^1 x^3 dx$ .

**Questão 3** (2.5 pontos): Determine valores  $a, b$  e  $c$  de forma a minimizar  $\int_{-\pi}^{\pi} (x^2 - a - bx - c \cos(x))^2 dx$ .

**Questão 4** (2.5 pontos): Determine  $A_1, A_2, A_3$  e  $A_4$  tal que  $p(2.5) = A_1p(0) + A_2p(1) + A_3p(2) + A_4p(3)$  qualquer que seja o polinômio  $p$  de grau menor ou igual a 3. Seja  $f(x) = \cos(x/\pi)$  e use a expressão  $f(2.5) = A_1f(0) + A_2f(1) + A_3f(2) + A_4f(3)$  para estimar  $f(2.5)$  e delimitar o erro cometido, de acordo com a estimativa de erro. Use o valor exato de  $f(2.5)$  apenas para confirmar sua delimitação de erro.

**Fórmulas de erros:** Trapézios:  $|Erro| \leq \max|f''(x)|(b-a)h^2/12$

Simpsons :  $|Erro| \leq \max|f^{(4)}(x)|(b-a)h^4/180$

Interpolação (grau k):  $(f(x) - p(x)) = \frac{(f^{(k+1)}(y_x))}{(k+1)!}(x - x_0)(x - x_1)\dots(x - x_k)$ , para algum  $y_x$  no intervalo em questão. Em todas as fórmulas estamos supondo que  $f$  seja suficientemente diferenciável.

**Polinômios ortogonais de Legendre (em [-1,1]):** 1,  $x$ ,  $x^2 - 1/3$ ,  $x^3 - 3x/5$ ,  $x^4 - 6x^2/7 + 3/35$ , ...