# NUMERICAL COMPUTATION METHODS

# Homework 2

学院:	数据科学与计算机学院
班级:	软工 3 班
姓名:	李天译
学号:	16340122

# Contents

1	插值	问题	3
	1.1	问题描述	3
	1.2	线性插值	4
		1.2.1 算法设计	4
	1.3	二次插值	4
		1.3.1 算法设计	4
	1.4	三次插值	5
		1.4.1 算法设计	5
	1.5	数值实验及结果分析	5
<b>2</b>	非线	性方程的求解	6
	2.1	问题描述	6
	2.2	二分法	6
		2.2.1 算法设计	6
		2.2.2 数值实验	7
	2.3	牛顿法	7
		2.3.1 算法设计	7
		2.3.2 数值实验	8
	2.4	简化牛顿法	8
		2.4.1 算法设计	8
		2.4.2 数值实验	9
	2.5	<b>改</b>	Ω

		2.5.1 算法设计	9
		2.5.2 数值实验	10
	2.6	结果分析	10
3	递推	最小二乘 (RLS)	11
	3.1	问题描述	11
	3.2	算法设计	11
	3.3	数值实验及结果分析	12
4	快速	傅立叶变换 (FFT)	13
	4.1	问题描述	13
	4.2	算法设计	13
	4.3	数值实验及结果分析	14
5	数值	积分	<b>15</b>
	5.1	问题描述	15
	5.2	复合梯形公式	15
		5.2.1 算法设计	15
	5.3	复合辛普森公式	15
		5.3.1 算法设计	15
	5.4	数值实验及结果分析	16
6	常微	(分方程初值问题	16
	6.1	问题描述	16
	6.2	前向欧拉泽	17

	6.2.1	算法设计													17
	6.2.2	数值实验													17
6.3	后向欧	<b>大拉法</b>			•										17
	6.3.1	算法设计			•										17
	6.3.2	数值实验													18
6.4	梯形方	7法													18
	6.4.1	算法设计													18
	6.4.2	数值实验													18
6.5	改进欧	<b>大拉方法</b>													19
	6.5.1	算法设计													19
	6.5.2	数值实验													19
6.6	结果分	木													10

# 1 插值问题

# 1.1 问题描述

已知  $\sin 0.32 = 0.314567$ ,  $\sin 0.34 = 0.333487$ ,  $\sin 0.36 = 0.352274$ ,  $\sin 0.38 = 0.370920$  请采用线性插值、二次插值、三次插值分别计算  $\sin 0.35$  的值

## 1.2 线性插值

### 1.2.1 算法设计

使用点斜式的方法, 根据已知两点求出插值点

$$L_1(x) = y_k + \frac{y_{k+1} - y_k}{x_{k+1} - x_k}(x - x_k)$$

# 1.3 二次插值

### 1.3.1 算法设计

构造二次插值基函数  $l_{k-1}, l_k, l_{k+1}$ 

$$l_{k-1} = \frac{(x - x_k)(x - x_{k+1})}{(x_{k-1} - x_k)(x_{k-1} - x_{k+1})}$$
$$l_k = \frac{(x - x_{k-1})(x - x_{k+1})}{(x_k - x_{k-1})(x_k - x_{k+1})}$$
$$l_{k+1} = \frac{(x - x_{k-1})(x - x_k)}{(x_{k+1} - x_{k-1})(x_{k+1} - x_k)}$$

根据上面式子算出:

$$L_2(x) = y_{k-1}l_{k-1} + y_kl_k + y_{k+1}l_{k+1}$$

### 1.4 三次插值

#### 1.4.1 算法设计

与二次插值同理, 构造三次插值基函数

$$l_k(x) = \frac{(x - x_0) \cdots (x - x_{k-1})(x - x_{k+1}) \cdots (x - x_n)}{(x_k - x_0) \cdots (x_k - x_{k-1})(x_k - x_{k+1}) \cdots (x_k - x_n)}$$

其中,  $k = 0, 1, \dots, n$ .

并根据上式计算拉格朗日插值多项式的值

$$L_n(x_j) = \sum_{k=0}^{n} y_k l_k(x_j) = y_j$$

其中,  $j = 0, 1, \dots, n$ .

### 1.5 数值实验及结果分析

分别使用上述三种插值方法求插值结果,并与真实值对比

```
>> interpolation

ans =

[ 0.3616675, 0.3428971, 0.3428976]

ans =

0.3428978
```

上图向量值从左到右依次为一、二、三次插值的结果, 数据值为函数在该

点真实值。

可以看出,三种插值得到的结果与真实值的误差随着插值次数增加而减少,三次插值时已经能达到很好的效果。

## 2 非线性方程的求解

### 2.1 问题描述

请采用下述方法计算 115 的平方根, 精确到小数点后六位。

- (1) 二分法。选取求根区间为 [10,11]
- (2) 牛顿法
- (3) 简化牛顿法
- (4) 弦截法

绘出横坐标分别为计算时间、迭代步数时的收敛精度曲线。

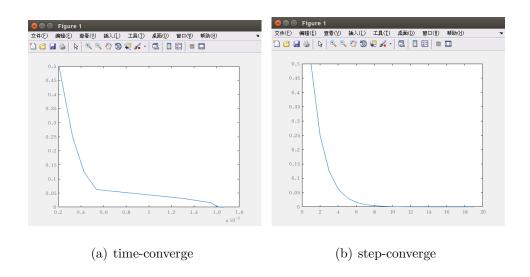
## 2.2 二分法

### 2.2.1 算法设计

- 准备 计算 f(x) 在有根区间 [a,b] 端点处的值 f(a),f(b)
- 二分 计算 f(x) 在区间中点  $\frac{a+b}{2}$  处的值  $f(\frac{a+b}{2})$
- 判断 若  $f(\frac{a+b}{2}) = 0$ ,则  $\frac{a+b}{2}$  是根,计算结束,否则检验:若  $f(\frac{a+b}{2})f(a) < 0$ ,则以  $\frac{a+b}{2}$  代替 b,否则以  $\frac{a+b}{2}$  代替 a.

重复二分和判断的步骤,直到区间长度小于允许误差  $\epsilon$ ,此时中点  $\frac{a+b}{2}$  为近 似根

### 2.2.2 数值实验



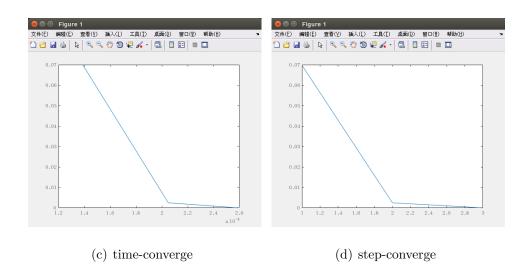
## 2.3 牛顿法

#### 2.3.1 算法设计

- 准备 选定初始近似值  $x_0$ , 计算  $f_0 = f(x_0), f_0' = f'(x_0)$
- 迭代 按公式  $x_1 = x_0 f_0/f_0'$  迭代一次,得到新的近似值  $x_1$ ,计算  $f_1 = f(x_1), f_1' = f'(x_1)$
- 控制 如果  $x_1$  满足  $\frac{|x_1-x_0|}{|x_1|}$  时终止迭代,以  $x_1$  为所求根,否则转下 一步

• 修改 如果迭代次数达到预先设定次数 N,或者  $f'_1 = 0$ ,则方法失败; 否则以  $(x_1, f_1, f'_1)$  代替  $(x_0, f_0, f'_0)$  转迭代步继续迭代

### 2.3.2 数值实验



## 2.4 简化牛顿法

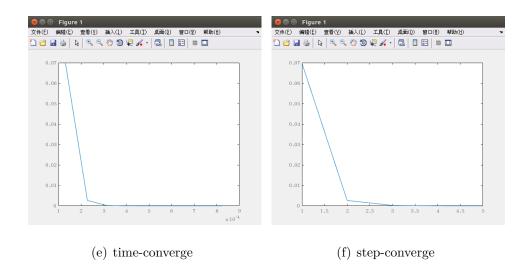
### 2.4.1 算法设计

用下面的式子取代牛顿法中迭代步的公式,即可得到简化牛顿法

$$x_{k+1} = x_k - Cf(x_k)$$

其中, 
$$C = \frac{1}{f'(x_0)}$$

### 2.4.2 数值实验



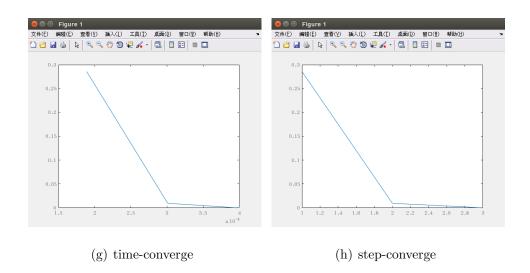
## 2.5 弦截法

#### 2.5.1 算法设计

用下面的式子取代牛顿法中迭代步的公式,即可得到弦截法

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)(x_k - x_{k-1})}{f(x_k) - f(x_{k-1})}$$

#### 2.5.2 数值实验



### 2.6 结果分析

>> square\_root

ans =

[ 10.72380543, 10.72380529, 10.72380524, 10.72380529]

ans =

10.72380529

根据上述数值实验可以发现:

- 四种算法的收敛均先快后慢
- 四种算法中,相对而言,牛顿法和弦截法的计算精度更高,并且二者在计算代价上相差不大

- 二分法的收敛速度, 计算时间显著劣于其他三种算法
- 根据理论,简化牛顿法在初始近似值的不合适选取,进而导致不收敛的问题上做了优化,算法的鲁棒性提升的同时,牺牲了少量步数和迭代时间

# 3 递推最小二乘 (RLS)

### 3.1 问题描述

请采用递推最小二乘法求解超定线性方程组 Ax = b, 其中 A 为  $m \times n$  维的已知矩阵,b 为 m 维的已知向量,x 为 n 维的未知向量, 其中 n = 10, m = 10000。A 与 b 中的元素服从独立同分布的正态分布。绘出横坐标为迭代步数时的收敛精度曲线。

## 3.2 算法设计

$$tmp = (P0 \times A^{T}(k+1))/(1 + A(k+1) \times P0 \times A^{T}(k+1))$$

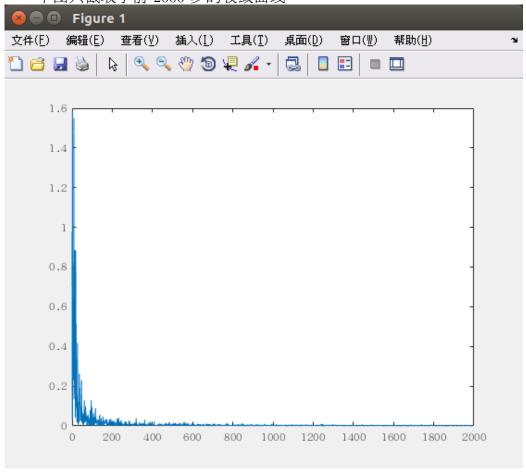
$$P1 = P0 - tmp \times A(k+1) \times P0$$

$$x1 = x0 + tmp * (b(k+1) - A(k+1) \times x0)$$

根据上述递推公式迭代求解,初始化 P0 为一个较大值,x0 为较小随机值。 迭代 m 次后可以得到 m 个方程计算递推最小二乘法的结果

## 3.3 数值实验及结果分析





在测试程序中,使用随机输入对函数进行测试,并与同样输入下的普通最小二乘法结果进行比较,可以发现二者在较高精度下完全一致,能够验证 所实现 RLS 算法的正确性。 从实验结果可以看出, RLS 算法在收敛时波动幅度剧烈, 这可以通过 RLS 递推过程中的逐渐加入新方程, 更正原有的推测值得到一定的解释。

# 4 快速傅立叶变换 (FFT)

## 4.1 问题描述

请编写 1024 点快速傅里叶变换的算法。自行生成一段混杂若干不同频率正弦的信号, 测试所编写的快速傅里叶变换算法。

### 4.2 算法设计

使用分治法的思想, 先将奇偶下标的数据分开, 对每一部分计算傅立叶变换值, 存储到对应位置完成合并。

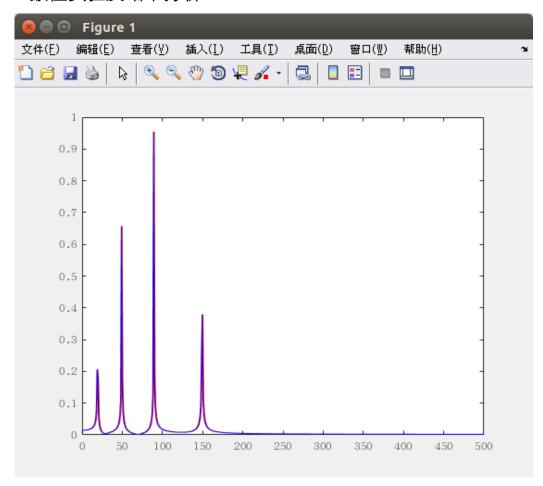
每部分的迭代公式如下:

$$c_{2j} = sum_{k=0}^{N/2-1} (x_k + x_{N/2+k}) \omega_{N/2}^{jk}$$

$$c_{2j+1} = sum_{k=0}^{N/2-1} (x_k - x_{N/2+k}) \omega_N^k \omega_{N/2}^{jk}$$

其中, $\omega_N = e^{i\frac{2\pi}{N}}$ 

# 4.3 数值实验及结果分析



使用 matlab 自带的 fft 函数对相同输入进行处理,可以看出二者结果差别不大, 验证了所实现算法的正确性 (其中红色线为 fft 函数, 蓝色为 myFFT)

# 5 数值积分

## 5.1 问题描述

请采用复合梯形公式与复合辛普森公式, 计算  $\sin x/x$  在 [0,1] 范围内的积分。采样点数目为 5 9 17 33

### 5.2 复合梯形公式

#### 5.2.1 算法设计

$$T_n = \frac{h}{2} sum_{k=0}^{n-1} [f(x_k) + f(x_{k+1})] = \frac{h}{2} [f(a) + 2sum_{k=1}^{n-1} f(x_k) + f(b)]$$

## 5.3 复合辛普森公式

### 5.3.1 算法设计

$$S_n = \frac{h}{6} [f(a) + 4sum_{k=0}^{n-1} f(x_{k+1/2}) + 2sum_{k=1}^{n-1} f(x_k) + f(b)]$$

### 5.4 数值实验及结果分析

ans =

[ 0.9445135217, 0.9456908636, 0.9459850299, 0.946058561]

ans =

[ 0.9460833109, 0.9460830854, 0.9460830713, 0.9460830704]

ans =

0.9460830704

可以看出,随着采样点数的增加,两种算法都逐渐接近真实值;且可以看出,复合辛普森公式比复合梯形公式在相同条件下的效果更好

# 6 常微分方程初值问题

## 6.1 问题描述

请采用下述方法, 求解常微分方程初值问题 y' = y - 2x/y, y(0) = 1, 计算区间为 [0,1], 步长为 0.1

- (1) 前向欧拉法。
- (2) 后向欧拉法。
- (3) 梯形方法。
- (4) 改进欧拉方法

# 6.2 前向欧拉法

### 6.2.1 算法设计

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$$

#### 6.2.2 数值实验

对应所求值如下:

```
cur =
|
1 至 9 列

1.0000 1.1000 1.1918 1.2774 1.3582 1.4351 1.5090 1.5803 1.6498
10 至 11 列

1.7178 1.7848
```

## 6.3 后向欧拉法

### 6.3.1 算法设计

使用欧拉公式给出迭代初值:

$$y_{n+1}^{(0)} = y_n + hf(x_n, y_n)$$

迭代代入下面的式子直到一定精度为止

$$y_{n+1}^{(k+1)} = y_n + hf(x_{n+1}, y_{n+1}^k), k = 0, 1, \cdots$$

#### 6.3.2 数值实验

对应所求值如下:

```
cur =
1 至 9 列
1.0000 1.0907 1.1741 1.2512 1.3231 1.3902 1.4529 1.5114 1.5658
10 至 11 列
1.6160 1.6618
```

## 6.4 梯形方法

### 6.4.1 算法设计

使用欧拉公式给出迭代初值:

$$y_{n+1}^{(0)} = y_n + hf(x_n, y_n)$$

迭代代入下面的梯形公式直到一定精度为止

$$y_{n+1}^{(k+1)} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1}^k)], k = 0, 1, \cdots$$

#### 6.4.2 数值实验

对应所求值如下:

```
Cur = 1 至 9 列 1.0000 1.0957 1.1836 1.2654 1.3423 1.4151 1.4843 1.5504 1.6139 10 至 11 列 1.6751 1.7342
```

### 6.5 改进欧拉方法

#### 6.5.1 算法设计

欧拉公式一步预测加上梯形公式一步校正即为改进的欧拉公式: 预测:

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$$

校正:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1})]$$

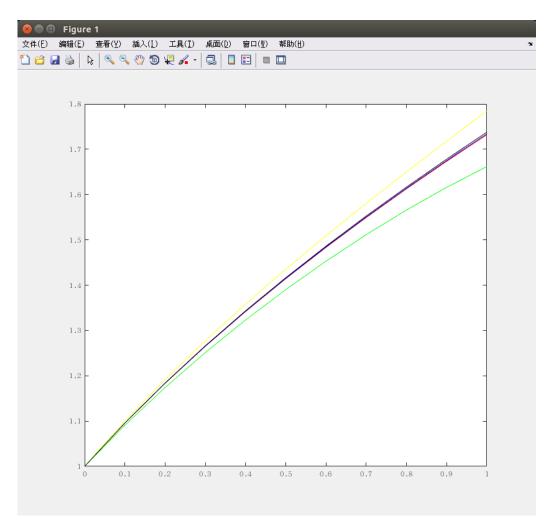
### 6.5.2 数值实验

对应所求值如下:

```
cur =
1 至 9 列
1.0000 1.0959 1.1841 1.2662 1.3434 1.4164 1.4860 1.5525 1.6165
10 至 11 列
1.6782 1.7379
```

## 6.6 结果分析

黄色为前向欧拉法,绿色为后向欧拉法,蓝色为梯形方法,黑色为改进 欧拉法的图像,红色为真实值图像



对比可以看出,前向和后向欧拉方法均有偏差,但是两个不同方向的偏差,效果相差不大;梯形方法和改进欧拉方法的效果很好,在改进欧拉方法中,实际上只是将梯形方法的内层迭代改为一次,但效果变化不大,且能提高计算效率,说明改进欧拉方法是一种解决此类问题很好的算法。