### METODY NUMERYCZNE – LABORATORIUM

Zadanie 1 – rozwiązywanie równań nieliniowych

### Opis rozwiązania

Założeniem zadania pierwszego jest zaimplementowanie dwóch metod rozwiązywania równań nieliniowych, w naszym przypadku jest to metoda bisekcji oraz metoda stycznych (Newtona). Funkcje dla których nasz program będzie szukał rozwiązania muszą być ciągłe oraz określone na przedziale < a, b >. Dokładność wyniku szacowana będzie za pomocą nierówności  $|x_i - x_{i-1}| < \varepsilon$ , i  $\in$  N.

## Metoda bisekcji:

- Sprawdzamy czy wartości funkcji na granicach podanego przedziału są różnych znaków oraz czy
  wartość wybranego warunku stopu ma sens (ilość iteracji ∈ < 1, ∞) oraz epsilon ∈ (0, ∞)). Jeżeli
  któryś z tych warunków nie jest spełniony funkcja kończy swoje działanie zwracając błąd.</li>
- 2. Obliczamy środek przedziału  $x_i = \frac{(a+b)}{2}$ .
- Jeżeli wybrany warunek stopu został spełniony (została wykonana konkretna ilość iteracji, lub różnica między dwoma ostatnimi środkami jest mniejsza niż epsilon) funkcja kończy swoje działanie zwracając wyliczoną wartość x<sub>i</sub>.
- 4. Kalkulowana jest wartość funkcji dla aktualnej wartości s<sub>i</sub>. Jeżeli jest ona mniejsza od zera wtedy do dolnej granicy przedziału przypisujemy wartość x<sub>i</sub>, a jeżeli jest większa od zera to wartość x<sub>i</sub> przypisujemy do górnej granicy przedziału.
- 5. Do poprzedniej wartości środka przedziału przypisujemy aktualną wartość środka przedziału  $(x_{i-1} = x_i)$ , a następnie powtarzamy proces od punktu 2.

# Metoda stycznych (Newtona):

- Sprawdzamy czy wartości funkcji na granicach podanego przedziału są różnych znaków oraz czy
  wartość wybranego warunku stopu ma sens (ilość iteracji ∈ < 1, ∞) oraz epsilon ∈ (0, ∞)). Jeżeli
  któryś z tych warunków nie jest spełniony funkcja kończy swoje działanie.</li>
- 2. Przyjmujemy, że naszym potencjalnym rozwiązaniem jest środek przedziału < a, b > (s =  $\frac{(a+b)}{2}$ ).
- 3. Korzystając ze wzoru  $x_{n+1} = x_n \frac{f(x_n)}{f'(x_n)}$  obliczamy odciętą miejsca przecięcia stycznej funkcji  $(x_{n+1})$  z osią OX dla argumentu  $x_n$  i otrzymujemy tym samym przybliżenie rozwiązania.
- 4. Jeżeli wybrany warunek stopu został spełniony (została wykonana konkretna ilość iteracji, lub różnica między dwoma ostatnimi środkami jest mniejsza niż epsilon) funkcja kończy swoje działanie zwracając wyliczoną wartość. W przeciwnym wypadku nasze x<sub>n+1</sub>staje się x<sub>n</sub> i proces od punktu 3. jest powtarzany do momentu uzyskania satysfakcjonującego nas przybliżenia rozwiązania.

## Wyniki

Dla porównania wydajności obu metod wykonaliśmy doświadczenia na kilku funkcjach nieliniowych.

Tabela 1 - Dane porównawcze dla wybranych funkcji.

| Funkcja             | Warunek<br>stopu | Metoda    | Przedział |     | Engilon (G.)             | Ilość    | Dominania   |
|---------------------|------------------|-----------|-----------|-----|--------------------------|----------|-------------|
|                     |                  |           | a         | b   | Epsilon (ε)              | iteracji | Rozwiązanie |
| $x^3-2x-5$          | dokładność       | bisekcji  | -10       | 9   | $1\cdot 10^{-4}$         | 18       | 2,09453964  |
|                     |                  | stycznych |           |     |                          | 10       | 2,09455148  |
|                     | liczba iteracji  | bisekcji  |           |     | $1,9 \cdot 10^{-2}$      | 10       | 2,07910156  |
|                     |                  | stycznych |           |     | $1,1\cdot 10^{-6}$       |          | 2,09455148  |
| $2^{(x-2)} - 3$     | dokładność       | bisekcji  | -1        | 4,5 | $1 \cdot 10^{-4}$        | 16       | 3,58498383  |
|                     |                  | stycznych |           |     |                          | 25       | 3,5849625   |
|                     | liczba iteracji  | bisekcji  |           |     | $6,6 \cdot 10^{-7}$      | 23       | 3,58496219  |
|                     |                  | stycznych |           |     | $1.0 \cdot 10^{-1}$      |          | 3,58868814  |
| $\sin(x^2-2)$       | dokładność       | bisekcji  | -2        | 1   | $1\cdot 10^{-4}$         | 15       | -1,41415405 |
|                     |                  | stycznych |           |     |                          | 6        | -1,41421356 |
|                     | liczba iteracji  | bisekcji  |           |     | $7.3 \cdot 10^{-4}$      | 12       | -1,41479492 |
|                     |                  | stycznych |           |     | $2,2\cdot 10^{-16}$      |          | -1,41421356 |
| $3^{\sin(x^3-2)}-2$ | dokładność       | bisekcji  | -1,3      | 0,8 | $1\cdot\mathbf{10^{-4}}$ | 15       | -1,22187805 |
|                     |                  | stycznych |           |     |                          | 3        | -1,22189968 |
|                     | liczba iteracji  | bisekcji  |           |     | $1,6 \cdot 10^{-2}$      | 7        | -1,21796875 |
|                     |                  | stycznych |           |     | $2,2\cdot 10^{-16}$      |          | -1,22189968 |

# Wnioski

- 1. Biorąc pod uwagę powyższe wyniki możemy stwierdzić, że szybsza w rozwiązywaniu równań wielomianowych i trygonometrycznych jest metoda Newtona. Wymaga mniejszej ilości iteracji do osiągnięcia zadanej dokładności.
- 2. Dla funkcji wykładniczej metoda bisekcji jest szybsza i dokładniejsza. Różnice tę dobrze obrazuje przykład drugi w tabeli różnica w dokładności przy zadanej ilości iteracji jest znaczna.
- 3. Metoda bisekcji jest prostsza i bardziej intuicyjna od metody Newtona i jest też bardziej uniwersalna.
- 4. Metoda stycznych (Newtona) może znaleźć miejsca zerowe poza wyznaczonym przedziałem, ze względu na sposób jej działania.