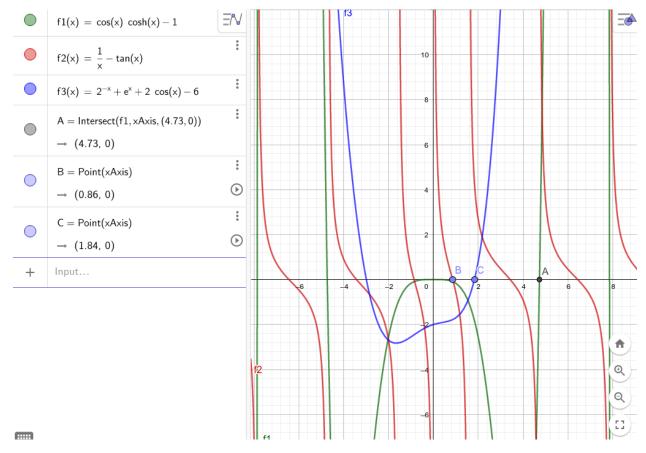
Funkcje do testów

1.
$$f_1(x) = \cos(x)\cosh(x) - 1, \left[\frac{3}{2}\pi, 2\pi\right]$$

2.
$$f_2(x) = \frac{1}{x} - \tan(x), [0, \frac{\pi}{2}]$$

3.
$$f_3(x) = 2^{-x} + e^x + 2\cos(x) - 6$$
, [1, 3]



```
def f1(x):
    return mpmath.cos(x) * mpmath.cosh(x) - 1

def f2(x):
    return 1/x - mpmath.tan(x)

def f3(x):
    return mpmath.power(2, x) + mpmath.exp(x) + 2 * mpmath.cos(x) - 6
```

Pochodne funkcji przydatne w metodzie Newtona

```
def f1_derivative(x):
    return mpmath.cos(x) * mpmath.sinh(x) + mpmath.sin(x) * mpmath.cosh(x)
```

```
def f2_derivative(x):
    return mpmath.sec(x) - 1/(mpmath.power(x, 2))

def f3_derivative(x):
    return mpmath.exp(x) - mpmath.power(2, -x)*mpmath.ln(2) - 2 * mpmath.sin(x)
```

1.Metoda bisekcji

Metoda bisekcji (inaczej połowienia przedziału lub równych podziałów)

Metoda służy do wyznaczenia miejsca zerowego danej funkcji i polega na

cyklicznym połowieniu zadanego z góry przedziału (w którym znajduje się

pierwiastek) aż do osiągnięcia zadanej dokładności.

Aby można było zastosować metodę, muszą być spełnione założenia:

- funkcja f(x) jest ciągła w przedziale domkniętym [a; b]
- 2. funkcja przyjmuje różne znaki na końcach przedziału: f(a)f(b) < 0

Realizacja algorytmu

Uwaga do wszystkich metod: Została ustalona maksymalna ilość iteracji, aby rozwiązać problem, gdy precyzja nie pozwala na zbyt dokładne obliczenie miejszca zerowego

```
def bisection(precision, start, end, abs_error, function = f1):
    number_iteration = 1000000
    mpmath.mp.dps = precision
    u = function(mpmath.mpf(start))
    v = function(mpmath.mpf(end))
    e = end - start
    # print(start, end, u, v)
    if mpmath.sign(u) == mpmath.sign(v):
        print("sgn(function(start)) = sgn(function(end))")
        return
    else:
        for k in range(1, number_iteration + 1):
            e = e / 2
            c = start + e
            w = function(c)
```

Test metody bisekcji dla określonych błędów bezwzględnych i precyzji

```
def test bisection():
    epsilon_arr = [10e-8, 10e-16, 10e-34]
    prec_arr = [10, 25, 60]
    for prec in prec_arr:
        mpmath.mp.dps = prec
        for epsilon in epsilon_arr:
            epsilon = mpmath.mpf(epsilon)
            print(f"{bcolors.HEADER}precision = {prec} \t epsilon = {epsilon}
{bcolors.ENDC}")
            print(f''\{bcolors.OKBLUE\}\ function = cos(x)*cosh(x) - 1
{bcolors.ENDC}")
            bisection(prec, 3 * mpmath.pi / 2, 2 * mpmath.pi, epsilon, f1)
            print(f"{bcolors.OKBLUE}function = 1/x - tan(x) {bcolors.ENDC}")
            bisection(prec, 0 + epsilon, mpmath.pi / 2, epsilon, f2)
            print(f''\{bcolors.OKBLUE\}function = 2^x + e^x + 2*cos(x))
{bcolors.ENDC}")
            bisection(prec, 1, 3, epsilon, f3)
            print("")
```

Wynik testu:

```
home/pawel/Desktop/Git/Mownit/venv5/bin/python /home/pawel/Desktop/Git/Mownit/lab5/lab5.py
Iteration = 29, center partition c = 4.730040746, f(c) = 6.465415936e-8, length of 1/2 partition = 2.925836159e-9
Iteration = 24, center partition c = 0.8603336008, f(c) = -4.362664185e-8, length of 1/2 partition = 9.362675111e-8
                epsilon = 1.0e-33
Iteration = 36, center partition c = 1.0794812118110713, f(c) = 0.0, length of 1/2 partition = 2.9103830456733704e-11
Iteration = 24, center partition c = 1.0794812440872192, f(c) = 8.535218293144516400263538e-8, length of 1/2 partition = 1.1920928955078125e-07
preccision = 25
Iteration = 55, center partition c = 4.730040744862704020461049, f(c) = -3.206819816484534013217812e-16, length of 1/2 partition = 4.359835622510789874349051e-17
 Iteration = 24, center partition c = 0.860333600798209189302600799674224893503152008541040288850688, f(c) = -0.0000000436060249948673071029068021960711149475980092312167094740387, length
 Iteration = 24, center partition c = 1.0794812440872192, f(c) = 8.0800008853521829314451640564497226823979124122053370843257322063153, length of 1/2 partition = 1.1920928955978125e-07
```

Wnioski:

- 1)Gdy precyzja była mniejsza od błędu bezwzględnęgo funkcja nie zawsze była w stanie wyliczyć miejsce zerowe(co jest oczywiste)
- 2)Ilośc iteracji dla poszczególnych błędów była zgodna ze wzorem

$$n = \left\lceil \frac{\log \frac{b-a}{\varepsilon}}{\log 2} \right\rceil$$

- 3)Wzrost dokładności pociąga za sobą wzrost liczby iteracji
- 4)Liczenie metodą bisekcji jest umiarkowanie szybkie wymagało maks 112 iteracji
- 5)Jest liniowo zbieżną metodą

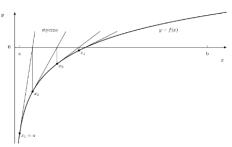
2.Metoda Newtona

Opis metody

W metodzie Newtona przyjmuje się następujące założenia dla funkcji f:

- 1. W przedziale [a,b] znajduje się dokładnie jeden pierwiastek.
- 2. Funkcja ma różne znaki na krańcach przedziału, tj. $f(a) \cdot f(b) < 0$.
- Pierwsza i druga pochodna funkcji mają stały znak w tym przedziale.

W pierwszym kroku metody wybierany jest punkt startowy $\mathbf{x_1}$ (zazwyczaj jest to wartość \mathbf{a} , \mathbf{b} , $\mathbf{0}$ lub $\mathbf{1}$), z którego następnie wyprowadzana jest styczna w $\mathbf{f}(\mathbf{x_1})$. Odcięta punktu przecięcia stycznej z osią OX jest pierwszym przybliżeniem rozwiązania (ozn. $\mathbf{x_2}$).



Ilustracja działania metody Newtona, pokazane zostały 4 pierwsze kroki.

Jeśli to przybliżenie nie jest satysfakcjonujące, wówczas punkt \mathbf{x}_2 jest wybierany jako nowy punkt startowy i wszystkie czynności są powtarzane. Proces jest kontynuowany, aż zostanie uzyskane wystarczająco dobre przybliżenie pierwiastka

Kolejne przybliżenia są dane rekurencyjnym wzorem:

$$x_{k+1}=x_k-rac{f(x_k)}{f'(x_k)}.$$

Realizacja algorytmu

```
def newton method(precision, x0, abs error, function = f1, der function
=f1_derivative):
    number iteration = 1000000
   mpmath.mp.dps = precision
    v = function(mpmath.mpf(x0))
    if abs(v) < abs_error:</pre>
        print("Iteration = {0}".format(k))
        return
        for k in range(1, number_iteration+1):
            x1 = x0 - v/(der_function(x0))
            v = function(x1)
            if abs(v) < abs_error:</pre>
                print("Iteration = {0}\t approximate value of the element =
{1}".format(k, v))
                return
            else:
                x0 = x1
```

Funkcja testująca

```
def test_newton_method():
    epsilon_arr = [10e-8, 10e-16, 10e-34]
    prec_arr = [10, 25, 60]
    for prec in prec_arr:
        mpmath.mp.dps = prec
        for epsilon in epsilon_arr:
            epsilon = mpmath.mpf(epsilon)
            print(f"{bcolors.HEADER}precision = {prec} \t epsilon = {epsilon}
{bcolors.ENDC}")
            print(f''\{bcolors.OKBLUE\}function = cos(x)*cosh(x) - 1\tx0 = 3*pi/2
{bcolors.ENDC}")
            newton_method(prec, 3 * mpmath.pi / 2, epsilon, f1)
            print(f"{bcolors.OKBLUE}function = cos(x)*cosh(x) - 1\tx0 = 2*pi
{bcolors.ENDC}")
            newton method(prec, 2 * mpmath.pi , epsilon, f1)
            print(f"{bcolors.OKBLUE}function = 1/x - tan(x) \setminus t \times 0 = \{epsilon\}
{bcolors.ENDC}")
            newton method(prec, epsilon, epsilon, f2, f2 derivative)
            print(f''\{bcolors.OKBLUE\}function = 1/x - tan(x) \ t x0 = pi/2
{bcolors.ENDC}")
            newton_method(prec, mpmath.pi / 2, epsilon, f2, f2_derivative)
            print(f"{bcolors.OKBLUE}function = 2^x + e^x + 2*\cos(x) t = 2
1{bcolors.ENDC}")
            newton_method(prec, 1, epsilon, f3, f3_derivative)
            print(f"{bcolors.OKBLUE}function = 2^x + e^x + 2*\cos(x) t = 2
3{bcolors.ENDC}")
            newton_method(prec, 3, epsilon, f3, f3_derivative)
            print("")
```

Wyniki testu:

```
/home/pawel/Desktop/Git/Mownit/venv5/bin/python /home/pawel/Desktop/Git/Mownit/lab5/lab5.p
precision = 10 epsilon = 1.0e-7
Iteration = 59021 approximate value of the element = -1.553416951e-8
Iteration = 13149 approximate value of the element = -8.455390343e-8
function = 1/x - tan(x) x0 = 1.0e-7
Iteration = 34 approximate value of the element = 6.640402717e-8
Iteration = 7 approximate value of the element = -7.788912626e-9
precision = 10 epsilon = 1.0e-15
function = cos(x)*cosh(x) - 1 x0 = 3*pi/2
function = cos(x)*cosh(x) - 1 x0 = 2*pi
function = 2^x + e^x + 2*cos(x) \times 0 = 1
function = 2^x + e^x + 2*\cos(x) = 3
precision = 10 epsilon = 1.0e-33
function = cos(x)*cosh(x) - 1 x0 = 3*pi/2
function = cos(x)*cosh(x) - 1 x0 = 2*pi
function = 1/x - tan(x) x0 = 1.0e-33
function = 1/x - tan(x) x0 = pi/2
```

Wnioski:

- 1)Precyzja nie zawsze pozwala nam na obliczenie miejsca zerowego
- 2)W kilku przypadkach jest rozbieżna
- 3)Wymaga małej liczby iteracji
- 4) Jest bardzo szybką metodą (jest zbieżna kwadratowo)
- 5)Wymaga znajommości pochodnej funkcji

3.Metoda Siecznych

Metoda siecznych (metoda Eulera) – metoda numeryczna, służąca do rozwiązywania równania nieliniowego z jedną niewiadomą.

Metoda siecznych to algorytm interpolacji liniowej. W literaturze polskojęzycznej nazywana czasem bywa metodą cięciw^[i]. Polega na przyjęciu, że funkcja ciągła na dostatecznie małym odcinku w przybliżeniu zmienia się w sposób liniowy. Możemy wtedy na odcinku $\langle a,b\rangle$ krzywą y=f(x) zastąpić sieczną. Za przybliżoną wartość pierwiastka przyjmujemy punkt przecięcia siecznej z osią OX.

Metodę siecznych dla funkcji f(x), mającej pierwiastek w przedziale $\langle a,b\rangle$ można zapisać następującym wzorem rekurencyjnym:

$$\left\{egin{array}{l} x_0 = a \ x_1 = b \ x_{n+1} = rac{f(x_n)x_{n-1} - f(x_{n-1})x_n}{f(x_n) - f(x_{n-1})} \end{array}
ight.$$

Metoda siecznych ma tę zaletę, że do wykonania interpolacji za jej pomocą niepotrzebna jest znajomość pochodnej danej funkcji, gdyż przybliżamy ją za pomocą powyższego wzoru. Aby metoda się powiodła dla każdego n musi zachodzić $f(x_n)f(x_{n-1}) < 0$, gdyż tylko wtedy sieczna przechodząca przez punkty $(x_n, f(x_n))$ i $(x_{n-1}, f(x_{n-1}))$ przecina oś OX. Metoda ta nie zawsze jest zbieżna.

```
def secand_method(precision, start, end, abs_error, function = f1):
   number iteration = 1000000
   mpmath.mp.dps = precision
   fstart = function(start)
   fend = function(end)
   for k in range(2, number_iteration+1):
       if abs(fstart) > abs(fend):
            start, end = end, start
            fstart, fend = fend, fstart
        if (fend -fstart) == 0:
            return
        else:
            s = (end - start)/(fend - fstart)
            end = start
            fend = fstart
            start = start - fstart * s
            fstart = function(start)
            if abs(fstart) < abs_error:</pre>
{1}".format(k-1, fstart))
               return
```

Test:

```
def test secand method():
    epsilon_arr = [10e-8, 10e-16, 10e-34]
    prec arr = [10, 25, 60]
    for prec in prec_arr:
        mpmath.mp.dps = prec
        for epsilon in epsilon arr:
            epsilon = mpmath.mpf(epsilon)
            print(f"{bcolors.HEADER}precision = {prec} \t epsilon = {epsilon}
{bcolors.ENDC}")
            print(f"\{bcolors.OKBLUE\}function = cos(x)*cosh(x) - 1
{bcolors.ENDC}")
            secand_method(prec, 3 * mpmath.pi / 2, 2 * mpmath.pi, epsilon, f1)
            print(f''\{bcolors.OKBLUE\}function = 1/x - tan(x) \{bcolors.ENDC\}'')
            secand method(prec, 0 + epsilon, mpmath.pi / 2, epsilon, f2)
            print(f''\{bcolors.OKBLUE\}function = 2^x + e^x + 2*cos(x)
{bcolors.ENDC}")
            secand method(prec, 1, 3, epsilon, f3)
            print("")
```

Wynik testu:

Wnioski:

- 1)Precyzja nie zawsze pozwala nam na obliczenie miejsca zerowego
- 2)Wymagana ilość iteracji jest stosunkowa nieduża(wynosi około 1,6)
- 3)Jest stosunkowo szybka
- 4)W pewnych przypadkach nie jest zbieżna

Wnioski z wszystkich testów

- 1) Metoda bisekcji jest wolniejsza, ale daje nam pewność otrzymania dobrego wyniku
- 2)Najszybszą metodą jest metoda Newtona, druga to metoda siecznych, a najwolniejsza jest metoda bisekcji
- 3)Im szybsza metoda tym ma większe problemy może powodować
- -metoda Newtona (czasami nie jest zbieżna, wymaga znajomości pochodnej)
- -metoda siecznych(czasami nie jest zbieżna)
- -metoda bisekcji(działa, ale najwolniejsza)