MOwNiT

Rozwiązywanie równań i układów równań nieliniowych

Kacper Bieniasz

24 maja 2024

1 Dane techniczne sprzętu

Obliczenia zostały wykonane na komputerze o następującej specyfikacji:

- Procesor: AMD Ryzen 7 5800U

- Pamięć RAM: 16 GB DDR4 3200 MHz (2×8GB)

- System operacyjny: Windows 11 Home x64

2 Zadanie 1

Stosując metodę Newtona oraz metodę siecznych wyznacz pierwiastki równania f(x)=0 w zadanym przedziale [a,b]. Dla metody Newtona wybierz punkty startowe rozpoczynając od wartości końców przedziału, zmniejszając je o 0.1 w kolejnych eksperymentach numerycznych. Odpowiednio dla metody siecznej jeden z końców przedziału stanowić powinna wartość punktu startowego dla metody Newtona, a drugi – początek, a następnie koniec przedziału [a,b]. Porównaj liczbę iteracji dla obu tych metod (dla różnych dokładności ρ), stosując dwa różne kryteria stopu.

2.1 Rozważana funkcja

Wzór funkcji

Rozważana funkcja zadana jest wzorem:

$$f(x) = mxe^{-n} - me^{-nx} + \frac{1}{m}$$
 (1)

na przedziale:

$$x \in [0.1, 1.9] \tag{2}$$

gdzie:

$$n = 9$$

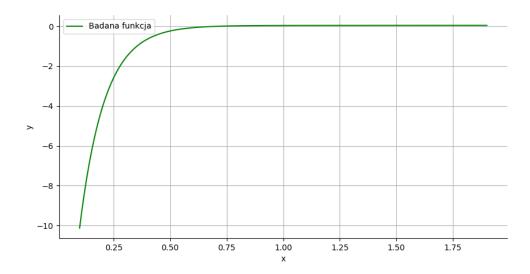
$$m = 25$$
(3)

W stawjając wartości (3) do równania (1) otrzymujemy:

$$f(x) = 25xe^{-9} - 25e^{-9x} + \frac{1}{25}$$
(4)

rozpatrywana na przedziale (2).

Wykres funkcji



Rysunek 1: Wykres funkcji

2.2 Kryteria stopu

Zarówno dla metody Newtona i siecznych stosuję dwa kryteria stopu z dokładnościa ρ . Dodatkowo dopieram również limit iteracji. Zmniejszenie ρ spowoduje zwiększenie liczby iteracji oraz poprawnie przybliżenia miejsca zerowego.

Wartość bezwzględna różnicy dwóch ostanich przybliżeń pierwiastka

Pierwsze kryterium danie jest wzorem:

$$|x_{i+1} - x_i| < \rho \tag{5}$$

gdzie:

 ρ – dokładność

i-numer danego przybliżenia

 x_{i+1}, x_i- dwa sąsiedznie przybliżenia, (w kryterium stopu posłużymy się dwoma ostatnimi przybliżeniami)

Wartość bezwzględna z wartości funkcji

Drugie kryterium stopu dane jest wzorem:

$$|f(x_i)| < \rho \tag{6}$$

gdzie:

 ρ – dokładność

i—numer danego przybliżenia

 x_i – i – te przbliżenie pierwiastka

 $f(x_i)-$ wartość funkcji w i-tym przybliżeniu, (w kryterium stop posłużymy się ostatnim przybliżeniem)

2.3 Metoda siecznych

Aby móc posłużyć się omawianą metodą rozważana funkcja musi być ciągła. Nasza funkcja (4) spełnia warunek ciągłości. Zatem możemy postępować według poniższygo algorytmu.

1. Wybieramy punkty startowe x_0 i x_1 .

- 2. Przez punkty x_0 i x_1 prowadzimy sieczną. Nowym przbliżeniem jest punkt przecięcia z osią OX oznaczamy go x_2 .
- 3. Jeżeli nasze przybliżenie nie jest wystarczająco dokładne to za x_0 przyjmujemy x_1 , a za x_1 wyliczone wcześniej x_2 .
- 4. Powtrzamy kroki 2 i 3 dopuki nie otrzymamy wystarczająco dobrego przybliżenia.

Stosując powyższe kroki możemy sformułować wzór opisujący kolejne przybliżenia pierwiastka:

$$x_{i+2} = x_{i+1} - \frac{x_{i+1} - x_i}{f(x_{i+1}) - f(x_i)} \cdot f(x_{i+1})$$

$$\tag{7}$$

gdzie:

i-numer pierwszego punkty z którego prowadzimy sieczną x_i, x_{i+1} - dwa sąsiednie przybliżenia (punkty przez które prowadzimy sieczną) $f(x_i)$ -wartość funkcji w i-tym przybliżeniu

Otrzymane wyniki

W poniższych tabelach znajdują się wyznaczone miejsca zerowe w zależności od wybranych punktów startowych oraz dokładności. Pierwsza tabela dla danego kryterium stopu reprezentuje stan $x_0=a$ oraz $x_1\in(a,b]$ zacznając od $x_1=a+0.1$, zwiększając za każdym razem o 0.1. Druga tabela za stałe przyjmuje $x_1=1.9$ natomiast $x_0\in[a,b)$ zaczynając od $x_0=b-0.1$ zmniejszając za każdym razem o 0.1. Idneks dolny w danym przybliżeniu opisuje liczbę wykonanych iteracji. Za najlepsze miejsce zerowe możemy przyjąć wynik otrzymany w programie Wolfram Alpha zaokrąglony do 6 miejsc po przecinku wynoszący x=0.709387.

Kryterium 1, (5)

Punkt	y startowe	Dokładnośc ρ								
x_0	x_1	10^{-2}	10^{-3}	10^{-4}	10^{-5}	10^{-7}	10^{-10}	10^{-15}		
0.1	0.2	0.709236_{10}	0.709385_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{12}	0.709387_{13}	0.709387_{14}	0.709387_{15}		
0.1	0.3	0.709260_9	0.709385_{10}	0.709387_{11}	0.709387_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{13}	0.709387_{14}		
0.1	0.4	0.707908_{7}	0.709386_9	0.709386_9	0.709387_{10}	0.709387_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{12}		
0.1	0.5	0.509555_1	0.709367_7	0.709387_8	0.709387_9	0.709387_9	0.709387_{10}	0.709387_{11}		
0.1	0.6	0.603534_1	0.709385_{6}	0.709387_7	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_9	0.709387_{10}		
0.1	0.7	0.700222_1	0.700222_1	0.709387_4	0.709387_5	0.709387_5	0.709387_{6}	0.709387_{7}		
0.1	0.8	0.798358_1	0.709393_{6}	0.709387_7	0.709387_7	0.709387_{8}	0.709387_9	0.709387_{10}		
0.1	0.9	0.897229_1	0.709381_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{12}	0.709387_{13}	0.709387_{14}	0.709387_{15}		
0.1	1.0	0.996458_1	0.996125_4	0.709387_{131}	0.709387_{132}	0.709387_{132}	0.709387_{133}	0.709387_{134}		
0.1	1.1	1.095855_1	1.095855_4	1.095855_4	1.095855_4	1.095855_4	$0.709387_{12526892}$	$0.709387_{12526893}$		
0.1	1.2	1.195327_1	1.195327_4	1.195327_4	1.195327_4	1.195327_4	1.195327_4	1.195327_4		
0.1	1.3	1.294830_1	1.294830_4	1.294830_4	1.294830_4	1.294830_4	1.294830_4	1.294830_4		
0.1	1.4	1.394345_1	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4		
0.1	1.5	1.493860_1	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4		
0.1	1.6	1.593374_1	1.593374_4	1.593374_4	1.593374_4	1.593374_4	1.593374_4	1.593374_4		
0.1	1.7	1.692882_1	1.692882_4	1.692882_4	1.692882_4	1.692882_4	1.692882_4	1.692882_7		
0.1	1.8	1.792385_1	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4		
0.1	1.9	1.891883_1	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_7		

Tabela 1: Otrzymane przybliżenia metodą siecznych dla 1 kryterium i stałego x_0 (dolny indes oznacza liczbę iteracji)

Punkty startowe		Dokładnośc ρ							
x_0	x_1	10^{-2}	10^{-3}	10^{-4}	10^{-5}	10^{-7}	10^{-10}	10^{-15}	
0.1	1.9	1.891883_1	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_4	1.891883_7	
0.2	1.9	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	
0.3	1.9	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	
0.4	1.9	1.799972_4	1.799972_4	1.799972_4	1.799972_4	1.799972_4	1.799972_4	1.799972_4	
0.5	1.9	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	
0.6	1.9	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	
0.7	1.9	0.790457_4	0.790457_4	0.709387_{10}	0.709387_{10}	0.709387_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{13}	
0.8	1.9	1.899742_3	1.899742_3	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	
0.9	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_6	
1.0	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.1	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.2	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_9	
1.3	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.4	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.5	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.6	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_{12}	
1.7	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.8	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	

Tabela 2: Otrzymane przybliżenia metodą siecznych dla 1 kryterium i stałego x_1 (dolny indes oznacza liczbę iteracji)

Wnioski

Najmniejszą liczbę operacji przy wyniku bliskim dokładnego miejsca zerowego obserwujemy przy wyborze wartości 0.7 jako jeden z punktów startowych. Jest to spowodwane bliskim położeniem miejsca zerowego i wartości 0.7. Wraz ze wzrostem dokładności obserwujemy wzrost liczby iteracji.

Rozważając dane dla tabeli (1) dla x_1 , którego wartości są wieksze od 0.7 obserwujemy drastyczny spadek dokładności i liczby iteracji, jest to spowodowane przebiegiem funkcji która zaczyna przypominać funkcje stałą. Na szczególną uwagę zasługuje punkt o wartości 1.1, ponieważ dla dokładności 10^{-10} oraz 10^{-15} do otrzymania poprawengo przybliżenia potrzebuje 12 mln iteracji.

Analizując dane dla tabeli (2) wyniki zadowalające otrzymujemy tylko dla x_0 równemu 0.7. Dla $x_0 \in [0.1, 0.6]$ obserwujemy wzrost dokładności jednak różnaca między właściwym, a wyliczonym wynosi minimalnie 0.6. Natomiast kiedy przechodzimy do wartoci leżących na prawie stałym fragmencie funkcji otrzymujemy zawsze ten sam wynik 1.9 w 3 iteracjach. W przyapdku najlepszej dokładności liczba operacji zwiększa się do 6, 9 lub 12, jest to spowodowane błędami arytmetyki.

Kryterium 2, (6)

Punkt	y startowe	Dokładnośc ρ						
x_0	x_1	10^{-2}	10^{-3}	10^{-4}	10^{-5}	10^{-7}	10^{-10}	10^{-15}
0.1	0.2	0.695327_{8}	0.706922_9	0.709236_{10}	0.709385_{11}	0.709387_{12}	0.709387 ₁₃	0.709387 ₁₄
0.1	0.3	0.696249_{7}	0.707177_8	0.709260_9	0.709385_{10}	0.709387_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{13}
0.1	0.4	0.699222_6	0.707908_{7}	0.709321_8	0.709386_9	0.709387_{10}	0.709387_{10}	0.709387_{11}
0.1	0.5	0.702981_5	0.708700_{6}	0.709367_7	0.709367_7	0.709387_8	0.709387_9	0.709387_{10}
0.1	0.6	0.694593_3	0.707031_4	0.709235_{5}	0.709385_{6}	0.709387_{7}	0.709387_8	0.709387_9
0.1	0.7	0.700000_0	0.709013_2	0.709372_3	0.709372_3	0.709387_4	0.709387_5	0.709387_{6}
0.1	0.8	0.728847_3	0.709033_5	0.709393_{6}	0.709393_{6}	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_9
0.1	0.9	0.690030_8	0.709727_{10}	0.709381_{11}	0.709381_{11}	0.709387_{12}	0.709387_{13}	0.709387_{14}
0.1	1.0	0.730090_{127}	0.709867_{129}	0.709398_{130}	0.709398_{130}	0.709387_{131}	0.709387_{132}	0.709387_{133}
0.1	1.1	$0.716610_{12526887}$	$0.710266_{12526888}$	$0.709358_{12526889}$	$0.709387_{12526890}$	$0.709387_{12526890}$	$0.709387_{12526891}$	$0.709387_{12526892}$
0.1	1.2	1.194430_{10}	1.194430_{10}	1.194430_{10}	1.194430_{10}	1.194430_{10}	1.194430_{10}	1.194430_{10}
0.1	1.3	1.292942_{10}	1.292942_{10}	1.292942_{10}	1.292942_{10}	1.292942_{10}	1.292942_{10}	1.292942_{10}
0.1	1.4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4	1.394345_4
0.1	1.5	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4	1.493860_4
0.1	1.6	1.593374_{10}	1.593374_{10}	1.593374_{10}	1.593374_{10}	1.593374_{10}	1.593374_{10}	1.593374_{10}
0.1	1.7	1.692882_7	1.692882_{7}	1.692882_{7}	1.692882_7	1.692882_7	1.692882_7	1.692882_{7}
0.1	1.8	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4	1.792385_4
0.1	1.9	1.891883_{7}	1.891883_{7}	1.891883_{7}	1.891883_{7}	1.891883_{7}	1.891883_7	1.891883_7

Tabela 3: Otrzymane przybliżenia metodą siecznych dla 2 kryterium i stałego x_0 (dolny indes oznacza liczbę iteracji)

Punkty startowe		Dokładnośc ρ							
x_0	x_1	10^{-2}	10^{-3}	10^{-4}	10^{-5}	10^{-7}	10^{-10}	10^{-15}	
0.1	1.9	1.891883_7	1.891883_7	1.891883_7	1.891883_7	1.891883_7	1.891883_7	1.891883_7	
0.2	1.9	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	1.881158_4	
0.3	1.9	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	1.856454_4	
0.4	1.9	1.799971_{10}	1.799971_{10}	1.799971_{10}	1.799971_{10}	1.799971_{10}	1.799971_{10}	1.799971_{10}	
0.5	1.9	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	1.672356_4	
0.6	1.9	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	1.390104_4	
0.7	1.9	0.723603_6	0.711690_7	0.709237_8	0.709388_9	0.709387_{10}	0.709387_{11}	0.709387_{12}	
0.8	1.9	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	1.899742_6	
0.9	1.9	1.900000_6	1.900000_6	1.900000_6	1.900000_6	1.900000_6	1.900000_6	1.900000_6	
1.0	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.1	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.2	1.9	1.900000_9	1.900000_9	1.900000_9	1.900000_9	1.900000_9	1.900000_9	1.900000_9	
1.3	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.4	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.5	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.6	1.9	1.900000_{12}	1.900000_{12}	1.900000_{12}	1.900000_{12}	1.900000_{12}	1.900000_{12}	1.900000_{12}	
1.7	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	
1.8	1.9	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	1.900000_3	

Tabela 4: Otrzymane przybliżenia metodą siecznych dla 2 kryterium i stałego x_1 (dolny indes oznacza liczbę iteracji)

Wnioski

Podobnie jak dla pierwszego krterium najlepsze przybliżenia prz niższej liczbie iteracji otrzymujemy kiedy jeden z punktów początkowych jest biski miejscu zerowemu.

Rozpatrując tabelę (3) dla punktów startowych 0.1 i 1.1 otrzymujemy zgodne przybliżenia jednak kosztem 12 mln iteracji. Zwiększenie punktu startowego jednie pogarsza przybliżenie. Jest to spowodowane wypłaszczeniem się wykresu.

Dla tabeli (4) obserujemy natomiast bardzo podobne zachowanie co dla tabeli (2).

2.4 Metoda Newtona

Chcąc skorzystać z metody Newtona funkcja musi spełniać poniższe założenia:

- 1. Funkcja f(x) musi być ciągła na rozważanym przedziale [a, b].
- 2. Wartości funkcji na krańcach przedziału mają przeciwne znaki. Zachodzi relacja $f(a) \cdot f(b) < 0$.
- 3. W rozważanym przedziale funkcja ma jedno miejsce zerowe.
- 4. Funkcja nie ma punkutu przegięcie. Jest wklęsła albo wypukła $(f''(x) \le 0 \text{ lub } f''(x) \ge 0)$.

Rozpatrywana funkcja (4) spełnia powyższe własności, dlatego możemy postępować według poniższego algorytmu:

- 1. Wybieramy punkt startowy x_0 .
- 2. Prowadzimy styczną do wykresu funkcji w punkcie x_0 . Punkt przecięcia stycznej z osią OX oznaczamy x_1 , jest nowym przybliżeniem pierwiastka.
- 3. Jeżeli nasze przybliżenie nie jest wystarczająco dokładne to za x_0 przyjmujemy wyliczone uprzednio x_1 .
- 4. Powtrzamy kroki 2 i 3 dopuki nie otrzymamy wystarczająco dobrego przybliżenia.

Stosując powyższe kroki możemy sformułować wzór opisujący kolejne przybliżenia pierwiastka:

$$\phi(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)} \tag{8}$$

Otrzymane wyniki

W poniższych tabelach znajdują się wyznaczone miejsca zerowe w zależności od wybranego punktu startowego oraz dokładności. Idneks dolny dla danego przybliżenia opisuje liczbę wykonanych iteracji. Za najlepsze miejsce zerowe możemy przyjąć wynik otrzymany w programie Wolfram Alpha zaokrąglony do 6 miejsc po przecinku wynoszący x=0.709387.

Kryterium 1, (5)

Punkt startowy	Dokładnośc ρ						
x_0	10^{-2}	10^{-3}	10^{-4}	10^{-5}	10^{-7}	10^{-10}	10^{-15}
0.1	0.709341_{8}	0.709387_9	0.709387_9	0.709387_{10}	0.709387_{10}	0.709387_{11}	0.709387_{11}
0.2	0.709307_7	0.709387_8	0.709387_8	0.709387_9	0.709387_9	0.709387_{10}	0.709387_{11}
0.3	0.709256_{6}	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_8	0.709387_8	0.709387_9	0.709387_{10}
0.4	0.709193_5	0.709387_{6}	0.709387_7	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_8	0.709387_9
0.5	0.709149_4	0.709386_5	0.709387_{6}	0.709387_{6}	0.709387_7	0.709387_7	0.709387_8
0.6	0.709214_3	0.709387_4	0.709387_5	0.709387_5	0.709387_{6}	0.709387_{6}	0.709387_7
0.7	0.709004_1	0.709386_2	0.709387_3	0.709387_3	0.709387_4	0.709387_4	0.709387_5
0.8	0.709022_3	0.709386_4	0.709387_5	0.709387_5	0.709387_{6}	0.709387_{6}	0.709387_7
0.9	0.709248_{6}	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_8	0.709387_{8}	0.709387_9	0.709387_{10}
1.0	0.709384_{13}	0.709384_{13}	0.709387_{14}	0.709387_{14}	0.709387_{15}	0.709387_{15}	0.709387_{16}
1.1	0.709048_{26}	0.709386_{27}	0.709387_{28}	0.709387_{28}	0.709387_{29}	0.709387_{29}	0.709387_{30}
1.2	0.709377_{50}	0.709387_{51}	0.709387_{51}	0.709387_{51}	0.709387_{52}	0.709387_{53}	0.709387_{53}
1.3	0.709371_{78}	0.709387_{79}	0.709387_{79}	0.709387_{80}	0.709387_{80}	0.709387_{81}	0.709387_{81}
1.4	0.709366_{101}	0.709387_{102}	0.709387_{102}	0.709387_{103}	0.709387_{103}	0.709387_{104}	0.709387_{104}
1.5	0.709382_{115}	0.709387_{116}	0.709387_{116}	0.709387_{116}	0.709387_{117}	0.709387_{118}	0.709387_{118}
1.6	0.708980_{121}	0.709386_{122}	0.709387_{123}	0.709387_{123}	0.709387_{124}	0.709387_{124}	0.709387_{125}
1.7	0.708984_{124}	0.709386_{125}	0.709387_{126}	0.709387_{126}	0.709387_{127}	0.709387_{127}	0.709387_{128}
1.8	0.709381_{126}	0.709387_{127}	0.709387_{127}	0.709387_{127}	0.709387_{128}	0.709387_{129}	0.709387_{129}
1.9	0.709234_{126}	0.709387_{127}	0.709387_{128}	0.709387_{128}	0.709387_{129}	0.709387_{129}	0.709387_{130}

Tabela 5: Otrzymane przybliżenia metodą Newtona dla 1 kryterium (dolny indes oznacza liczbę iteracji)

Wnioski

Podobnie jak dla metody siecznych najlepsy wynik z najmniejszą liczą iteracji otrzymujemy dla punktu startowego $x_0 = 0.7$. Zwiększenie dokłości powoduje wzrtost liczby iteracji. Zwiększanie punktu startowego do wartości 0.7 powoduje zmiejszenie liczby iteracji, po przekroczeniu wartości 0.7 liczba iteracji wzrasta.

Kryterium 2, (6)

Punkt startowy	Dokładnośc ρ						
x_0	10^{-2}	10^{-3}	10^{-4}	10^{-5}	10^{-7}	10^{-10}	10^{-15}
0.1	0.706155_7	0.709341_{8}	0.709341_{8}	0.709387_9	0.709387_9	0.709387_{10}	0.709387_{10}
0.2	0.705126_{6}	0.709307_7	0.709307_7	0.709387_8	0.709387_8	0.709387_9	0.709387_{10}
0.3	0.703940_5	0.709256_{6}	0.709256_{6}	0.709387_7	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_9
0.4	0.702743_4	0.709193_5	0.709193_5	0.709387_{6}	0.709387_{6}	0.709387_7	0.709387_8
0.5	0.702006_3	0.709149_4	0.709149_4	0.709386_{5}	0.709386_{5}	0.709387_{6}	0.709387_7
0.6	0.703113_2	0.709214_3	0.709214_3	0.709387_4	0.709387_4	0.709387_5	0.709387_{6}
0.7	0.700000_0	0.709004_1	0.709386_2	0.709386_2	0.709387_3	0.709387_3	0.709387_4
0.8	0.700223_2	0.709022_3	0.709386_4	0.709386_4	0.709387_5	0.709387_5	0.709387_{6}
0.9	0.703760_5	0.709248_{6}	0.709248_{6}	0.709387_7	0.709387_7	0.709387_8	0.709387_9
1.0	0.696265_{11}	0.708647_{12}	0.709384_{13}	0.709384_{13}	0.709387_{14}	0.709387_{14}	0.709387_{15}
1.1	0.700560_{25}	0.709048_{26}	0.709386_{27}	0.709386_{27}	0.709387_{28}	0.709387_{28}	0.709387_{29}
1.2	0.690899_{48}	0.707940_{49}	0.709377_{50}	0.709377_{50}	0.709387_{51}	0.709387_{52}	0.709387_{52}
1.3	0.688373_{76}	0.707532_{77}	0.709371_{78}	0.709371_{78}	0.709387_{79}	0.709387_{80}	0.709387_{80}
1.4	0.686576_{99}	0.707212_{100}	0.709366_{101}	0.709366_{101}	0.709387_{102}	0.709387_{103}	0.709387_{103}
1.5	0.693662_{113}	0.708332_{114}	0.709382_{115}	0.709382_{115}	0.709387_{116}	0.709387_{116}	0.709387_{117}
1.6	0.699702_{120}	0.708980_{121}	0.709386_{122}	0.709386_{122}	0.709387_{123}	0.709387_{123}	0.709387_{124}
1.7	0.699759_{123}	0.708984_{124}	0.709386_{125}	0.709386_{125}	0.709387_{126}	0.709387_{126}	0.709387_{127}
1.8	0.692741_{124}	0.708208_{125}	0.709381_{126}	0.709381_{126}	0.709387_{127}	0.709387_{127}	0.709387_{128}
1.9	0.703480_{125}	0.709234_{126}	0.709234_{126}	0.709387_{127}	0.709387_{127}	0.709387_{128}	0.709387_{129}

Tabela 6: Otrzymane przybliżenia metodą Newtona dla 2 kryterium (dolny indes oznacza liczbę iteracji)

Wnioski

Wybór drugiego kryterium nie wpływa znacznie na przybliżenia. Jendak stosując to kryterium pierwsze dwie dokłandości nie wystrczają. W przypadku wyboru punktu leżącego na prawie płaskim fragmencie wykresu wynki spadają poniżej 0.7.

2.5 Wnioski

Zestawiając ze sobą wyniki otrzymane dla obu metod możemy dojść do następujących wniosków:

- Metoda Newtona pozwala zawsze dojść do dokłanych przybliżeń pierwiastka. Wykonuje przy tym większą liczbę iteracji, ale wynik nie odbiega znaczanie jak miało to miejsce dla metody siecznych.
- Metoda siecznych przez to że nie wymaga dodatkowych założeń, jest prostsza, ale charakter funkcji może znacznie wpłynąć na jej efwktywność. Obrazuje do drastyczne pogorszenie dokłaności oraz liczba wykonanych operacji dla pewnych punktów starowych.
- Dla metody siecznych w przypadku rozważanej funkcji lepsze będzie użycie kryterium (5) oraz jako stały punkt przyjęcie wartości 0.1.
- Dla metody Newtona lepszym wyborem również okazuję się kryterium (5).

3 Zadanie 2

Rozwiąż układ równań nieliniowych metodą Newtona. Przeprowadź eksperymenty dla różnych wektorów początkowych. Sprawdź ile rozwiązań ma układ. Wyznacz dla jakich wektorów początkowych metoda nie zbiega do rozwiązania oraz jakie wektory początkowe prowadzą do jakiego rozwiązania. Należy zastosować dwa kryteria stopu.

3.1 Rozważany układ

Każdy z możliwych układów do wyboru składa się z równań wielomianowych trzech zmiennych x_1, x_2, x_3 . Wybrałem układ z podpunktu c) wyglądający następująco:

$$\begin{cases} x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 1\\ x_1 - 2x_2^3 + 2x_3^2 = -1\\ 2x_1^2 + x_2 - 2x_3^2 = 1 \end{cases}$$
(9)

Korzystając z programu Wolfram Alpha wyznaczyłem rozwiązania układu. Stosując poniższe oznaczenie:

$$\mathbf{x_i} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \tag{10}$$

gdzie:

i-numer wyznaczonego rozwiązania, brak idneksu dolnego oznacza odwołanie się do wektora bez konkretnych wartości

Mają się one następjąco:

$$\mathbf{x_1} = \begin{bmatrix} -1\\1\\-1 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x_2} = \begin{bmatrix} -1\\1\\1\\1 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x_3} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2}\\1\\-\frac{1}{2} \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x_4} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2}\\1\\\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$
(11)

Dodatkowo układ równań (9) posiada rozwiązanie w dzedzinie liczb zespolonych, które nie jest przedmiotem mojej analizy.

3.2 Kryteria stopu

Kryteria stopu są oparte na kryteriach użytych przeze mnie w zadaniu 1 (zob. 2.2), ale zostały dostosowane do obliczeń w przestrzeni wielowymiarowej. Dodatkowo wprowadziłem limit iteracji ustwaiony na 2000.

Norma z różnicy dwóch ostanich przybliżeń pierwiastka

Pierwsze kryterium danie jest wzorem:

$$||\mathbf{x}_{i+1} - \mathbf{x}_i|| < \epsilon \tag{12}$$

gdzie:

 ϵ – dokładność

i-numer danego przybliżenia

 $\mathbf{x_{i+1}}, \mathbf{x_{i}}$ – dwa sąsiedznie przybliżenia, (w kryterium stopu posłużymy się dwoma ostatnimi przybliżeniami)

Norma z wartości funkcji dla danego wektora

Drugie kryterium stopu dane jest wzorem:

$$||\mathbf{F}(\mathbf{x_i})|| < \epsilon \tag{13}$$

gdzie:

 $\epsilon-$ dokładność

i-numer danego przybliżenia (wektora)

 $\mathbf{x_i}$ – \mathbf{i} – te przbliżenie pierwiastka (wektor)

 $\mathbf{F}(\mathbf{x_i})$ —wartość funkcji 3-wymiarowej dla i—tego przybliżenia (w kryterium stop posłużymy się ostatnim przybliżeniem)

3.3 Metoda Newtona dla problemu wielowymiarowego

Nasz układ możemy przedstawić w postaci:

$$\mathbf{F}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} f_1(\mathbf{x}) \\ f_2(\mathbf{x}) \\ f_3(\mathbf{x}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 - 1 \\ x_1 - 2x_2^3 + 2x_3^2 + 1 \\ 2x_1^2 + x_2 - 2x_3^2 - 1 \end{bmatrix} = 0$$
 (14)

gdzie:

 \mathbf{x} - wektor (zob. 10)

 $\mathbf{F}(\mathbf{x})$ -funkcja 3-wymiarowa, 3 zmiennych

 $f_i(\mathbf{x})$ -funckja jednowymiarowa, 3 zmiennych, $i \in \{1, 2, 3\}$

Dodatkowo porzebujemy również jakobianu macierzy (zob. 14), ponieważ w problemie jednowymiarowym korzystamy z pochodnej, rozszerzenie na wielewymiarów wymaga użycia jej odpowiednika. Jakobian ma się następująco:

$$J(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \frac{\partial f_1}{\partial x_3} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \frac{\partial f_2}{\partial x_3} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x_1} & \frac{\partial f_3}{\partial x_2} & \frac{\partial f_3}{\partial x_3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2x_1 & 2x_2 & -2x_3 \\ 1 & -6x_2^2 & 4x_3 \\ 4x_1 & 1 & -4x_3 \end{bmatrix}$$
(15)

Znając $\mathbf{F}(\mathbf{x})$ oraz Jakobian możemy skorzystać ze wzoru wielowymiarowego na kolejne przybliżenie:

$$\mathbf{x_{i+1}} = \mathbf{x_i} - J(\mathbf{x_i})^{-1} \mathbf{F}(\mathbf{x_i}) \tag{16}$$

gdzie:

 $\mathbf{x_{i+1}}, \mathbf{x_{i}}-$ kolejne przybliżenia rozwiązania

 $J(\mathbf{x_i})^{-1}$ -odwrotność jakobianu dla danego wektora

 $\mathbf{F}(\mathbf{x_i})$ -(zob. 14)

W celu wyznaczenia dobrego przybliżenia rozwiązania stosuję poniższy algorytm:

- 1. Wybieram początkowy wektor $\mathbf{x_0}$ (jest to nasze pierwsze przybliżenie).
- 2. Jeśli rozważane przybliżenie nie jest wystarczająco dobre oraz nie przekraczam ustalonej liczby operacji korzystam ze wzoru (16). Próba oblicznia może spowodować powstanie osobliowści jakobianu wtedy przechodzę do punku 5. Wykonuję ponownie punkt 2. dla nowo wwyznaczonego wektora.
- 3. Jeśli orzymałem wystarczająco dobre przybliżenie kończę działanie algorytmu.
- 4. W przypadku przekorcznia maksymalnej liczby operacji zwrcam ostatne przybliżenie rozwiązania.
- 5. W przyapdku osobliowości zwracam bład.

3.4 Sposób obliczeń oraz otrzymane wyniki

W celu wyznaczenia rozwiązań układu równani (zob. 9) skorzystałem z funkcji solve z biblioteki scipy.linalg oraz norm z biblioteki numpy.linalg. Jako wektroy początkowe wybrałem te ktrych współrzędne należą do przedzału [-1,1]. Zaczynając od wektora [-1,-1,-1], dodawałem 0.1 do każdej współrzędnej w taki sposób aby wygeneroweać wszystkie możilowści których liczby wyniosła 9261. Z powodu dużej liczby wyników stosuję jedną dokładność wynoszącą 10^{-8} . W poniższych tabelach również ograniczę się do mniejszej liczby wektorów ułatwiając tym samym czytelność.

Kryterium 1 (12)

Jakobian stawał się osobliwy dla wektorów początkowych postaci [x, x, 0] (x oznacza dowolną wartość). Takich wektorów było 447.

Każde z 4 rozwiązań jest otrzymywane przez podan 250 różnych wektorów. Co skołniło mnie do pominięcia tabel poniważ byłyby one mało czytelne. W wynikach dla tego kryterium ciężko dostrzec jakie charakterystyczne cechy musi zawierać wektor początkowy, aby doprowadzić do konkretnego rozwiązania. Pozostałe wektory nie zbiegają do żadnego rozwiązania.

Kryterium 2 (13)

Podobnie jak dla kryterium 1 (12) jakobian stawał się osobliwy dla wektora początkowego $\mathbf{x} = [x, x, 0]$ (x oznacza dowolną wartość).

Do rozwiązania $\mathbf{x_1} = [-1, 1, -1]$ prowadz 26 wektorów początkowych. Dla których przeważnie pierwsza i ostatnia współrzędna jest < 0, a środkowa jest bliska 1. Takie wyktory początkowe wymagają iteracji w okolicach 7. Natomiast w przpadkach wyłamujących się z reguły liczba iteracji sięga od 13 do 17.

Wektor $[x_1, x_2, x_3]$	Liczba iteracji
[-1.0, 0.9, -0.3]	7
[-1.0, 1.0, -1.0]	1
[-1.0, 1.0, -0.3]	7
[-0.9, 0.9, -0.3]	7
[-0.9, 1.0, -0.3]	7
[-0.8, 0.8, -0.5]	6
[-0.8, 0.8, -0.3]	7
[-0.8, 0.9, -0.3]	7
[-0.8, 1.0, -0.3]	7
[-0.7, 0.8, -0.3]	7
[-0.7, 0.9, -0.6]	6
[-0.7, 0.9, -0.3]	7
[-0.7, 1.0, -0.6]	6
[-0.7, 1.0, -0.3]	7
[-0.6, 0.8, -0.3]	7
[-0.5, 0.3, 0.4]	17
[-0.5, 0.3, 0.9]	14
[-0.5, 0.9, -0.1]	9
[-0.5, 1.0, -0.4]	7
[-0.5, 1.0, -0.2]	8
[-0.5, 1.0, -0.1]	9
[-0.4, 0.3, -0.7]	14
[-0.4, 0.3, -0.5]	13
[-0.3, 0.3, 0.3]	13
[-0.3, 0.4, 0.4]	9
[0.8, 0.4, 1.0]	9

Tabela 7: Wektory zbiegające do rozwiązania $\mathbf{x_1}$ (zob. 11)

Do rozwiązania $\mathbf{x_1} = [-1, 1, 1]$ prowadz 26 wektorów początkowych. Dla których przeważnie pierwsza druga bliska 1, a trzecia 0.3 lub 0.6. Takie wyktory początkowe wymagają iteracji w okolicach 7. Natomiast w przpadkach wyłamujących się z reguły liczba iteracji sięga od 13 do 17.

Wektor $[x_1, x_2, x_3]$	Liczba iteracji
[-1.0, 0.9, 0.3]	7
[-1.0, 1.0, 0.3]	7
[-1.0, 1.0, 1.0]	1
[-0.9, 0.9, 0.3]	7
[-0.9, 1.0, 0.3]	7
[-0.8, 0.8, 0.3]	7
[-0.8, 0.8, 0.5]	6
[-0.8, 0.9, 0.3]	7
[-0.8, 1.0, 0.3]	7
[-0.7, 0.8, 0.3]	7
[-0.7, 0.9, 0.3]	7
[-0.7, 0.9, 0.6]	6
[-0.7, 1.0, 0.3]	7
[-0.7, 1.0, 0.6]	6
[-0.6, 0.8, 0.3]	7
[-0.5, 0.3, -0.9]	14
[-0.5, 0.3, -0.4]	17
[-0.5, 0.9, 0.1]	9
[-0.5, 1.0, 0.1]	9
[-0.5, 1.0, 0.2]	8
[-0.5, 1.0, 0.4]	7
[-0.4, 0.3, 0.5]	13
[-0.4, 0.3, 0.7]	14
[-0.3, 0.3, -0.3]	13
[-0.3, 0.4, -0.4]	9
[0.8, 0.4, -1.0]	9

Tabela 8: Wektory zbiegające do rozwiązania $\mathbf{x_2}$ (zob. 11)

Prównując tabele (7) z tabelą (8), zauważamy ciekawą zależność między wektorami początkowymi. Wektory prowadzące do pierwszego równania są takie same jak te kóre prowadzą do drugiego rozwiązania różnią się tylko znakiem trzeciej współrzędniej. Idealnie pasuje to do rowziązań do jakich zbiegają. Ponieważ [-x, x, -x] prowadzi do [-1,1,-1], a [-x, x, x] do [-1,1,1] (x oznacza dowolną wartość).

Wektor $[x_1, x_2, x_3]$	Liczba iteracji
[-0.7, 0.4, 0.7]	11
[-0.7, 0.4, 0.8]	11
[-0.2, 0.8, 0.9]	10
[0.0, 0.4, 0.2]	13
[0.1, 0.8, -0.8]	6
[0.1, 0.8, -0.5]	6
[0.1, 0.8, -0.2]	6
[0.5, 1.0, -0.6]	5
[0.5, 1.0, -0.5]	1
[0.9, 1.0, -1.0]	6
[1.0, 0.8, -0.1]	7

Tabela 9: Wektory zbiegające do rozwiązania $\mathbf{x_3}$ (zob. 11)

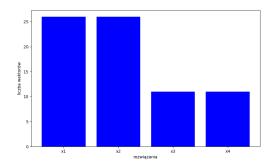
Wektor $[x_1, x_2, x_3]$	Liczba iteracji
[-0.7, 0.4, -0.8]	11
[-0.7, 0.4, -0.7]	11
[-0.2, 0.8, -0.9]	10
[0.0, 0.4, -0.2]	13
[0.1, 0.8, 0.2]	6
[0.1, 0.8, 0.5]	6
[0.1, 0.8, 0.8]	6
[0.5, 1.0, 0.5]	1
[0.5, 1.0, 0.6]	5
[0.9, 1.0, 1.0]	6
[1.0, 0.8, 0.1]	7

Tabela 10: Wektory zbiegające do rozwiązania $\mathbf{x_4}$ (zob. 11)

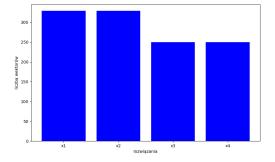
Analizując tabele (9) oraz (10) wyniki otrzymujemy w obu przypadkach dla 11 wektórów początkowych. Podobnie jak dla rozwiązań $\mathbf{x_1}$ oraz $\mathbf{x_2}$ wektory są prawe takie same, różniace się jedynie znakiem na trzeciej współrzędnej. Większość wektorów prowadzacych do rozwiązania $\left[\frac{1}{2},1,-\frac{1}{2}\right]$ ma znak ujemny na trzeciej współrzędnej, w pryzpadku rozwiązania $\left[\frac{1}{2},1,\frac{1}{2}\right]$ jest odwrtotnie.

Wnioski

Wybór wektora początkowego ma duże znaczenie w dojsciu do jednego z rozwiązań. Metoda Newtona pozwala otrzymać dobry wynik w małej liczbie iteracji. Dużą rolę odgrywa dobór właściwego kryterium. Poniższe wykresy ilustrują liczbę wktorów prowadzących do danego rozwiązania w zależności od wybranego kryterium.



Rysunek 2: Wykres liczby wektorów prowadzących do konkretnego rozwiązania według kryterium (13)



Rysunek 3: Wykres liczby wektorów prowadzących do konkretnego rozwiązania według kryterium (12)