# Pracownia z Analizy Numerycznej

Sprawozdanie do zadania P1.7

Mateusz Leonowicz

October 31, 2020

# 1 Wstęp

Wiele problemów w matematyce, fizyce czy informatyce sprowadzić można do wyznaczenia miejsc zerowych danego równania algebraicznego. Często nie wystarczy nam prosta analiza funkcji, a jedyne co możemy zrobić, to obliczenie jej wartości w danej, skończonej liczbie punktów jej dziedziny. Dlatego temat ten stał się jednym z fundamentalnych zagadnień analizy numerycznej, dzięki czemu powstało wiele metod iteracyjnych, które oczywiście mają swoje zalety i wady.

Celem tego sprawozdania jest przedstawienie metod obliczania pierwiastków wielomianów w postaci

$$ax^3 + bx^2 + cx + d = 0$$
  $a, b, c, d \in \mathbb{R}$ 

które pozwalają komputerom na uzyskanie wyników z kontrolowanym błędem. Przedstawię trzy metody numeryczne oraz rozwiązania z użyciem wzorów Cardano. Opiszę ich działadnie i charakterystykę, a następnie umieszczę ich porównanie razem z podsumowaniem.

Wszystkie testy przeprowadzane będą z użyciem języka do analizy numerycznej Julia.

#### Contents

1	$\mathbf{Wst}\mathbf{ep}$	1
2	Metoda Newtona	2
3	Metoda biskecji	3
4	Metoda Bairstowa	4

### 2 Metoda Newtona

Niech f(x) będzie funkcją, której miejsce zerowe chcemy wyznaczyć. Niech  $\alpha$  będzie takim zerem, a x jego przybliżeniem. Z twierdzenia Taylora, wiemy, że przybliżenie funkcji f, możemy zapisać w postaci:

$$0 = f(\alpha) = f(x+e) = f(x) + ef'(x) + \frac{f''(\xi)}{2!}e^2 \qquad \xi \in interv(x,\alpha)$$
 (1)

Jeśli nasz wyraz  $\frac{f''(\xi)}{2!}e^2$  będzie dostatecznie mały, to możemy go pominąć i rozwiązać równanie względem e, co daje nam:

 $e = \frac{-f(x)}{f'(x)}$ 

Jeśli x jest dostatecznie dobrym przybliżeniem  $\alpha$ , to x-e będzie jeszcze lepszym przybliżeniem tego pierwiastka. Na tej różnicy opiera się metoda Newtona, która po wybraniu startowego przybliżenia  $x_0$  zera  $\alpha$  polega na stosowaniu rekurencyjnego wzoru:

$$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x)}{f'(x)} \qquad n \ge 0 \tag{2}$$

Dobranie startowego punktu  $x_0$  w tej metodzie jest bardzo istotne, gdyż metoda Newtona nie zawsze jest zbieżna. Jeśli dobierzemy odpowiednio punkt początkowy będziemy mieli zbieżność kwadratową, z wyjątkiem przypadków, gdy istnieją wielokrotne zera funkcji. Wtedy otrzymamy zbieżność liniową.

Metoda Newtona opiera się na linearyzacji funkcji f, co pozwala nam na dobre przybliżanie wartości funkcji w małym otoczeniu punktu x. Możemy więc rozumieć tę metodę, jako przybliżanie miejsc zerowych funkcji za pomocą jej stycznych, co oczywiście niesie za sobą groźbę rozbieżności.

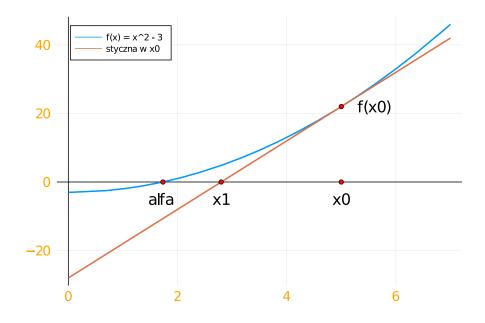


Figure 1: Interpretacja geometryczna metody Netwona

## 3 Metoda biskecji

Niech f będzie funkcją ciągłą w przedziale [a,b] i jeśli f(a)f(b) < 0, czyli funkcja zmienia znak na końcach przedziałów, to ta funkcja musi mieć zero w przedziale (a,b) i jest to oczywiście konsekwencja twierdzenia Darboux. Możemy więc zmniejszyć nasz przedział o połowę wybierając punkt c, taki że f(c)f(a) < 0 lub f(c)f(b) < 0. Uzyskaliśmy nowy przedział, w którym wiemy, że znajduje się nasze miejsce zerowe. Na tym rozumowaniu opiera się metoda biskecji, którą wyrazić można następującym algorytmem:

#### Algorithm 1 Szukanie pierwiastka funkcji f

```
Require: \epsilon \ a_0 \ b_0 \ M takie, że f(a_0)f(b_0) < 0
n \leftarrow 1
left \leftarrow a_0
right \leftarrow b_0
 while n < M do
   c = \frac{left + right}{2}
   if f(c) = 0 \lor |left - right| < \epsilon then
       pierwiastkiem jest c
   else
       n \leftarrow n + 1
   end if
   if f(left)f(c) < 0 then
       left \leftarrow c
   else
       right \leftarrow c
   end if
 end while
```

Algorytm uwzględnia trzy kryteria zakończenia obliczeń, ponieważ inaczej istniałoby ryzyko zapętlenia. Pierwszym jest oczywiście znalezienie takiego punkt c, że f(c) = 0. Drugim z nich jest skończona liczba iteracji wyrażona zmienną M. Oprócz tego, obliczenia są przerywane, jeżeli błąd jest dostatecznie mały, tj. mniejszy od  $\epsilon$ . Łatwo znaleźć przykłady funkcji w których brak któregoś z kryterów mógłby prowadzić do bardzo błędnych wyników.

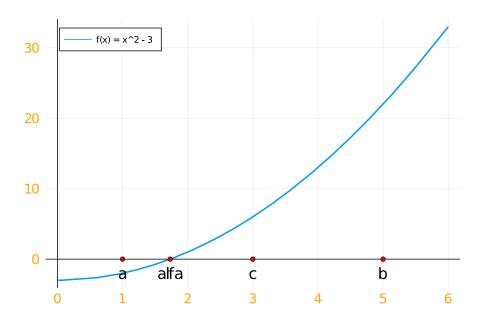


Figure 2: Interpretacja geometryczna metody bisekcji

#### 4 Metoda Bairstowa

Wymienione metody do tej pory, oprócz oczywistych problemów z wybraniem początkowych wyrazów, czy niejednolitą zbieżnością, mają jedną o wiele poważniejszą dla nas wadę. W ich akutalnej postaci, jeśli nasza funkcja f będzie miała pierwiastki zespolone, to ich nie wyznaczymy. Do tego potrzebujemy bardziej zaawansowanego i ogólnego algorytmu. Najpierw przedstawię kilka letmatów, które przydadzą się do wyprowadzenia metody Bairstowa.

**Theorem 1.** Jeśli wielomian w(x) stopnia  $n \in \mathbb{N}$  ma współczynniki  $a_i \in \mathbb{R}$ ,  $0 \le i \le n$ , oraz  $\alpha \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$  jest jego miejscem zerowym, to  $\overline{\alpha}$  też jest jego miejscem zerowym, a iloczyn kwadratowy  $(x - \alpha)(x - \overline{\alpha})$  dzieli bez reszty wielomian w(x).

*Proof.* Mamy wielomian  $w(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \ldots + a_0 x^0$ , oraz z założenia wiemy, że  $w(\alpha) = 0$ . Korzystając z dwóch własności sprzężenia  $\overline{x+y} = \overline{x} + \overline{y}$ ,  $\overline{xy} = \overline{xy}$  otrzymujemy wprost równość:  $w(\overline{\alpha})$ . Ponieważ  $\alpha$  jest pierwiastkiem nierzeczywistym, to  $\alpha \neq \overline{\alpha}$ . Z twierdzenia o reszcie, wynika, że iloczyn  $(x-\alpha)(x-\overline{\alpha})$  dzieli nasz wielomian bez reszty.

Theorem 2. Dzielenie wielomianu

$$w(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_0 x^0$$

Przez wielomian w postaci  $(x^2 - ux - v)$   $u, v \in \mathbb{C}$  daje iloraz i resztę równe:

$$\phi(x) = b_n x^{n-2} + b_{n-1} x^{n-3} + \ldots + b_2 x^0$$
  
$$r(x) = b_1 (z - u) + b_0$$

Których współczynniki dane są rekurencyjnym wzorem:

$$b_{n+1} = b_{n+2} = 0,$$
  $b_k = a_k + ubk + 1 + vbk + 2$   $(n \le k \le 0).$ 

Dowód jest dość prosty i polega na porównaniu współczynników po obu stronach równania:

$$w(x) = \phi(x)(x^2 - ux - v) + r(x)$$