

Федеральное государственное автономное  
образовательное учреждение  
высшего образования  
«СИБИРСКИЙ ФЕДЕРАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

Институт космических и информационных технологий  
институт

Кафедра «Информатика»  
кафедра

**ОТЧЕТ О ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ № 16**

Метод Ньютона-Рафсона  
Тема

Преподаватель		<u>В. В. Тынченко</u>
	Подпись, дата	Инициалы, Фамилия
Студент	<u>КИ19-17/1Б, №031939174</u>	<u>А. К. Никитин</u>
	Номер группы, зачетной книжки	Подпись, дата
		Инициалы, Фамилия

Красноярск 2021

## 1 Постановка задачи

Разработать программу, реализующую метод Ньютона-Рафсона.

Найти безусловный экстремум функции, выбранной в соответствии с заданием, с использованием разработанной программы.

Функция:  $(x_2 + x_1 - 1)^2 + 2(x_1 - 2)^2 \rightarrow \min$

## 2 Описание метода

Стратегия метода Ньютона-Рафсона состоит в построении последовательности точек  $\{x_k\}$ ,  $k = 0, 1, \dots$ , таких, что  $f(x_{k+1}) < f(x_k)$ ,  $k = 0, 1, \dots$

Точки последовательности вычисляются по правилу

$$x_{k+1} = x_k - t_k H^{-1}(x_k) \nabla f(x_k), k = 0, 1, \dots, (7.4)$$

где  $x_0$  задается пользователем, а величина шага  $t_k$  определяется из условия

Стратегия метода Ньютона состоит в построении последовательности точек  $\{x_k\}$ ,  $k = 0, 1, \dots$ , таких, что  $f(x_{k+1}) < f(x_k)$ ,  $k = 0, 1, \dots$ . Точки последовательности вычисляются по правилу

$$x_{k+1} = x_k + d_k, k = 0, 1, \dots, (7.4)$$

где  $x_0$  — задается пользователем, а направление спуска  $d_k$  определяется для каждого значения  $k$  по формуле

$$\varphi(t_k) = f(x^k - t_k H^{-1}(x^k) \nabla f(x^k)) \rightarrow \min_{t_k}. \quad (7.5)$$

Задача (7.5) может решаться либо аналитически с использованием

необходимого условия минимума  $\frac{d\varphi}{dt_k} = 0$  с последующей проверкой

достаточного условия  $\frac{d^2\varphi}{dt_k^2} > 0$ , либо численно как задача.

$$\varphi(t_k) \rightarrow \min_{t_k \in [a, b]}, \quad (7.6)$$

где интервал  $[a, b]$  задается пользователем.

Если функция  $\varphi(t_k)$  достаточно сложна, то возможна ее замена полиномом  $P(t_k)$  второй или третьей степени и тогда шаг  $t_k$  может быть

определен из условия  $\frac{dP}{dt_k} = 0$  при выполнении условия  $\frac{d^2P}{dt_k^2} > 0$ .

При численном решении задачи определения величины шага степень близости найденного значения  $t_k$  к оптимальному

значению  $t_k^*$ , удовлетворяющему условиям  $\frac{d\varphi}{dt_k} = 0, \frac{d^2\varphi}{dt_k^2} > 0$ , зависит от задания интервала  $[a, b]$  и точности методов одномерной минимизации.

Построение последовательности  $\{x_k\}$  заканчивается в точке  $x_k$ , для которой  $\|\nabla f(x_k)\| < \varepsilon_1$ , где  $\varepsilon_1$  — заданное число, или при  $k \geq M$  ( $M$  — предельное число итераций), или при двукратном, одновременном выполнении двух неравенств  $\|x_{k+1} - x_k\| < \varepsilon_2, |f(x_{k+1}) - f(x_k)| < \varepsilon_2$ , где  $\varepsilon_2$  — малое положительное число. Вопрос о том, может ли точка  $x_k$  рассматриваться как найденное приближение искомой точки минимума, решается путем проведения дополнительного исследования, которое описано ниже.

### 3 Исходные тексты программ

На листинге 1 представлен код программы, реализующий задание.

#### Листинг 1 – Метод Ньютона-Рафсона

```
import numpy as np
from sympy.solvers import solve
from sympy import Symbol
from const import func

t = Symbol('t')

def matrix_positivity_check(arr):
    if arr.shape[0] != arr.shape[1]:
        raise ValueError('Matrix must be square!')

    return all([np.linalg.det(arr[:i + 1, :i + 1]) > 0 for i in
range(arr.shape[0])])

def calculate_step(f, x, d):
    t_function = f.calc(x + t * d)
    return solve(t_function.diff(t), t)[0]

def newton_method(f, x0, epsilon1=0.1, epsilon2=0.1, M=100):
    x_list = [np.array(x0).astype(float)]
    d_list = []
    k = 0
    while k < M:
        gradient = f.gradient_value(x_list[k])

        if np.linalg.norm(gradient) < epsilon1:
            return x_list[k], k + 1

        hessian = f.hessian(x_list[k])
        inv_hessian = np.linalg.inv(hessian)

        if matrix_positivity_check(inv_hessian):
            d_list.append(-inv_hessian @ gradient.reshape((len(gradient),
1)).squeeze()))
```

## Окончание листинга 1

```
        step = 1
    else:
        d_list.append(-gradient)
        step = calculate_step(f, x_list[k], d_list[k])

    x_list.append(x_list[k] + step * d_list[k])

    if np.linalg.norm(x_list[k + 1] - x_list[k]) < epsilon2 \
        and abs(f.calc(x_list[k + 1]) - f.calc(x_list[k])) < epsilon2 \
        and len(x_list) > 2 \
        and np.linalg.norm(x_list[k] - x_list[k - 1]) < epsilon2 \
        and abs(f.calc(x_list[k]) - f.calc(x_list[k - 1])) < epsilon2:
        return x_list[k + 1], k + 1

    k += 1

return x_list[-1], k

if __name__ == '__main__':
    print(newton_method(func, [0.5, 1], epsilon1=0.1, epsilon2=0.15, M=10))
```

#### 4 Исследование влияния параметров метода на точность и скорость нахождения решения

В качестве гиперпараметров по умолчанию использовались следующие значения:

а)  $x_0 = (-10, 10)$ ;

б)  $\varepsilon_1 = 0.1$ ;

в)  $\varepsilon_2 = 0.1$ ;

г)  $M = 100$ .

Из рисунка 1 можно заключить, что параметр `epsilon` в данном случае не влияет на работоспособность программы из-за малого количества итераций.

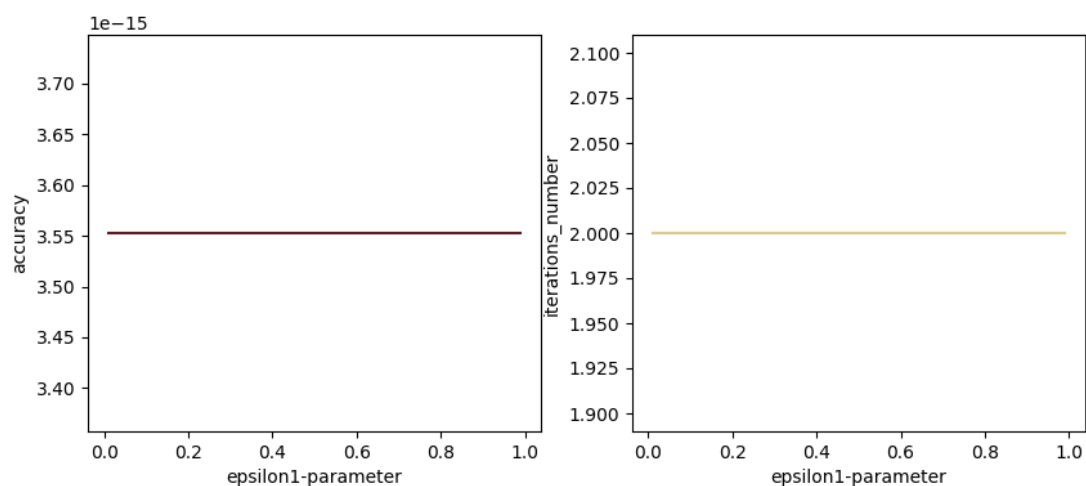


Рисунок 1 – Влияние параметра  $\varepsilon_1$  на точность и производительность

Из рисунка 2 можно провести аналогичные рассуждения касательно параметра  $\varepsilon_2$ .

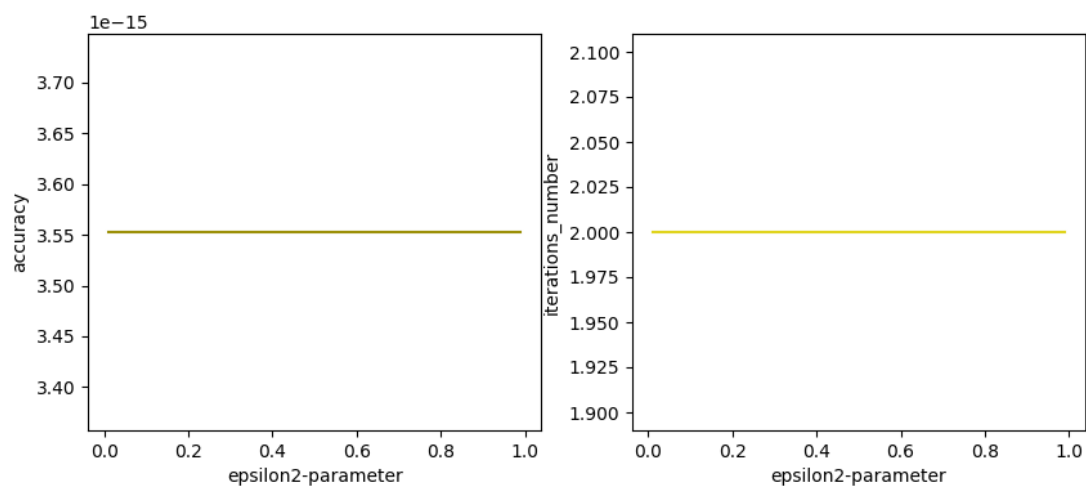


Рисунок 2 - Влияние параметра  $\varepsilon_2$  на точность и производительность

Из рисунка 3 можно заключить, что параметр максимального количества шагов лучше не делать слишком небольшим, и что чем он больше, тем точнее, но менее производительнее, программа.

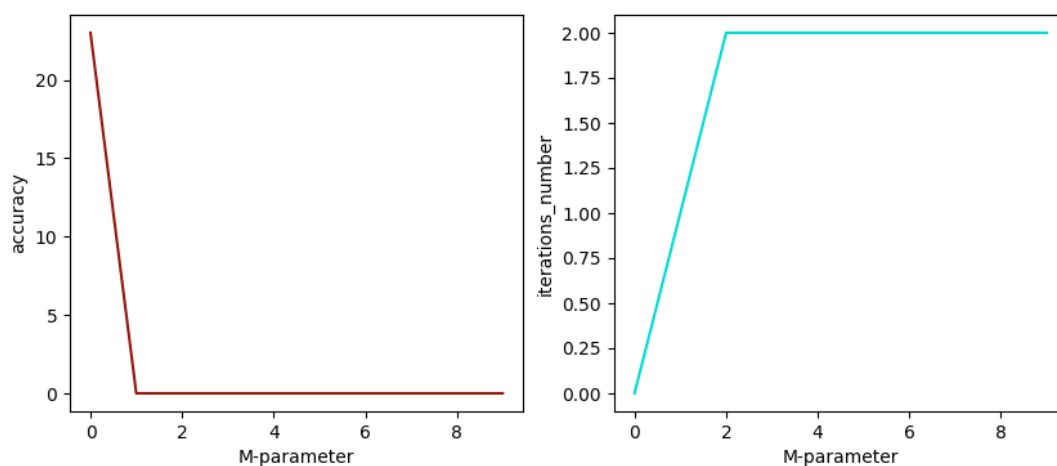


Рисунок 3 - Влияние параметра максимального количества шагов на точность и производительность

## 5 Вывод

В результате данной работы был реализован и проанализирован метод Ньютона-Рафсона для поиска локального минимума многомерной функции. Также были проанализированы гиперпараметры метода и их влияние на работу функции.