

# Projekt 2

Zadanie nr 45

Anna Wawrzyńczak, 313552

12 czerwiec 2022

# Spis treści

<b>1</b>	<b>Wstęp</b>	<b>2</b>
1.1	Opis zadania . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Algorytm Hornera</b>	<b>3</b>
2.1	Opis działania i implementacji algorytmu . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Metoda Newtona</b>	<b>4</b>
3.1	Opis działania metody Newtona . . . . .	4
3.2	Opis implementacji metody Newtona . . . . .	4
<b>4</b>	<b>Metoda Halleya</b>	<b>6</b>
4.1	Opis działania metody Halleya . . . . .	6
4.2	Opis implementacji metody Halleya . . . . .	6
<b>5</b>	<b>Porównanie metody Newtona i Halleya</b>	<b>8</b>
5.1	Porównanie obu metod w dwóch wersjach ich algorytmów . . .	8
<b>6</b>	<b>Wnioski</b>	<b>13</b>

# Wstęp

## 1.1 Opis zadania

W ramach projektu należało zaimplementować i porównać w środowisku MATLAB metodę Newtona i Halleya znajdowania miejsc zerowych wielomianów w postaci  $w(z) = a_n z^n + a_{n-1} z^{n-1} + \dots + a_1 z + a_0$  w dziedzinie zespolonej.

Ponadto, do obliczania wartości wielomianów i jego pochodnych w punkcie należało użyć algorytmu Hornera.

# Algorytm Hornera

## 2.1 Opis działania i implementacji algorytmu

Za pomocą algorytmu Hornera można szybko obliczyć wartość wielomianu w danym punkcie. Schemat Hornera opiera się na poniższej przekształconej postaci wielomianu:

$$w(z) = a_0 + z(a_1 + z(a_2 + \dots + z(a_{n-1} + za_n) \dots)),$$

w której za  $z$  podstawia się wartość podanego argumentu.

Wykorzystując to przekształcenie można łatwo zaimplementować algorytm w dowolnym programie programistycznym. Ponadto, dzięki takiej postaci funkcji program wykonuje tylko  $n$  dodawań i  $n$  mnożeń, co wpływa na jego wysoką wydajność.

# Metoda Newtona

## 3.1 Opis działania metody Newtona

Metoda Newtona wyznacza przybliżenie miejsca zerowego wielomianu na podstawie podanego punktu startowego  $z_0$ . Schemat polega głównie na sprawdzaniu czy wartość wielomianu dla kolejnych argumentów  $z_k$  rozpoczynając od punktu startowego jest zbliżona do zera. Kolejne punkty oblicza się za pomocą rekurencji:

$$z_{k+1} = z_k + \frac{w(z_k)}{w'(z_k)}, \text{ gdzie } k = 0, 1, \dots$$

Zgodnie z informacjami w [1] podany wzór wynika z równania stycznej do wykresu funkcji.

Jeżeli  $w(z_k) \approx 0$ , to  $z_k$  jest zwracane jako przybliżone miejsce zerowe wielomianu.

Do metody zostały dodane warunki stop, które są potrzebne, by algorytm został zatrzymany i zwracał wynik, który jest dostatecznie dobrym przybliżeniem. W projekcie zostały użyte następujące warunki stop:

- $|z_{k+1} - z_k| < \varepsilon$ , gdzie  $\varepsilon$  to ustalona dokładność przybliżenia;
- osiągnięta zostanie ustalona maksymalna liczba literacji  $k_{max}$ .

## 3.2 Opis implementacji metody Newtona

Na podstawie opisu w 3.1 stworzono dwa algorytmy. Jeden z algorytmów (który jest nazywany zwykłą metodą Newtona) działa dokładnie tak jak przedstawiono w 3.1. Zauważono jednak, że w przypadku wielomianu o rzeczywistych współczynnikach i pierwiastkach o niezerowej części urojonej oraz przy rzeczywistym punkcie startowym  $z_0$  zwykła metoda będzie zwracać jako przybliżenie jedynie punkty na osi rzeczywistej. Wynika to z postaci ilorazu  $\frac{w(z_k)}{w'(z_k)}$ , którego wartość będzie zawsze liczbą rzeczywistą. Zatem w takim przypadku ta metoda ma bardzo wolną zbieżność i zwraca wyniki istotnie różniące

się od miejsc zerowych wielomianu.

Stąd został opracowany drugi algorytm (nazwany 'ulepszoną' metodą Newtona), który rozdziela punkt startowy  $z_0 = x_0 + iy_0$  na jego część rzeczywistą  $x_0$  i urojoną  $y_0$ . Następnie jeśli  $x_0 = 0$  lub  $y_0 = 0$ , to odpowiednio zachodzi  $x_1 = x_0 - \operatorname{Im}(\frac{w(z_0)}{w'(z_0)})$  lub  $y_1 = y_0 - \operatorname{Re}(\frac{w(z_0)}{w'(z_0)})$ .

W dalszym ciągu działa schemat analogiczny jak dla zwykłej metody, przy czym punktem startowym jest odpowiednio  $z_1 = x_1 + y_0i$  lub  $z_1 = x_0 + y_1i$ . Dzięki zmianie punktu startowego na liczbę zespoloną o niezerowej części urojonej i rzeczywistej otrzymuje się lepsze przybliżenie miejsca zerowego.

# Metoda Halleya

## 4.1 Opis działania metody Halleya

Metoda Halleya, podobnie jak metoda Newtona, wyznacza przybliżenie miejsca zerowego wielomianu na podstawie podanego punktu startowego  $z_0$ . Analogiczny schemat polega na sprawdzaniu czy wartość wielomianu dla kolejnych argumentów  $z_k$  zależnych od  $z_0$  jest bliska do zera. Kolejne punkty oblicza się za pomocą rekurencji:

$$z_{k+1} = z_k + \frac{2 \cdot w(z_k) \cdot w'(z_k)}{2 \cdot w'(z_k)^2 - w(z_k) \cdot w''(z_k)}, \text{ gdzie } k = 0, 1, \dots$$

Podany wzór wynika z rozwinięcia funkcji w szereg Taylora i rekurencji dla  $z_k$  w metodzie Newtona.

Analogicznie, jeżeli  $w(z_k) \approx 0$ , to  $z_k$  jest przybliżeniem miejsca zerowego wielomianu.

Do tej metody również zostały dodane warunki stop, które są potrzebne, aby algorytm zwracał wynik, który jest dostatecznie dobrym przybliżeniem. W tej metodzie występują takie same warunki stop jak w przypadku Newtona, zatem:

- $|z_{k+1} - z_k| < \varepsilon$ , gdzie  $\varepsilon$  to ustalona dokładność przybliżenia;
- osiągnięta zostanie ustalona maksymalna liczba literacji  $k_{max}$ .

## 4.2 Opis implementacji metody Halleya

Tak samo jak w przypadku metody Newtona, na podstawie opisu w 4.1 stworzono dwa algorytmy. Jeden z algorytmów (który jest nazywany zwykłą metodą Halleya) działa dokładnie tak jak przedstawiono w 4.1. Zauważono, że w przypadku wielomianu o rzeczywistych współczynnikach i pierwiastkach o niezerowej części urojonej oraz przy punkcie startowym  $z_0 \in \mathbb{R}$  zwykła metoda będzie zwracać jedynie punkty na osi rzeczywistej. Wynika to z postaci ilorazu  $\frac{2 \cdot w(z_k) \cdot w'(z_k)}{2 \cdot w'(z_k)^2 - w(z_k) \cdot w''(z_k)}$ , którego wartość będzie rzeczywista. Zatem

w takim przypadku ta metoda ma bardzo wolną zbieżność i zwraca wyniki istotnie różniące się od miejsc zerowych wielomianu.

Stąd powstał drugi algorytm (nazwany 'ulepszoną' metodą Halleya), który rozdziela punkt startowy  $z_0 = x_0 + iy_0$  na jego część rzeczywistą  $x_0$  i urojoną  $y_0$ . Następnie jeśli  $x_0 = 0$  lub  $y_0 = 0$ , to odpowiednio zachodzi  $x_1 = x_0 - \text{Im}(\frac{2 \cdot w(z_k) \cdot w'(z_k)}{2 \cdot w'(z_k)^2 - w(z_k) \cdot w''(z_k)})$  lub  $y_1 = y_0 - \text{Re}(\frac{2 \cdot w(z_k) \cdot w'(z_k)}{2 \cdot w'(z_k)^2 - w(z_k) \cdot w''(z_k)})$ .

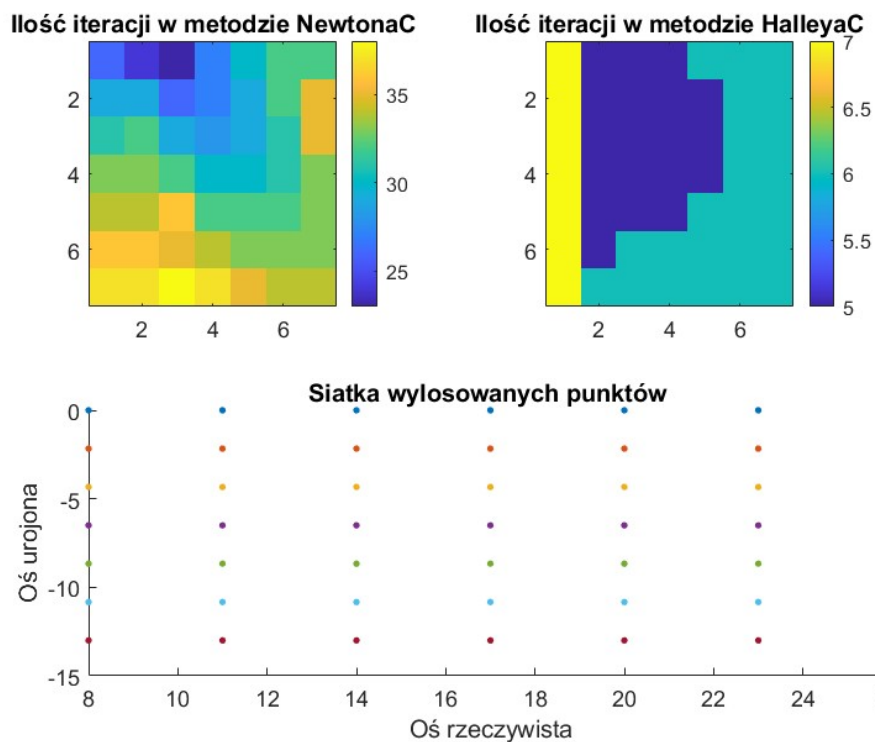
W dalszym ciągu działa schemat analogiczny jak dla zwykłej metody, przy czym punktem startowym jest odpowiednio  $z_1 = x_1 + y_0 i$  lub  $z_1 = x_0 + y_1 i$ . Dzięki zmianie punktu startowego na liczbę zespoloną o niezerowej części urojonej i rzeczywistej otrzymuje się lepsze przybliżenie miejsca zerowego.



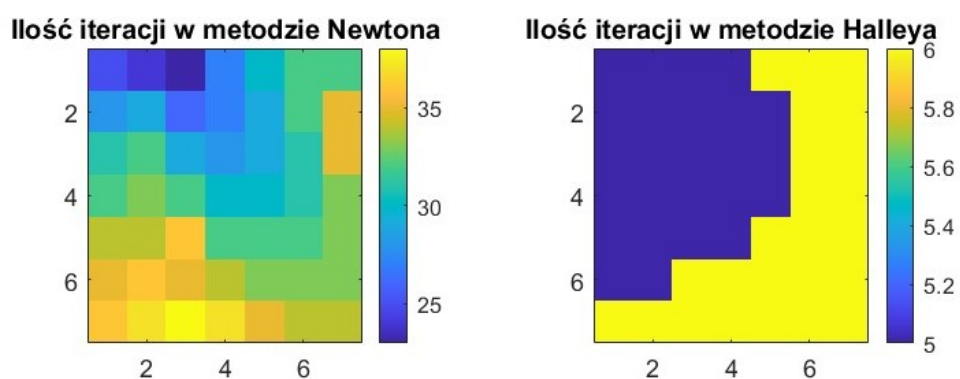
# Porównanie metody Newtona i Halleya

## 5.1 Porównanie obu metod w dwóch wersjach ich algorytmów

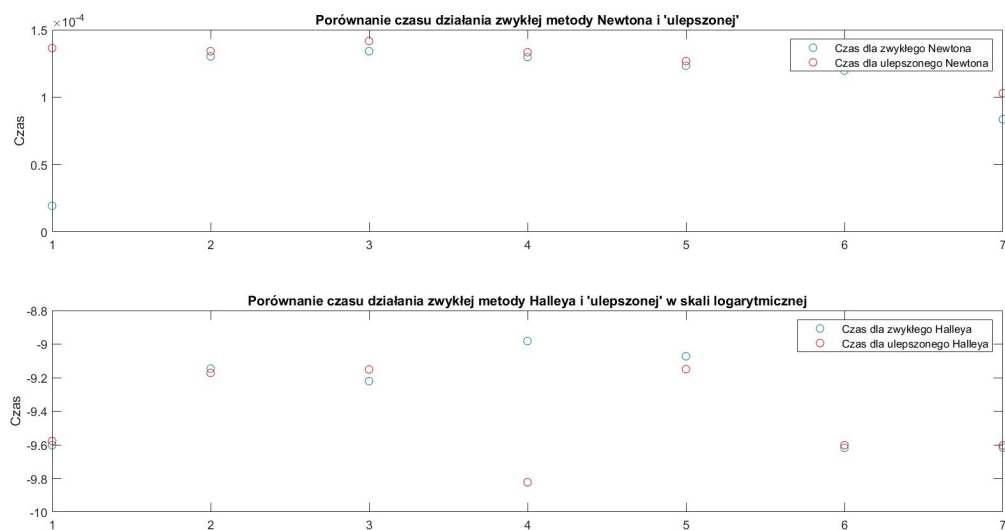
Badanie różnic pomiędzy dwoma metodami przeprowadzono zaczynając od porównania liczby literacji potrzebnych do wyznaczenia przybliżenia. Za pomocą rozkładu jednostajnego na przedziale  $[0, 20]$  wylosowano siatkę punktów startowych o wymiarach  $m + 1 \times n + 1$ , gdzie  $m$  i  $n$  to wylosowane w ten sam sposób liczby oraz wektor  $w \in \mathbb{R}^{m+n}$ , którego współrzędne to współczynniki wielomianu. Następnie obliczono przybliżone miejsce zerowe za pomocą obu algorytmów Newtona i Halleya w wersji zwykłej jak i ulepszonej. Wyniki przedstawiono za pomocą **colormap** na rysunkach 5.1 i 5.2.



Rysunek 5.1: Na wykresie została przedstawiona liczba iteracji potrzebna do obliczenia przybliżeń miejsc zerowych dla ulepszonych metod Newtona i Halleya oraz siatka wylosowanych punktów startowych



Rysunek 5.2: Na wykresie została przedstawiona liczba iteracji potrzebna do obliczenia przybliżeń miejsc zerowych dla zwykłych metod Newtona i Halleya



Rysunek 5.3: Wykres na górze przedstawia czas działania zwykłego i ulepszanego algorytmu Newtona, a wykres na dole obrazuje czas działania zwykłej i ulepszonej metody Halleya.

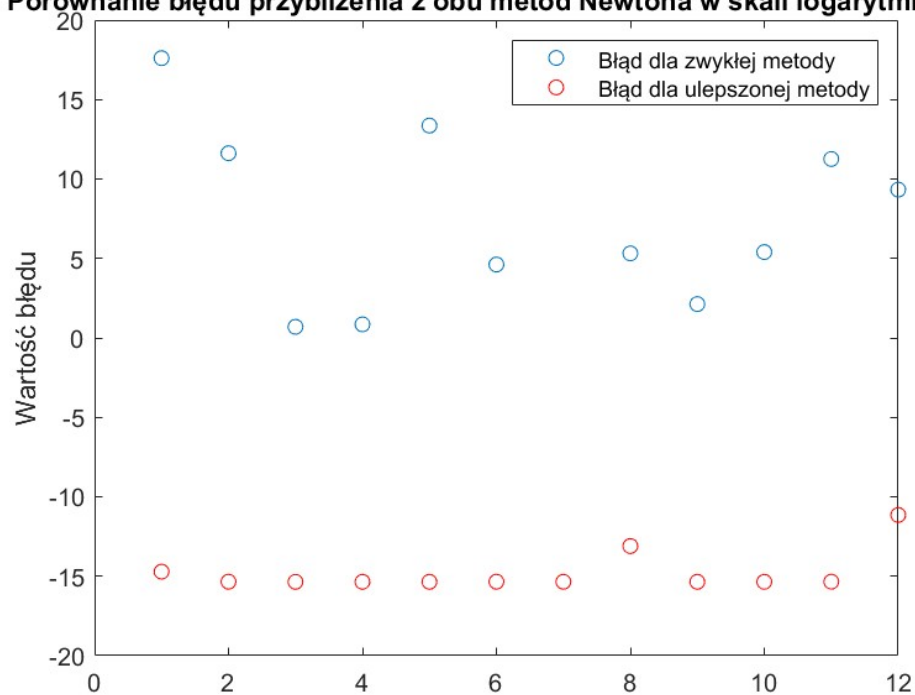
Drugim kryterium pod kątem, którego porównano wydajność obu metod, był ich czas działania, co obrazuje rysunek 5.3.

Następnie obliczono błąd przybliżeń miejsc zerowych, czyli  $|w(z_k)|$ , gdzie  $z_k$  to zwrócone przybliżenie z danego algorytmu. W celu pokazania użyteczności ulepszonych metod w tym teście wylosowano  $z_0 \in \mathbb{R}$  oraz wielomian, który miał jedynie parzyste potęgi i dodatni wyraz wolny

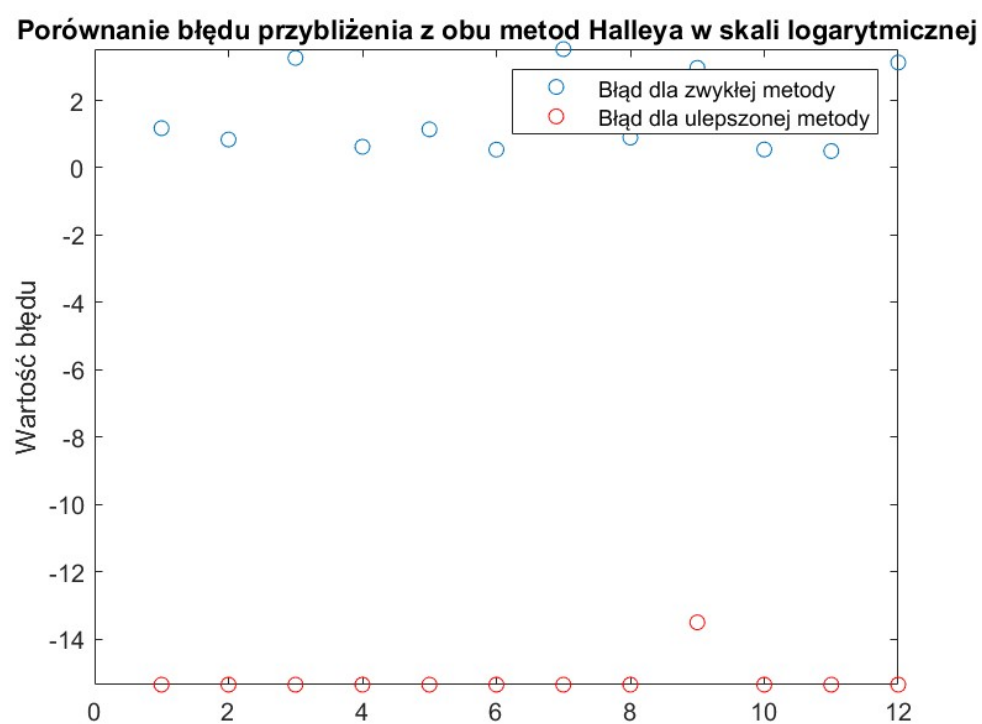
$$w(z) = 2z^{22} + 12z^{20} + 10z^{18} + 14z^{16} + 18z^{14} + 7z^{12} + 11z^{10} + 6z^8 + 16z^6 + 14z^4 + 14z^2 + 3.$$

Porównanie błędów między metodami obrazują rysunki 5.4 i 5.5.

**Porównanie błędu przybliżenia z obu metod Newtona w skali logarytmicznej**



Rysunek 5.4: Wykres przedstawia błąd generowany przez przybliżenia ze zwykłej i ulepszonej metody Newtona.



Rysunek 5.5: Wykres przedstawia błąd generowany przez przybliżenia ze zwykłej i ulepszonej metody Halleya.

# Wnioski

Podsumowując, metoda Halleya jest lepszym sposobem na przybliżanie miejsc zerowych niż metoda Newtona. Schemat Halleya oblicza pierwiastki w zdecydowanie mniejszej liczbie literacji oraz działa szybciej.

Porównując zwykłe i ulepszone wersje algorytmów można zauważyć, że zgodnie z wcześniejszymi obserwacjami zwykłe metody generują oszacowania o dużym błędzie przybliżenia w rozważanym przypadku wielomianów o rzeczywistych współczynnikach i parzystych potęgach oraz rzeczywistym punkcie startowym. Ponadto, zwykła metoda Halleya wyznacza lepsze oszacowania niż zwykły Newton, natomiast ulepszone metody dają tak samo dobre oszacowanie.

# Bibliografia

- [1] Iwona Wróbel. *Zapiski numeryczne 2021-22*.