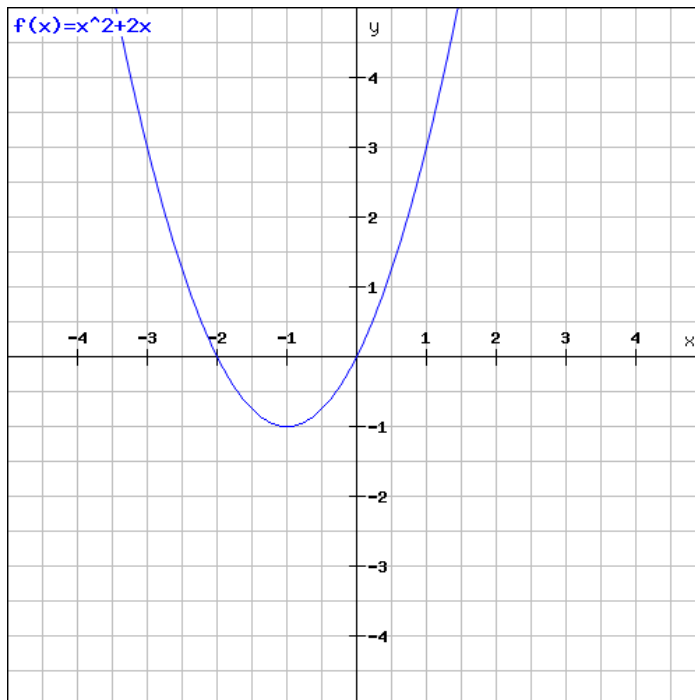


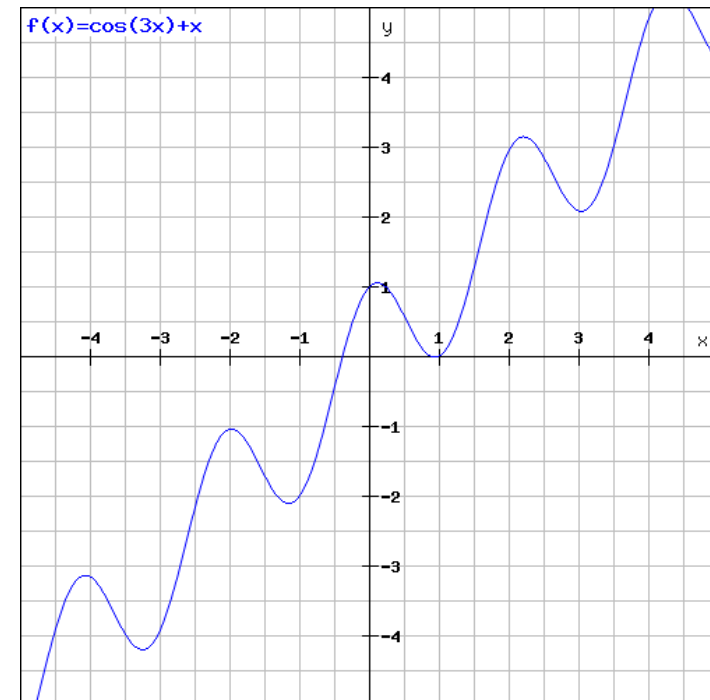
# SEPARAREA SOLUȚIILOR ECUAȚIILOR --- METODA BISECTIEI

A rezolva ecuația algebrică sau transcendentă (în continuare ecuația)  $f(x) = 0$  înseamnă a determina acele valori ale variabilei  $x$  pentru care egalitatea  $f(x) = 0$  este una adevărată.

Daca functia are forma unui polinom atunci ea este denumita algebrica.



Daca functia nu are forma unui polinom atunci ea este denumita transcendentă.



# Rezolvarea ecuatiilor

În cele ce urmează se va presupune că ecuația are soluții distincte (izolate), adică pentru fiecare soluție a ecuației există o vecinătate a sa, care nu conține alte soluții. Astfel, rezolvarea prin metode numerice a unei ecuații se divide în două etape:

1. Separarea intervalelor pe care ecuația are o singură soluție.
2. Micșorarea pe cât mai mult posibil a fiecărui din aceste intervale (dacă se pune problema determinării tuturor soluțiilor) sau a unuia din ele (dacă trebuie de determinat doar una din soluții).

Metode de rezolvare a ecuatiilor:

- Metoda analitică. Pentru separarea analitică a soluțiilor vor fi folosite proprietățile derivatei.
- Metoda grafică. O altă posibilitate de separare a rădăcinilor ecuației  $f(x) = 0$  este cercetarea directă a graficului funcției  $f(x)$ . Pentru construcția acestuia pot fi folosite atât aplicații software specializate<sup>1</sup>, cât și programe simple, elaborate cu ajutorul instrumentelor unui limbaj de programare.

# Exemplu de rezolvare

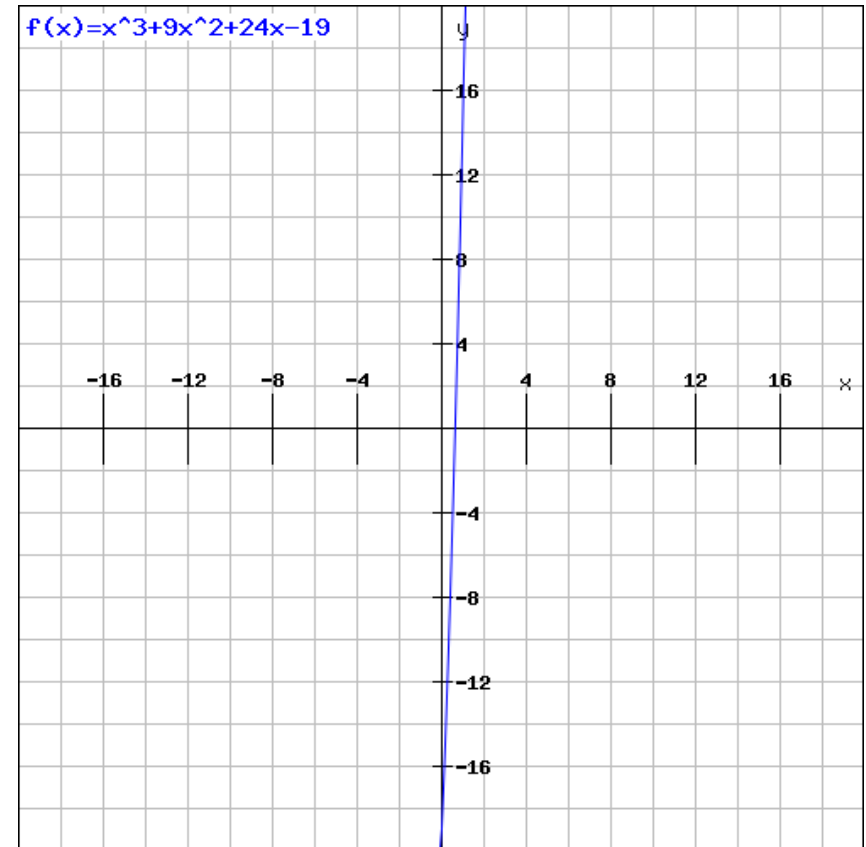
Să se separe rădăcinile ecuației  $x^3 - 9x^2 + 24x - 19 = 0$  pe segmentul  $[0, 8]$ .

Avem ecuația  $f(x) = x^3 - 9x^2 + 24x - 19$ ;

$$f'(x) = 3x^2 - 18x + 24.$$

Rezolvînd ecuația  $f'(x) = 0$ , se obțin soluțiile  $x_1 = 2$ ,  $x_2 = 4$ .

Deci ecuația va avea trei soluții, câte una pe fiecare din segmentele  $[0, 2]$ ,  $[2, 4]$ ,  $[4, 8]$



# Metoda bisectiei

Una dintre cele mai simple metode de determinare a unei soluții a ecuației  $f(x) = 0$  este metoda biseției. Metoda presupune determinarea punctului de mijloc  $c$  al segmentului  $[a, b]$ , apoi calculul valorii  $f(c)$ . Dacă  $f(c) = 0$ , atunci  $c$  este soluția exactă a ecuației. În caz contrar, soluția este căutată pe unul dintre segmentele  $[a, c]$  și  $[c, b]$ . Ea va aparține segmentului pentru care semnul funcției în extremități este diferit. Dacă  $f(a) \times f(c) > 0$ , atunci soluția e căutată în continuare pe segmentul  $[a_1, b_1]$ , unde  $a_1$  primește valoarea  $c$ , iar  $b_1$  – valoarea  $b$ . În caz contrar,  $a_1$  primește valoarea  $a$ , iar  $b_1$  – valoarea  $c$ . Procesul de divizare se reia pe segmentul  $[a_1, b_1]$ , repetându-se pînă cînd nu se obține soluția exactă sau (în majoritatea absolută a cazurilor!) devierea soluției calculate ci de la cea exactă nu devine suficient de mică.

# Algoritmizarea primei metodei

## A1. Algoritmul de calcul pentru un număr prestabilit $n$ de divizări consecutive:

Pasul 0. Inițializare:  $i \leftarrow 0$ .

Pasul 1. Determinarea mijlocului segmentului  $c \leftarrow (a+b)/2$

Pasul 2. Reducerea segmentului ce conține soluția: dacă  $f(c) = 0$ , atunci soluția calculată este  $x = c$ . SFÎRȘIT. În caz contrar, dacă  $f(a) \times f(c) > 0$ , atunci  $a \leftarrow c$ ;  $b \leftarrow b$ , altfel  $a \leftarrow a$ ;  $b \leftarrow c$ .

Pasul 3.  $i \leftarrow i + 1$ . Dacă  $i = n$ , atunci soluția calculată este  $x = (a+b)/2$

SFÎRȘIT.

# Algoritmizarea metodei a doua

## A2. Algoritmul de calcul pentru o precizie<sup>2</sup> $\varepsilon$ dată:

Pasul 1. Determinarea mijlocului segmentului  $c \leftarrow (a+b)/2$ .

Pasul 2. Dacă  $f(c) = 0$ , atunci soluția calculată este  $x = c$ . SFÎRȘIT. În caz contrar, dacă  $f(a) \times f(c) > 0$ , atunci  $a \leftarrow c$ ;  $b \leftarrow b$ , altfel  $a \leftarrow a$ ;  $b \leftarrow c$ .

Pasul 3. Dacă  $|b - a| < \varepsilon$ , atunci soluția calculată este  $x = (a+b)/2$ . SFÎRȘIT. În caz contrar, se revine la pasul 1. Exemplul 1: Să se determine o rădăcină a ecuației  $x^4 + 2x^3 - x - 1 = 0$  pe segmentul  $[0, 1]$  pentru 16 divizări consecutive. Deoarece numărul de aproximări succesive este fixat, iar extremitățile segmentului cunoscute, atribuirile se realizează nemijlocit în program.

# Programul propriu zis

**Program exemplu;**

**var** a,b,c: real;

i,n:integer;

**function** f(x:real):real;

**begin** f:=sqr(sqr(x))+2\*x\*sqr(x)-x-1;

**end;**

**begin** a:=0; b:=1; n:=16;

for i:=1 to n do

**begin** c:=(b+a)/2; **writeln**('i=',i:3,'  
x=',c:10:8,' f(x)=' ,f(c):12:8);

**if** f(c)=0 **then** break^3 **else if**  
f(c)\*f(a)>0 **then** a:=c **else** b:=c;

**end;**

**end.**



# MULTUMIM PENTRU ATENTIE

---

Proiect realizat de Fortuna Cristian