SME0206 – Fundamentos de Análise Numérica -Trabalho Prático #1

Gabriel Coutinho Chaves 15111760 Theo Urbano Gaudencio de Sene 12558717

Ian De Holanda 13835412

4 de setembro de 2024

1 Introdução

Este relatorio aborda o tema de métodos numéricos para encontrar raízes de funções, com foco específico na função polinomial do quinto grau

$$f(x) = 63x^5 - 381x^4 + 496x^3 + 204x^2 - 544x + 192$$
 (1)

nos intervalos [0,1] e [1,2].

O objetivo principal é analisar e comparar diferentes métodos numéricos para encontrar as raízes desta função, incluindo:

- Método da Bisseção
- Método de Newton
- Método das Secantes

Utilizamos a linguagem de programação Python [1], por meio da interface de desenvolvimento Jupyter Lab [2], para implementar e testar estes métodos, buscando compreender suas características, eficiência e precisão na resolução do problema proposto.

2 Métodos e Procedimentos

Nesta seção, apresentaremos os métodos numéricos implementados para encontrar as raízes da função (1). Descreveremos os códigos em Python, detalhando as principais subrotinas, suas variáveis de entrada e saída, bem como as decisões de implementação e dificuldades encontradas.

2.1 Definição da Função e da sua Primeira Derivada

Para todos os métodos implementados, utilizamos a seguinte função polinomial e sua derivada, definidas como expressões lambda em Python:

```
1 f = lambda x: 63*x**5 - 381*x**4 + 496*x**3 + 204*x**2 - 544*x + 192
2 dfdx = lambda x: 315*x**4 - 1524*x**3 + 1488*x**2 + 408*x - 544
```

Onde:

 $\bullet\,$ f(x)representa a função polinomial original

• dfdx(x) representa a primeira derivada da função

Estas definições são utilizadas como parâmetros de entrada nos métodos que requerem a função e/ou sua derivada, como o método de Newton e o método das Secantes.

2.2 Análise dos Intervalos e Raízes

Para analisar os intervalos e as raízes da função, utilizamos o seguinte código em Python com a biblioteca SymPy [3]:

```
1 x = smp.symbols('x')
2 h = 63*x**5 - 381*x**4 + 496*x**3 + 204*x**2 - 544*x + 192
3 sol = smp.solve(h,x,numerical=True )
4 print(sol)
```

O resultado desta operação nos fornece a seguinte expressão:

$$[-1, 2/3, 12/7, 4]$$

Para visualizar as raízes e os intervalos de interesse, geramos o seguinte gráfico:

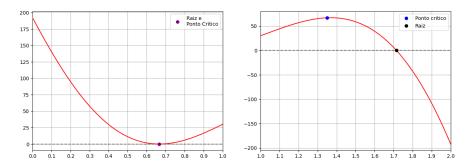


Figura 1: Gráfico da função f(x) com raízes e intervalos de interesse

Observando o gráfico na Figura 1, podemos confirmar que existe pelo menos uma raíz real de f(x) em cada um dos intervalos [0, 1] e [1, 2]. O gráfico indica claramente as raízes reais da função, bem como outros pontos de interesse, como os pontos de inflexão e os extremos locais.

2.3 Método da Bisseção

O método da bisseção é uma técnica simples e robusta para encontrar raízes de funções contínuas. Implementamos este método em Python da seguinte forma:

```
def bissecao(f, a, b, e, kmax):
1
2
      fa, fb = f(a), f(b) # valor de f(a0) e f(b0)
3
4
       # checa se alguma das extremidades ja eh raiz ou se existe uma raiz entre as
       extremidades
5
      if fa == 0:
6
           return a
7
       elif fb == 0:
8
           return b
9
      elif fa * fb > 0:
10
           print('erro (mesmo sinal)')
11
           return np.nan
12
      print(f'{"k":^3}|{"a":^12}|{"b":^12}|{"x":^12}|{"f(x)":^12}|{"erro":^12}')
13
        Cabecalho da tabela
```

```
x0 = a # declara-se uma variavel x0 com o valor de a0
15
16
                                       for k in range(1, kmax + 1):
                                                              x = (a + b) / 2
17
18
                                                               fx = f(x)
19
                                                               erro = norm(x - x0)
20
21
                                                              print(f'\{k:^3\}|\{a:^12.8f\}|\{b:^12.8f\}|\{x:^12.8f\}|\{fx:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|\{erro:^12.8f\}|
                                         ') # Corpo da tabela
22
23
                                                               if fx == 0 or erro < e * (1 + norm(x)):
24
                                                                                       return x
25
26
                                                                if fx * fa < 0:
27
                                                                                      b = x
28
                                                                 else:
29
                                                                                      a, fa = x, fx
30
31
                                                               x0 = x
32
33
                                       print('Numero maximo de iteracoes atingido')
34
                                       return None
```

Variáveis de entrada:

- f: função para a qual estamos buscando a raíz
- a, b: limites do intervalo inicial
- e: tolerância para o critério de parada
- kmax: número máximo de iterações permitidas

Variável de saída:

• x: aproximação da raíz encontrada

Uma dificuldade encontrada foi garantir que o intervalo inicial contivesse uma raíz. Resolvemos isso adicionando uma verificação inicial dos sinais de f(a) e f(b).

2.4 Método de Newton

O método de Newton, também conhecido como método de Newton-Raphson, é uma técnica iterativa que utiliza a derivada da função para encontrar suas raízes. Este método converge quadraticamente para raízes simples, o que o torna muito eficiente em muitos casos. Implementamos este método da seguinte maneira:

```
1 def m_newton(f, dfdx, x0, e, kmax):
                                         k = 0
    2
     3
                                         fx0 = f(x0)
     4
                                          dfdx0 = dfdx(x0)
                                          print(f'\{"k":^3\}|\{"x":^12\}|\{"f(x)":^12\}|\{"df(x)dx":^12\}|\{"erro":^12\}')
     5
     6
                                           while k<kmax+1:
                                                                   x = x0 - fx0/dfdx0
     7
                                                                  print(f'\{k:^3\}|\{x0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{dfdx0:^12.8f\}|\{norm(x-x0):^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^12.8f\}|\{fx0:^
     8
                                                                      # Corpo da tabela
    9
                                                                    if norm(x-x0) < e*(1+norm(x)):
10
                                                                                              return (x)
                                                                   x0 = x
11
                                                                    fx0 = f(x0)
12
                                                                    dfdx0 = dfdx(x0)
13
14
15
                                          print('Numero maximo de iteracoes atingido')
16
17
                                         return None
```

Variáveis de entrada:

- f: função para a qual estamos buscando a raíz
- dfdx: derivada da função f
- x0: estimativa inicial da raíz
- e: tolerância para o critério de parada
- kmax: número máximo de iterações permitidas

Variável de saída:

• x: aproximação da raíz encontrada

Nossa implementação inclui uma tabela de saída que mostra o progresso do método a cada iteração, incluindo o valor atual de x, f(x), f'(x) e o erro. O critério de parada é baseado na diferença relativa entre duas aproximações sucessivas, considerando também a magnitude da aproximação atual.

Uma possível limitação deste método é que ele pode falhar se a derivada se aproximar de zero, o que pode ocorrer se a estimativa inicial estiver longe da raíz ou se houver raízes múltiplas. Além disso, o método requer o conhecimento explícito da derivada da função, o que nem sempre é possível ou prático.

2.5 Método das Secantes

O método das secantes é uma variação do método de Newton que não requer o cálculo explícito da derivada. Implementamos este método como segue:

```
1 def m_secantes(f, x0, x1, e, kmax):
2
       k = 0
3
       fx0 = f(x0)
4
       fx1 = f(x1)
       print(f'{"k":^3}|{"x":^15}|{"f(x)":^15}|{"erro":^15}')
5
       while k<kmax+1:
           x = x1 - fx1*(x1-x0)/(fx1-fx0)
7
8
           print(f'\{k:^3\}|\{x0:^15.8f\}|\{fx0:^15.8f\}|\{norm(x-x0):^15.8f\}') # Corpo da
        tabela
g
           if norm(x-x0) < e*(1+norm(x)):
10
                return (x)
           x0 = x1
11
           x1 = x

fx0 = f(x0)
12
13
14
           fx1 = f(x1)
15
           k += 1
16
17
       print('Numero maximo de iteracoes atingido')
18
       return None
```

Variáveis de entrada:

- f: função para a qual estamos buscando a raíz
- x0, x1: duas estimativas iniciais próximas à raíz
- e: tolerância para o critério de parada
- kmax: número máximo de iterações permitidas

Variável de saída:

x: aproximação da raíz encontrada

Nossa implementação inclui uma tabela que mostra o progresso do método a cada iteração. O critério de parada é baseado na diferença relativa entre aproximações sucessivas.

Uma limitação deste método é a possibilidade de falha se a diferença entre f(x1) e f(x0) se aproximar de zero. No entanto, ele tem a vantagem de não requerer o cálculo explícito da derivada.

Para todos os métodos implementados, usamos um critério de parada baseado na tolerância e no número máximo de iterações, garantindo que os algoritmos forneçam uma aproximação adequada da raiz em tempo razoável.

3 Resultados e Discussão

Nesta seção, apresentaremos os resultados obtidos com a aplicação dos métodos numéricos implementados para encontrar as raízes da função (1):

3.0.1 Método da Bisseção

Aplicamos o método da bisseção à função polinomial com diferentes intervalos iniciais:

```
l bissecao(f,0,1,10e-6,100)
```

Resultado:

Erro: f(a) e f(b) têm o mesmo sinal

```
1 bissecao(f,1,2,10e-6,100)
```

Resultado:

```
      k | a | b | x | f(x) | erro

      1 | 1.00000000 | 2.00000000 | 1.50000000 | 58.59375000 | 0.50000000

      2 | 1.50000000 | 2.00000000 | 1.75000000 | -16.33886719 | 0.2500000

      3 | 1.50000000 | 1.75000000 | 1.62500000 | 32.20687866 | 0.12500000

      4 | 1.62500000 | 1.75000000 | 1.68750000 | 10.92908192 | 0.06250000

      5 | 1.68750000 | 1.75000000 | 1.71875000 | -1.93078968 | 0.03125000

      ...

      15 | 1.71423340 | 1.71429443 | 1.71426392 | 0.00935038 | 0.00003052

      16 | 1.71426392 | 1.71429443 | 1.71427917 | 0.00280519 | 0.00001526

      1.7142791748046875
```

3.0.2 Método de Newton

Aplicamos o método de Newton à função polinomial com diferentes valores iniciais:

```
1 m_newton(f, dfdx, 2, 10e-6, 100)
```

Resultado:

```
k | x | f(x) | df(x)dx | erro

0 | 2.00000000 |-192.00000000|-2580.00000000| 0.07441860

1 | 1.92558140 |-128.03608410|-2381.93714145| 0.05375292

2 | 1.87182847 |-88.10384002|-2240.85857750| 0.03931700

3 | 1.83251147 |-62.15307483|-2139.26048112| 0.02905353

4 | 1.80345794 |-44.70593417|-2065.24666295| 0.02164678

5 | 1.78181116 |-32.64348092|-2010.76497955| 0.01623436
```

```
...
28 | 1.71443252 |-0.06299376 |-1845.32096809| 0.00003414
29 | 1.71439839 |-0.04834308 |-1845.23887475| 0.00002620
1.7143721883625866
```

1 m_newton(f, dfdx, 0.6, 10e-6, 100)

Resultado:

```
k | x | f(x) | df(x)dx | erro  
0 | 0.60000000 | 1.69728000 | -547.48000000| 0.00310017  
1 | 0.60310017 | 1.54037731 | -547.50464432| 0.00281345  
2 | 0.60591362 | 1.40477687 | -547.53668760| 0.00256563  
3 | 0.60847925 | 1.28673104 | -547.57402553| 0.00234988  
4 | 0.61082913 | 1.18329033 | -547.61508516| 0.00216081  
5 | 0.61298993 | 1.09210614 | -547.65868318| 0.00199414  
...  
99 | 0.65467326 | 0.05315250 | -549.65765706| 0.00009670  
100 | 0.65476996 | 0.05229560 | -549.66498320| 0.00009514  
Número máximo de iterações atingido
```

Observamos que o método de Newton convergiu rapidamente para a raiz $x \approx 1,7144$ quando iniciado com $x_0 = 2$. No entanto, quando iniciado com $x_0 = 0,6$, o método não convergiu dentro do número máximo de iterações permitido, indicando uma possível sensibilidade à escolha do ponto inicial para esta função específica.

3.0.3 Método das Secantes

Aplicamos o método das Secantes à função polinomial com diferentes pares de valores iniciais:

```
1 m_secantes(f, 0.1, 0.8, 10e-6, 100)
```

Resultado:

k	х	1	f(x)	1	erro
0	0.10000000		140.09853000	- 1	0.73076572
1	0.80000000		5.89824000	- 1	0.06484330
2	0.83076572		8.69673386	- 1	0.11781567
3	0.73515670		1.63921632	- 1	0.04144413
4	0.71295004		0.76088906	- 1	0.02942121
5	0.69371257		0.26337097	- 1	0.01673383
19	0.66669853		0.0000037	1	0.00001969
20	0.66668636		0.0000014	- 1	0.00001217
0.6666741878497926					

1 m_secantes(f, 1.1, 1.9, 10e-6, 100)

Resultado:

```
kΙ
                       f(x)
         x
                                       erro
    1.10000000
                 44.25603000
                                   0.23195021
                                1.90000000
                 | -108.38373000 |
                                   0.35238931
2 | 1.33195021
                 l 66.33029717
                                   0.92785304
3 |
    1.54761069
                 | 50.91317478 |
                                    0.06644300
4 | 2.25980325
                 | -494.81747692 |
                                   0.60269403
```

```
5 | 1.61405370 | 35.34899450 | 0.11399451
...
9 | 1.71424725 | 0.01649881 | 0.00003846
10 | 1.71428582 | -0.00004708 | 0.00000011
1.7142857142857149
```

Observamos que o método das Secantes convergiu para duas raízes diferentes da função polinomial, dependendo dos valores iniciais escolhidos. Com $x_0=0.1$ e $x_1=0.8$, o método convergiu para a raiz $x\approx 0.6667$. Já com $x_0=1.1$ e $x_1=1.9$, o método convergiu para a raiz $x\approx 1.7143$. Isso demonstra a sensibilidade do método às condições iniciais e sua capacidade de encontrar diferentes raízes da função.

3.1 Comparação dos Métodos

Aplicamos os métodos da Bisseção, Newton e Secante para encontrar as raízes da função polinomial $f(x) = 63x^5 - 381x^4 + 496x^3 + 204x^2 - 544x + 192$. A tabela a seguir resume os resultados obtidos:

```
x \approx 0,6667
Bissecção:
                                     (21 iter.)
                                                       [0, 5, 1, 0]
                                     (5 iter.)
  Newton:
                 x \approx 1,7144
                                                       x_0 = 2, 0
                                    (>100 \text{ iter.})
                                                      x_0 = 0, 6
                Não convergiu
 Secantes:
                 x \approx 0.6667
                                     (20 iter.)
                                                       x_0 = 0, 1, x_1 = 0, 8
                 x \approx 1,7143
                                     (10 iter.)
                                                       x_0 = 1, 1, x_1 = 1, 9
```

3.2 Análise dos Resultados

Observamos que os métodos convergiram para diferentes raízes da função, dependendo dos valores iniciais escolhidos:

- O método da Bisseção convergiu para a raíz $x \approx 0,6667$ no intervalo [0,5,1,0].
- O método de Newton mostrou comportamentos distintos:
 - Convergiu rapidamente para $x \approx 1,7144$ quando iniciado com $x_0 = 2,0$.
 - Não convergiu dentro do limite de iterações quando iniciado com $x_0 = 0, 6$.
- O método das Secantes encontrou duas raízes diferentes:

```
-x \approx 0,6667 \text{ com } x_0 = 0,1 \text{ e } x_1 = 0,8.
-x \approx 1,7143 \text{ com } x_0 = 1,1 \text{ e } x_1 = 1,9.
```

3.3 Considerações sobre a Eficiência

- O método de Newton demonstrou alta eficiência quando convergiu, necessitando apenas 5 iterações. No entanto, sua sensibilidade ao ponto inicial ficou evidente quando não convergiu para x₀ = 0, 6.
- O método da Bisseção, embora mais lento (21 iterações), mostrou-se robusto e garantiu a convergência dentro do intervalo especificado.
- O método das Secantes apresentou um desempenho intermediário, convergindo em 10-20 iterações, dependendo dos valores iniciais.

3.4 Limitações e Observações

- A função estudada possui múltiplas raízes, o que explica a convergência para diferentes valores.
- O método de Newton mostrou-se sensível à escolha do ponto inicial, podendo não convergir em alguns casos.
- O método da Bisseção, embora mais lento, garantiu a convergência dentro do intervalo especificado.
- O método das Secantes demonstrou flexibilidade ao encontrar diferentes raízes com diferentes pares de valores iniciais.

4 Conclusão

Neste estudo, aplicamos e analisamos três métodos numéricos fundamentais - Bisseção, Newton e Secantes - para encontrar as raízes de uma função polinomial de quinto grau. Os objetivos propostos foram alcançados com sucesso, proporcionando insights valiosos sobre o comportamento e a eficácia de cada método.

Os resultados mais significativos incluem:

- A identificação de múltiplas raízes da função, demonstrando a complexidade do problema e a importância da escolha adequada dos valores iniciais.
- A eficiência superior do método de Newton quando convergente, atingindo a solução em apenas 5 iterações.
- A robustez do método da Bisseção, garantindo convergência dentro do intervalo especificado, embora com um número maior de iterações.
- A versatilidade do método das Secantes, capaz de encontrar diferentes raízes dependendo dos valores iniciais escolhidos.

Concluímos que cada método possui suas próprias vantagens e limitações. O método de Newton destaca-se pela rápida convergência, mas é sensível à escolha do ponto inicial. A Bisseção, embora mais lenta, oferece maior confiabilidade. As Secantes apresentam um equilíbrio entre eficiência e flexibilidade.

Este estudo ressalta a importância da compreensão aprofundada dos métodos numéricos e da escolha criteriosa do método mais apropriado para cada problema específico. Além disso, demonstra o valor da análise numérica como ferramenta essencial na resolução de problemas complexos em ciência e engenharia.

Referências

- [1] Python Core Team. *Python: A dynamic, open source programming language*. Python Software Foundation. 2019. URL: https://www.python.org/.
- [2] Thomas Kluyver et al. «Jupyter Notebooks a publishing format for reproducible computational workflows». Em: Positioning and Power in Academic Publishing: Players, Agents and Agendas. Ed. por F. Loizides e B. Schmidt. IOS Press. 2016, pp. 87–90.
- [3] Aaron Meurer et al. «SymPy: symbolic computing in Python». Em: *PeerJ Computer Science* 3 (2017), e103.