

Obliczenia naukowe

Lista 3

Jakub Brodziński

229781

1 Zadanie 1

1.1 Opis problemu

Celem zadania było napisanie funkcji rozwiązującej równanie $f(x) = 0$ metodą bisekcji. Sygnatura funkcji powinna być postaci:

function mbisekcji(f, a :: Float64, b :: Float64, delta :: Float64, epsilon :: Float64)

gdzie $f(x)$ to funkcja zadana jako anonimowa funkcja, a oraz b to przedziały początkowe, a δ i ϵ to dokładność obliczeń. Jako wynik funkcja powinna zwracać uporządkowaną czwórkę (r, v, it, err) , gdzie r to przybliżenie pierwiastka funkcji f , v to wartość funkcji $f(r)$, it to liczba wykonanych iteracji, a err to sygnalizacja błędu. err ma wartość 0, jeżeli podczas wykonywania algorytmu nie wystąpił żaden błąd, natomiast 1, gdy funkcja nie zmienia znaku w podanym przez użytkownika przedziale.

1.2 Opis rozwiązania

Metoda bisekcji, zwana również metodą połowienia przedziału za zadanie ma znalezienie miejsca zerowego funkcji w zadanym przez użytkownika przedziale. Warunkiem koniecznym do prawidłowego działania funkcji jest warunek początkowy metody bisekcji, tj. $f(l)f(r) < 0$, co zostało zapisane w kodzie jako $sgn(f(l)) = sgn(f(r))$. Na mocy twierdzenia Darboux wiemy, że jeżeli zachodzi warunek początkowy, to na przedziale $[l, r]$ istnieje miejsce zerowe funkcji $f(x)$. Jeżeli funkcja na krańcach przedziału podanego przez użytkownika ma różne znaki to zostaje wykonana *while* algorytmu, gdzie na podstawie $sgn(f(m))$, gdzie m to środek przedziału $[l, r]$ jest podejmowana decyzja czy algorytm w poszukiwaniu miejsca zerowego powinien przeszukiwać lewą część przedziału czy też prawą.

W celu zwiększenia czytelności kodu w przypadku wystąpienia błędu funkcja zwraca *error* zamiast $(0, 0, 0, error_code)$ oraz w przypadku znalezienia miejsca zerowego z odpowiednią dokładnością kod błędu (który w takim przypadku wynosi 0) został pominięty. Dodane przeze mnie sprawdzenie czy δ lub ϵ są mniejsze od zera (w takim przypadku kod błędu wynosi 2) również nie zostały uwzględnione w pseudokodzie z uwagi na jakiego czytelność.

Poniżej został przedstawiony pseudokod implementacji metody bisekcji.

```
1: function mbisekcji(f,a,b,delta,epsilon)
2:    $l \leftarrow a, r \leftarrow b$ 
3:   if  $sgn(f(l)) = sgn(f(r))$  then
4:     return error
5:   end if
6:    $dif \leftarrow (r - l)/2$ 
7:    $m \leftarrow l + dif$ 
8:    $it \leftarrow 1$ 
9:   while  $|m| > \delta$  and  $|f(m)| > \epsilon$  do
10:    if  $sgn(f(l)) \neq sgn(f(m))$  then
11:       $r \leftarrow m$ 
12:    else
13:       $l \leftarrow m$ 
14:    end if
15:     $dif \leftarrow dif/2$ 
16:     $m \leftarrow l + dif$ 
17:     $it \leftarrow it + 1$ 
18:  end while
19:  return  $m, f(m), it$ 
20: end function
```

1.3 Wyniki

W tabeli poniżej zostały przedstawione przykładowe wywołania funkcji jak również otrzymane wyniki, dla $f(x) = x^3 - 20$ oraz $g(x) = x^2 - 16$.

<i>nr</i>	<i>Wywołanie</i>	<i>r</i>	<i>v</i>	<i>it</i>	<i>err</i>
1	<i>mbisekcji</i> (<i>f</i> , 2.0, 3.0, $-2.0e - 5$, $0.5e - 5$)	0	0	0	2
2	<i>mbisekcji</i> (<i>f</i> , 0.0, 1.0, $0.5e - 5$, $0.5e - 5$)	0	0	0	1
3	<i>mbisekcji</i> (<i>f</i> , 0.0, 1.0, $0.5e - 5$, $0.5e - 5$)	2.7144174575805664	$-3.5148828203546145e - 6$	20	0
4	<i>mbisekcji</i> (<i>g</i> , 3.5, 4.5, $0.5e - 5$, $0.5e - 5$)	4.0	0.0	1	0

Dwa pierwsze wywołania to sprawdzenie czy implementowany algorytm zwraca odpowiednie kody błędu. W pierwszym przypadku jedna ze stałych wyrażających dokładność obliczeń była mniejsza niż 0, natomiast w drugim przypadku $f(0)f(1) > 0$, dwie ostatnie iteracje zakończyły się sukcesem.

2 Zadanie 2

2.1 Opis problemu

Celem zadania było napisanie funkcji rozwiązującej równanie $f(x) = 0$ metodą Newtona, zwaną metodą stycznych. Sygnatura funkcji powinna być postaci:

function mstycznych(*f*, *pf*, *x*₀ :: *Float64*, *delta* :: *Float64*, *epsilon* :: *Float64*, *maxit* :: *Int*)

gdzie *f* to funkcja zadan jako anonimowa funkcja, natomiast *pf* to jej pochodna, *x*₀ to przybliżenie początkowe, δ i ϵ to dokładność obliczeń, a *maxit* to maksymalna liczba iteracji, których algorytm ma wykonać. Jako wynik funkcja powinna zwracać uporządkowaną czwórkę (*r*, *v*, *it*, *err*), gdzie *r* to przybliżenie pierwiastka funkcji *f*, *v* to wartość funkcji *f*(*r*), *it* to liczba wykonanych iteracji, a *err* to sygnalizacja błędu. *err* ma wartość 0, jeżeli podczas wykonywania algorytmu nie wystąpił żaden błąd, gdy w *maxit* iteracji algorytm nie uzyskał wymaganej dokładności zwracany kod błędu to 1, natomiast wartość 2 jest zarezerwowana dla przypadku, gdy pochodna jest bliska zeru.

2.2 Opis rozwiązania

Metoda Newtona przy każdej iteracji na podstawie x_n liczy kolejne przybliżenie x_n ze wzoru rekurencyjnego $x_n = x_p - f(x_p)/pf(x_p)$, gdzie $x_p = x_{n-1}$. Wartość pochodnej w punkcie x_n jest porównywana do *macheps* czyli najmniejszą liczbę spełniającą równanie $fl(1.0 + macheps) > 1.0$, w przypadku, gdy $|pf(x_n)| < macheps$, pochodną uznajemy za bliską zeru i zwracamy odpowiedni kod błędu.

W celu zwiększenia czytelności kodu w przypadku wystąpienia błędu funkcja zwraca *error* zamiast $(0, 0, 0, error_code)$ jak również w przypadku znalezienia miejsca zerowego z odpowiednią dokładnością kod błędu (który w takim przypadku wynosi 0) został pominięty. Dodane przeze mnie sprawdzenie czy δ lub ϵ są mniejsze od zera (w takim przypadku kod błędu wynosi 3) również nie zostały uwzględnione w pseudokodzie z uwagi na jakiego czytelność.

Poniżej został przedstawiony pseudokod implementacji metody Newtona.

```
1: function mstycznych(f,pf,x0, $\delta$ , $\epsilon$ ,maxit)
2:    $x_n \leftarrow x_0$ 
3:   for it = 1 to maxit do
4:     if  $|pf(x_n)| < macheps$  then
5:       return error
6:     end if
7:      $x_p \leftarrow x_n$ 
8:      $x_n \leftarrow x_n - f(x_n)/pf(x_n)$ 
9:     if  $|x_n - x_p| < \delta$  or  $|f(x_n)| < \epsilon$  then
10:      return  $x_n, f(x_n), it$ 
11:    end if
12:  end for
13:  return ( $x_n, x_n\_value, it$ )
14: end function
```

2.3 Wyniki

W tabeli poniżej zostały przedstawione przykładowe wywołania funkcji jak również otrzymane wyniki, dla $f(x) = x^3 - 20$ oraz $g(x) = x^2 - 16$, gdzie $pf(x) = 3x^2$ oraz $pg(x) = 2x$.

<i>nr</i>	<i>Wywołanie</i>	<i>r</i>	<i>v</i>	<i>it</i>	<i>err</i>
1	<i>mstycznych</i> (<i>f</i> , <i>df</i> , 0.0, $-2.0e-5$, $0.5e-5$, 10)	0	0	0	3
2	<i>mstycznych</i> (<i>f</i> , <i>df</i> , 0.0, $0.5e-5$, $0.5e-5$, 10)	(0	0	1	2
3	<i>mstycznych</i> (<i>f</i> , <i>df</i> , 2.0, $0.5e-5$, $0.5e-5$, 2)	2.740740740740741	0.587512066250067	2	1
4	<i>mstycznych</i> (<i>f</i> , <i>df</i> , 2.0, $0.5e-5$, $0.5e-5$, 40)	2.714417639988567	$5.170978987223407e-7$	4	0
5	<i>mstycznych</i> (<i>g</i> , <i>dg</i> , 3.5, $0.5e-5$, $0.5e-5$, 40)	4.0000000031214755	$2.4971804180040635e-8$	3	0

Trzy pierwsze wywołania to sprawdzenie czy implementowany algorytm zwraca odpowiednie kody błędu. W pierwszym przypadku jedna ze stałych wyrażających dokładność obliczeń była mniejsza niż 0, w drugim przypadku $df(x) \approx 0$, natomiast w trzecim przypadku bo zadanej liczbie iteracji algorytm nie był w stanie osiągnąć wymaganej dokładności, dwie ostatnie iteracje zakończyły się sukcesem.

3 Zadanie 3

3.1 Opis problemu

Celem zadania było napisanie funkcji rozwiązującej równanie $f(x) = 0$ metodą siecznych. Sygnatura funkcji powinna być postaci:

function mstycznych(*f*, $x_0 :: Float64$, $x_1 :: Float64$, *delta* :: *Float64*, *epsilon* :: *Float64*)

gdzie $f(x)$ to funkcja zadana jako anonimowa funkcja, x_0 oraz x_1 to przedziały początkowe, δ i ϵ to dokładność obliczeń, a *maxit* to maksymalna liczba iteracji, których algorytm ma wykonać. Jako wynik funkcja powinna zwracać uporządkowaną czwórkę (*r*, *v*, *it*, *err*), gdzie *r* to przybliżenie pierwiastka funkcji

f , v to wartość funkcji $f(r)$, it to liczba wykonanych iteracji, a err to sygnalizacja błędu. err ma wartość 0, jeżeli podczas wykonywania algorytmu nie wystąpił żaden błąd, natomiast 1, gdy w zadanej liczbie iteracji algorytm nie osiągnął wymaganej dokładności.

3.2 Opis rozwiązania

Metoda siecznych podobnie jak metoda Newtona do obliczenia kolejnego przybliżenia wykorzystuje wzór rekurencyjny. Dużą zaletą tej metody jest fakt, że w odróżnieniu do metody Newtona nie jest wymagana znajomość pochodnej danej funkcji $f(x)$. Wzór który jest wykorzystywany do policzenia kolejnych przybliżeń to: $x_{n+1} = x_n - f(x_n) * \frac{(x_n - x_{n-1})}{(f(x_n) - f(x_{n-1}))}$.

W każdej iteracji pętli *for* sprawdzamy czy jest zachowana nierówność $|f(x_n)| < |f(x_{n-1})|$. Jeżeli nie, to zamieniamy wartościami x_n z x_{n-1} , aby zachować poprawność formy równania rekurencyjnego. Prócz liczenia kolejnych przybliżeń x_n sprawdzana jest również dokładność, którą w danej iteracji mamy i czy jest ona wystarczająca zadowalająca, aby została zwrócona użytkownikowi.

W celu zwiększenia czytelności kodu w przypadku wystąpienia błędu funkcja zwraca *error* zamiast $(0, 0, 0, error_code)$, jak również w przypadku znalezienia miejsca zerowego z odpowiednią dokładnością kod błędu (który w takim przypadku wynosi 0) został pominięty. Dodane przeze mnie sprawdzenie czy δ lub ϵ są mniejsze od zera (w takim przypadku kod błędu wynosi 2) również nie zostały uwzględnione w pseudokodzie z uwagi na jakiego czytelność.

Poniżej został przedstawiony pseudokod implementacji metody Newtona.

```

1: function msiecznych( $f, x_0, x_1, \delta, \epsilon, maxit$ )
2:    $x_n \leftarrow x_1$ 
3:    $x_{n-1} \leftarrow x_0$ 
4:   for  $it = 1$  to  $maxit$  do
5:     if  $|f(x_n)| < |f(x_{n-1})|$  then
6:        $swap(x_n, x_{n-1})$ 
7:     end if
8:      $s \leftarrow (x_n - x_{n-1}) / (f(x_n) - f(x_{n-1}))$ 
9:      $x_{n-1} \leftarrow x_n$ 
10:     $x_n \leftarrow x_n - f(x_n) * s$ 
11:    if  $|x_n - x_{n-1}| < \delta$  or  $|f(x_n)| < \epsilon$  then
12:      return  $x_n, f(x_n), it$ 
13:    end if
14:  end for
15:  return error
16: end function

```

3.3 Wyniki

W tabeli poniżej zostały przedstawione przykładowe wywołania funkcji jak również otrzymane wyniki, dla $f(x) = x^3 - 20$ oraz $g(x) = x^2 - 16$.

nr	<i>Wywołanie</i>	r	v	it	err
1	<i>msiecznych</i> (f , 2.0, 3.0, $-2.0e - 5$, $0.5e - 5$, 10)	0	0	0	2
2	<i>msiecznych</i> (f , 0.0, 1.0, $0.5e - 5$, $0.5e - 5$, 10)	1.0451306413301662	-18.85840583069651	2	1
3	<i>msiecznych</i> (f , 2.0, 3.0, $0.5e - 5$, $0.5e - 5$, 2)	2.7144176165194542	$-1.6678143310855376e - 9$	5	0
4	<i>msiecznych</i> (g , 3.5, 4.5, $0.5e - 5$, $0.5e - 5$, 10)	3.999999997855693	$-1.715445563377216e - 8$	4	0

Dwa pierwsze wywołania to sprawdzenie czy implementowany algorytm zwraca odpowiednie kody błędów. W pierwszym przypadku jedna ze stałych wyrażających dokładność obliczeń była mniejsza niż 0, natomiast w trzecim przypadku bo zadanej liczbie iteracji algorytm nie był w stanie osiągnąć wymaganej dokładności, dwie ostatnie iteracji zakończyły się sukcesem.

4 Zadanie 4

4.1 Opis problemu

Celem zadania było wyznaczenie pierwiastka równania $f(x) = \sin(x) - (\frac{1}{2}x)^2$ przy użyciu metod zaimplementowanych w trzech wcześniejszych zadaniach.

4.2 Opis rozwiązania

Funkcja $f(x)$, przedziały, przybliżenia początkowe wraz z odpowiadającymi jej precyzjami zostały dodane do kodu programu, a następnie wykorzystane jako argumenty do wywołania odpowiednich funkcji. Za pochodną funkcji f przyjąłem funkcję określoną wzorem $f'(x) = \cos(x) - \frac{x}{2}$.

4.3 Wyniki

Wyniki dla poszczególnych algorytmów zostały przedstawione w tabeli poniżej. Zgodnie z notacją r oznacza przybliżenie miejsca zerowego, v to przybliżenie funkcji w punkcie r , it to liczba wykonanych iteracji, a err odpowiadaj numerowi błędu. Obliczenia zostały przeprowadzone dla $\delta = 0.5e - 5$ oraz $\epsilon = 0.5e - 5$.

<i>Wywołanie</i>	<i>r</i>	<i>v</i>	<i>it</i>	<i>err</i>
<i>mbisekcji(f, 1.5, 2.0, 0.5e - 5, 0.5e - 5)</i>	1.9337539672851562	$-2.7027680138402843e - 7$	16	0
<i>mstycznych(f, 0.0, 1.0, 0.5e - 5, 0.5e - 5, 25)</i>	1.933753779789742	$-2.2423316314856834e - 8$	4	0
<i>msiecznych(f, 1.0, 2.0, 0.5e - 5, 0.5e - 5, 25)</i>	1.933753644474301	$1.564525129449379e - 7$	4	0

4.4 Wnioski

Najmniej dokładny wynik został otrzymany przy użyciu metody bisekcji, został on również uzyskany przy największej liczbie iteracji, może to wynikać m.in. z liniowej zbieżności funkcji bisekcji. Najbardziej dokładną metodą w tym przypadku była metoda Netwona, która była dokładniejsza od metody siecznych o $1.3402919663008106e - 7$.

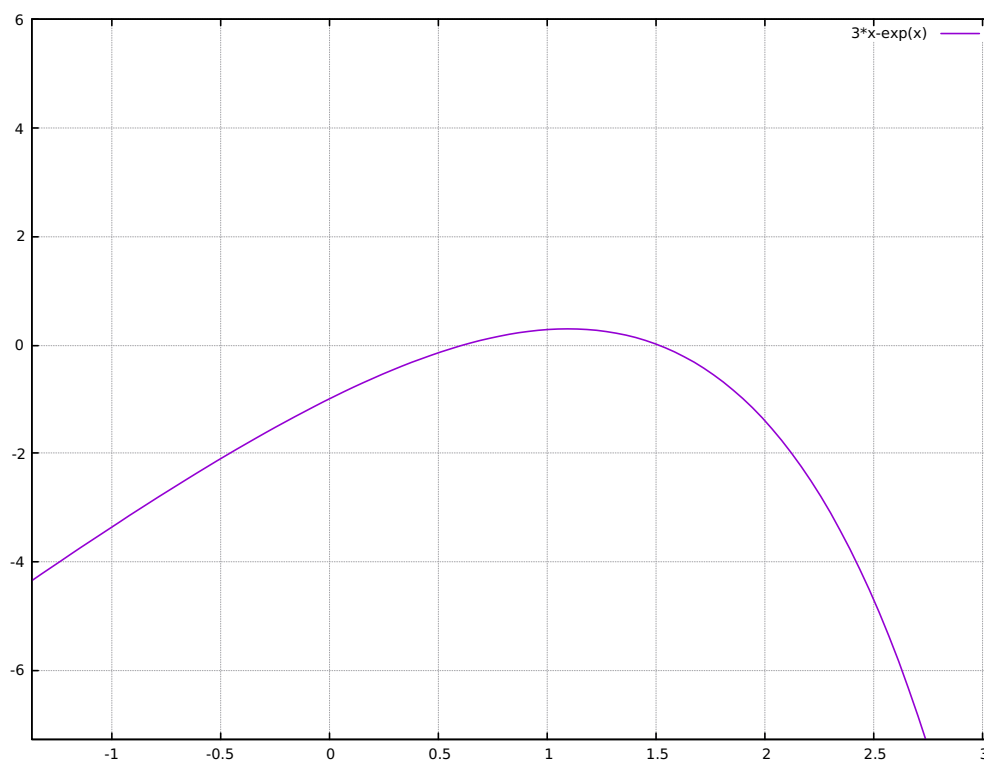
5 Zadanie 5

5.1 Opis problemu

Celem zadania było znalezienie wartości x dla których funkcje $y_1 = 3x$ oraz $y_2 = e^x$ uzyskują tą samą wartość. Dokładność która jest wymagana do tych obliczeń to $\sigma = 10^{-4}$ oraz $\epsilon = 10^{-4}$.

5.2 Opis rozwiązania

Do rozwiązania zadania została użyta implementacja metody bisekcji z zadania 1. Funkcja miała za zadanie znaleźć miejsce zerowe nowej funkcji $y = 3x - e^x$, której to miejsca zerowe są punktami przecięcia funkcji y_1 oraz y_2 zadanych w poleceniu. W oszacowaniu przedziału $[a, b]$, gdzie $f(a)f(b) < 0$ pomógł wykres wygenerowany w *GNUPlot* przedstawiony poniżej.



Rysunek 1: $f(x) = 3x - e^x$ przy użyciu *GNUPlot'a*

5.3 Wyniki

Zostały wykonane dwa wywołania *mbisekcji* dla różnych przedziałów początkowych. W pierwszym przypadku był to $[-2.0, 1.0]$, natomiast w drugim $[1.0, 5.0]$. Wyniki zostały przedstawione w tabeli poniżej. Zgodnie z notacją r oznacza przybliżenie miejsca zerowego, v to przybliżenie funkcji w punkcie r , it to liczba wykonanych iteracji, a err odpowiadaj numerowi błędu. Obliczenia zostały przeprowadzone dla $\delta = 10^{-4}$ oraz $\epsilon = 10^{-4}$.

Wywołanie	r	v	it	err
$mbisekcji(f, -2.0, 1.0, 10^{-4}, 10^{-4})$	0.619140625	$9.066320343276146e-5$	9	0
$mbisekcji(f, 1.0, 5.0, 10^{-4}, 10^{-4})$	1.5120849609375	$7.618578602741621e-5$	15	0

5.4 Wnioski

Metoda bisekcji znalazła przybliżenia dwóch różnych pierwiastków. Na podstawie wyników można zaobserwować, że im lepiej sprecyzujemy przedział, tym liczba iteracji jest mniejsza. Zaletą metody bisekcji jest to, że nie musimy się martwić czy pochodna funkcji w danym punkcie zbiega do zera czy też nie, jak w przypadku metody Newtona, a jedynie znakiem funkcji w danym punkcie, a w przypadku gdy podany przedział jest zbyt szeroki (przy założeniu że $f(a)f(b) < 0$) to nadal otrzymamy odpowiedni wynik, lecz tym razem przy większej liczbie iteracji.

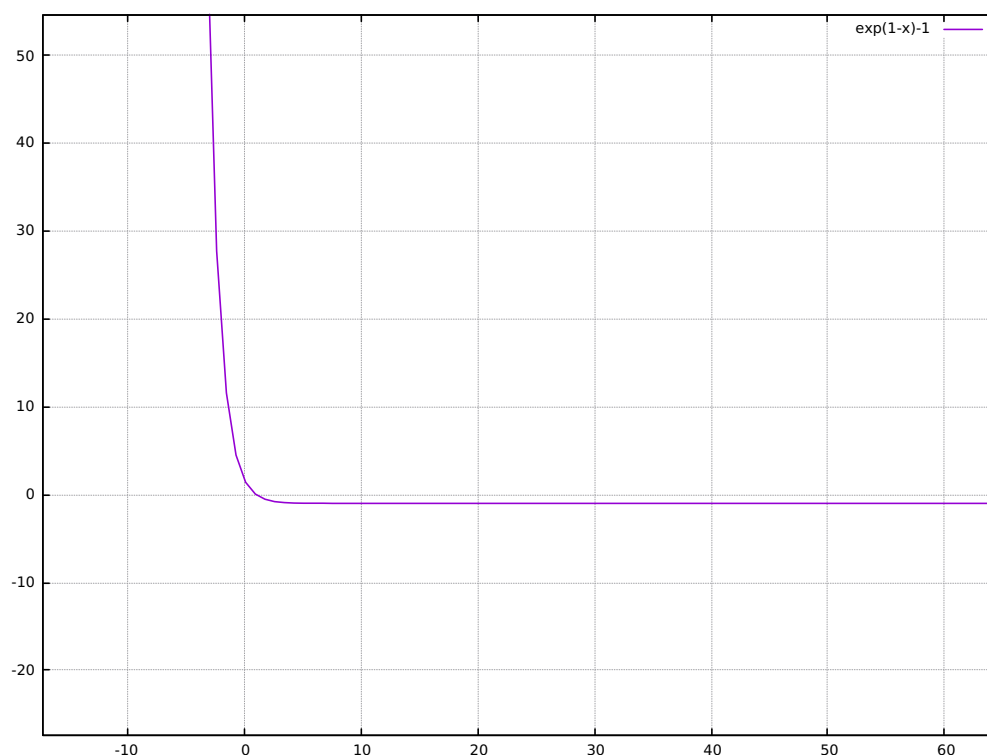
6 Zadanie 6

6.1 Opis problemu

Celem zadania było znalezienie miejsca zerowego funkcji $f_1(x) = e^{1-x} - 1$ oraz $f_2(x) = xe^{-x}$ za pomocą metod bisekcji, Newtona oraz siecznych. Wymagana dokładność to $\delta = 10^{-5}$ oraz $\epsilon = 10^{-5}$.

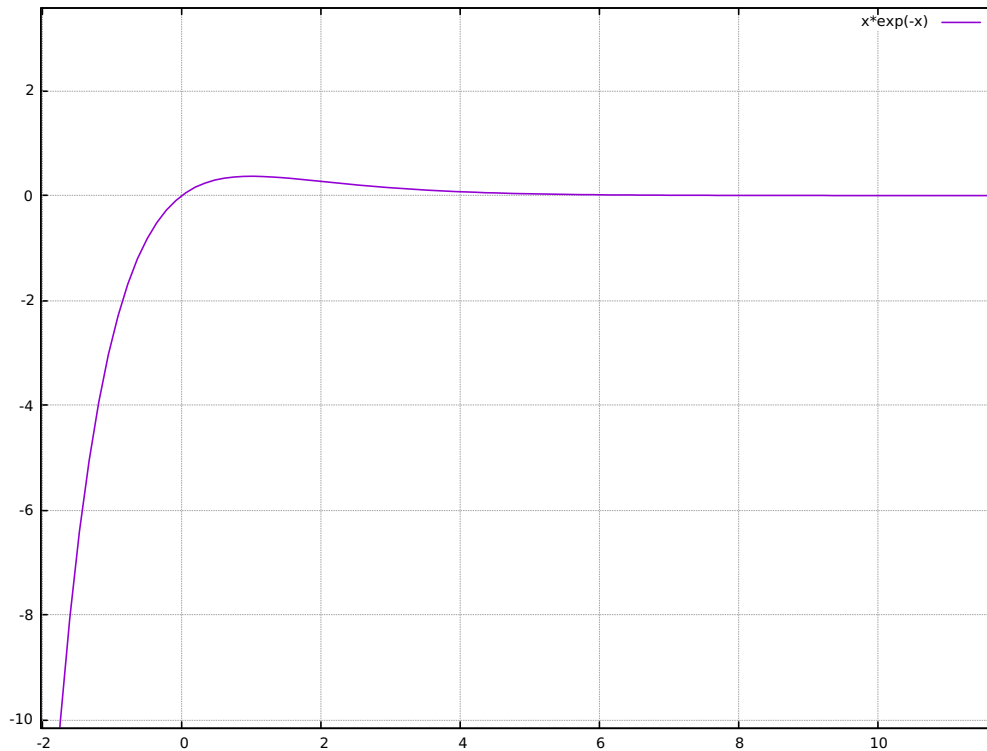
6.2 Opis rozwiązania

Główną trudnością zadania było dobranie odpowiednich parametrów tj. przedziału dla metody bisekcji oraz przybliżeń początkowych dla metody Newtona oraz siecznych. W przypadku funkcji f_1 z wykresu można wywnioskować, że miejsce zerowe jest zawiera się w przedziale $[0, 5]$, jako że $f_1(0)f_2(5) < 0$ owy przedział możemy wykorzystać do policzenia miejsc zerowych metodą bisekcji. W przypadku metody Newtona musimy uważać na spłaszczenie funkcji w przedziale $(5, \infty)$, gdzie wartość pochodnej będzie bliska 0, co w przypadku wybrania liczby z tego zakresu jako przybliżenia początkowego poskutkowało by otrzymaniem błędów z funkcji *mstycznych*. Jeśli chodzi o metodę siecznych, ważne jest wybranie dwóch pierwszych przybliżeń w ten sposób, aby prosta poprowadzona przez te dwa punkty przecinała oś OX . Poniżej przedstawiony został wykres funkcji f_1 wygenerowany w *GNUPlot*.



Rysunek 2: $f_1(x) = e^{1-x} - 1$ przy użyciu *GNUPlot'a*

W funkcji f_2 zachowujemy się analogicznie jak w przypadku f_1 . Należy uważać na późniejsze spłaszczenie funkcji f_2 , ponieważ dla punktów z tego przedziału metoda Newtona nie zadziała, podobnie jest w przypadku metody stycznych, sieczna poprowadzona przez punkty, które są pierwszym przybliżeniem musi przecinać oś OX , za przedział do metody bisekcji wybrałem przedział $[-1.0, 2.0]$, ponieważ z wykresu wynika, że na krańcach tego przedziału wartość funkcji ma różny znak. Poniżej przedstawiony został wykres funkcji f_2 wygenerowany w *GNUPlot*.



Rysunek 3: $f_2(x) = xe^{-x}$ przy użyciu *GNUPlot'a*

6.3 Wyniki

Wyniki zostały przedstawione w tabeli poniżej. Zgodnie z notacją r oznacza przybliżenie miejsca zerowego, v to przybliżenie funkcji w punkcie r , it to liczba wykonanych iteracji, a err odpowiadają numerowi błędów. Obliczenia zostały przeprowadzone dla $\delta = 10^{-4}$ oraz $\epsilon = 10^{-4}$. Pierwsza tabela przedstawia wyniki dla f_1 , natomiast druga dla f_2

Wywołanie	r	v	it	err
$mbisekcji(f_1, 0.0, 2.0, 10^{-5}, 10^{-5})$	1.0000038146972656	$-3.814689989667386e-6$	18	0
$mstycznych(f_1, df_1, -1.0, 10^{-5}, 10^{-5}, 50)$	0.9999999999700886	$2.991140668484604e-11$	6	0
$msiecznych(f_1, 0.0, -1.0, 10^{-5}, 10^{-5}, 50)$	0.9999990043764041	$9.956240916153547e-7$	6	0

Wywołanie	r	v	it	err
$mbisekcji(f_2, 0.0, 2.0, 10^{-5}, 10^{-5})$	$-3.814697265625e-6$	$-3.814711817567984e-6$	18	0
$mstycznych(f_2, df_2, -2.0, 10^{-5}, 10^{-5}, 50)$	$-1.425500682806244e-9$	$-1.425500684838296e-9$	7	0
$msiecznych(f_2, -2.0, -1.0, 10^{-5}, 10^{-5}, 50)$	$-4.522991265486159e-9$	$-4.52299128594361e-9$	8	0

Dla funkcji f_2 metoda Newtona dla $x_0 = 1.0$ zwraca błąd, sygnalizujący, że pochodna w tym punkcie jest bliska zeru.

6.4 Wnioski

We wszystkich metodach zaimplementowanych w zadaniach 1-3 ważny jest dobór pierwszy przybliżeń lub również przedziału w którym szukamy miejsca zerowego. W przypadku wyboru wybrania złego przedziału zaimplementowane metody nie zadziałają. Przed próbą znalezienia dokładnej wartości miejsca zerowego warto zapoznać się ze szkicem wykresu funkcji.