

# [수치해석] NA-rootfinding2

## Polynomial (다항식)

$$p = \sum_i c_i x^i$$

### Horner's Theorem

위 다항식을 코드로 구현할 때, 곱셈의 횟수가 가장 적도록 하는 방법은 계속 중첩하는 방법이다.

```
p=c[0]+x*(c[1]+x*(c[2]+x*(c[3]+x*c[4])));
```

```
p=((c[4]*x+c[3])*x+c[2])*x+c[1])*x+c[0];
```

#### C code

```
p=c[n];  
for(j=n-1;j>=0;j--) p=p*x+c[j];
```

or

```
p=c[j=n];  
while (j>0) p=p*x+c[--j];
```

- 곱셈 횟수가 n번이 된다.

p, dp를 값이 아니라 p는 다항식, dp는 p를 미분했을 때의 다항식이라고 생각하면, 아래의 코드는 **p, dp를 Horner's method에 기반하여 생성하는 코드**이다.

```
p=c[n];
dp=0.0;
for(j=n-1;j>=0;j--) {dp=dp*x+p; p=p*x+c[j];}
```

or

```
p=c[j=n];
dp=0.0;
while (j>0) {dp=dp*x+p; p=p*x+c[--j];}
```

- $dp = dp \cdot x + p$  인 이유는  $n-1$ 번 반복하면 자연스럽게  $dp$ 의 최고차항인  $(n - 1)c_n x^{n-1}$ 이 되는 것을 생각해보면 알 수 있다.

## Multiplication

$c(x)$ 가 다항식일 때,  $d(x) = (x - a)c(x)$ 의 새로운 계수는 아래와 같이 구할 수 있다.

```
c[n]=c[n-1];
for (j=n-1;j>=1;j--) c[j]=c[j-1]-c[j]*a;
c[0] *= (-a);
```

## Synthetic division (조립제법)

$c(x)$ 가 다항식일 때,  $c(x) = (x - a)q(x) + r$ 에서의  $q(x)$ 의 새로운 계수는 아래와 같이 구할 수 있다.

```

rem=c[n];
c[n]=0.0;
for(i=n-1;i>=0;i--) {
    swap=c[i];
    c[i]=rem;
    rem=swap+rem*a;
}

```

- 직접 조립제법을 해보면 같은 결과를 얻을 수 있다.
- 조립제법의 결과로 **차원이 감소**한다.
  - **Deflation**은 Root finding으로 Root  $x = a$ 를 찾았을 때, **a를 제외한 다른 Root**를 찾기 위해 수식, 함수 **f(x)**를  $f(x) = q(x)(x - a) + r$ 에서의 **q(x)**로 변환하는 과정이다.
  - a를 제외한 f(x)의 나머지 Root와 q(x)의 Root는 동일하다.
  - f(x)에 대해 Root를 찾기 보다, **q(x)를 이용하여 Root를 찾는 것이 쉽고 효율적**이다.

## Deflation method

Root를 찾은 이후, f(x)를 더 쉬운 함수 q(x)로 변환하여 다른 Root를 찾도록 하는 방법

### 과정

1. f(x)에 대한 Root  $x = a$ 를 찾았다고 가정하자.
2.  $f(x) = q(x)(x - a)$ 를 만족할 것이기 때문에 **f(x) 대신 q(x)를 이용하여 다른 Root를 찾도록 한다.**

- a. 이후  $q(x)$ 에 대해 **Root finding method**를 진행한다.
- b. Root finding method에는 **Open method, Bracketing method**가 포함된다.

## Bairstow's method

알고리즘 자체가 **Deflation method**처럼 동작하는 **Root**를 찾는 알고리즘 (방법)

- Root finding method로 따져보자면 Open method에 속한다.

### Basic idea

1.  $f(x) = q(x)(x - a) + r$ 은 항상 만족하는 수식이다.
2. 만약  $a$ 가  $f(x)$ 의 Root라면,  $r = 0$ 이 될 것이다.
3. 그렇다면 **Synthetic Division**에 따라  $f(x) = q(x)(x-a)$ 에서  **$q(x)$ 의 식**을 얻을 수 있다.
  - a. 이때, 위에서 본 **Synthetic Division**의 코드를 이용해 효율적으로  **$q(x)$ 의 식**을 얻을 수 있다.
4.  **$q(x)$ 의 식으로 Root를 찾는 것은  $f(x)$ 에서  $a$ 를 제외한 나머지 root를 찾는 것과 동일하다.**

### 과정

1.  $f(x)$ 가 다항식일 때,  $f(x) = (x^2 - rx - s)(b_2 + b_3x + \dots + b_nx^{n-2}) + b_1(x - r) + b_0$ 으로 나타낼 수 있다.
2. (1)의 식에서  $r, s$ 를 잘 설정하면  $b_1, b_0$ 가 0이 된다.
  - a. 이는 곧 나머지  $b_1(x - r) + b_0$ 이 0이 되어  $x^2 - rx - s = 0$ 의 두 켤레복소수 근이  $f(x)$ 의 근이 되는 것과 동일하다.
3. 나머지가 0이 될 때까지  **$r, s$ 를 수정**한다.
4. 나머지가 0에 가장 근접할 때의  $r, s$ 값을 이용하여  $f(x)$ 를  $(x^2 - rx - s)$ 로 **Synthetic division**하여 **Deflation**한다.

5. (4)에서 얻은 몫,  $q(x) = (b_2 + b_3x + \dots + b_nx^{n-2})$ 에 대해 (2) ~ (4) 과정을 반복한다.

a. 반복 종료 조건은  $q(x)$ 가 2차 또는 1차인 경우이다.

**$q(x)$ 의 계수  $b$ 에 대한 정의**

$$f(x) = (x^2 - rx - s)(b_2 + b_3x + \dots + b_nx^{n-2}) + b_1(x - r) + b_0$$

위 식에 대해 조립 제법을 수행하면,  $b_i$ 는 아래와 같이 정의된다.

$$b_n = a_n$$

$$b_{n-1} = a_{n-1} + rb_n$$

$$b_i = a_i + rb_{i+1} + sb_{i+2} \quad \text{for } i = n - 2 \text{ to } 0$$

- $b_i$ 는  $r, s$ 에 대한 함수 형식이 된다.

## **$r, s$ 를 업데이트하는 자세한 계산 과정**

우리가 알고 있는 (또는 초기값)  $r, s$  값에 대해 업데이트 할 양인  $\Delta r, \Delta s$ 를 알아내는 것이 목표이다.

- 이를 위해  $b_1(r + \Delta r, s + \Delta s), b_0(r + \Delta r, s + \Delta s)$ 를 Taylor Series로 예측할 수 있다.
- $b_1(r + \Delta r, s + \Delta s) = b_0(r + \Delta r, s + \Delta s) = 0$  이 되도록 하는  $\Delta r, \Delta s$ 를 알아내는 것이 목표이다.

1차 Taylor 전개를 수행하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} b_1(r + \Delta r, s + \Delta s) &= b_1 + \frac{\partial b_1}{\partial r} \Delta r + \frac{\partial b_1}{\partial s} \Delta s \\ b_0(r + \Delta r, s + \Delta s) &= b_0 + \frac{\partial b_0}{\partial r} \Delta r + \frac{\partial b_0}{\partial s} \Delta s \end{aligned}$$

$b_1(r + \Delta r, s + \Delta s) = b_0(r + \Delta r, s + \Delta s) = 0$  이 되는 것을 원하기 때문에  $b_1(r + \Delta r, s + \Delta s) = b_0(r + \Delta r, s + \Delta s) = 0$  임을 가정해서 위 수식을 아래와 같이 정리할 수 있다.

- 아래 연립방정식을 계산하면  $\Delta r, \Delta s$ 를 얻을 수 있다.

$$\begin{aligned} \frac{\partial b_1}{\partial r} \Delta r + \frac{\partial b_1}{\partial s} \Delta s &= -b_1 \\ \frac{\partial b_0}{\partial r} \Delta r + \frac{\partial b_0}{\partial s} \Delta s &= -b_0 \end{aligned}$$

$q(x) = (b_2 + b_3x + \dots + b_nx^{n-2})$ 의 수식을 한 번 더  $x^2 - rx - s$ 로 나눈 조립제법 꼴로 정리하고 그 계수를  $c_i$ 로 나타낸다면  $b$ 에 대한 편미분을 직접 계산하는 대신 더 효율적으로 위 연립방정식을 해결할 수 있다.

- $q(x)$ 에  $b_0, b_1$ 이  $b_0, b_1c_0, c_1$ 이  $b_0, b_1$ 에 의해 정의되는데 이것은 조립제법 알고리즘 자체에서 점화식을 정의하려면  $b_0, b_1$ 이 존재해야 하기 때문이다.

$$\begin{aligned} c_n &= b_n \\ c_{n-1} &= b_{n-1} + rc_n \\ c_i &= b_i + rc_{i+1} + sc_{i+2} \\ \text{for } i &= n-2 \text{ to } 1 \end{aligned}$$

$c_i$ 를 위와 같이 정의하니  $b_1, b_0$ 를  $r, s$ 에 대해 각각 편미분한 결과도 우연히  $c_i$ 로 표현할 수 있었다.

$$\begin{aligned}\partial b_0 / \partial r &= c_1 \\ \partial b_0 / \partial s &= \partial b_1 / \partial r = c_2 \\ \partial b_1 / \partial s &= c_3\end{aligned}$$

그럼 이제 아까 식에서의 편미분 값을  $c_i$ 로 치환한 더욱 간단한 형태로 표현할 수 있다.

$$\begin{aligned}c_2 \Delta r + c_3 \Delta s &= -b_1 \\ c_1 \Delta r + c_2 \Delta s &= -b_0\end{aligned}$$

위 식을 연립방정식 형태로 계산하여  $\Delta r, \Delta s$ 를 구한다.

## Stop-condition

- $r, s$ 를 업데이트 하는 반복을 멈추는 조건은  $|\frac{\Delta r}{r}|, |\frac{\Delta s}{s}| < StoppingCriterion$  이다.
  - 이때 두 Root는  $x = \frac{r \pm \sqrt{r^2 + 4s}}{2}$  이다.
- Deflation을 멈추는 조건은 Synthetic Division 후 나오는 몫  $q(x)$ 가 2차거나 1차인 경우이다.
  - 3차 이상이라면 반복한다.

Deflation method와 Bairstow's method는  $f(x)$ 가 Polynomial인 경우에만 사용이 가능한 방법이다!

---

## Lagerre method

가정

- $P(x) = (x - x_1)(x - x_2) \dots (x - x_n)$  일 때,  $x_1 \dots x_n$ 은 모두  $P(x)$ 의 Root이다.
- $\ln|P(x)| = \ln|x - x_1| + \ln|x - x_2| + \dots + \ln|x - x_n|$
- 우리가 Root로 추정한 값이  $x^*$ 라고 할 때,  $x^*$ 가  $P(x)$ 의 **Roots** 중  $x_1$ 과는 매우 가깝고 나머지 **Roots** ( $x_2 \dots x_n$ 은 모두 한 점 근처에 모여있다고 가정하자.

## 알고리즘

1. 우선  $x^*$ 에 대해 다음과 같이  $G, H$ 를 정의한다.

$$G = \frac{d \ln|P(x^*)|}{dx^*} = \sum \frac{1}{x^* - x_i} = \frac{P'(x^*)}{P(x^*)}$$

$$H = \frac{d^2 \ln|P(x^*)|}{dx^{*2}} = \sum \frac{1}{(x^* - x_i)^2} = \left[ \frac{P'(x^*)}{P(x^*)} \right]^2 - \frac{P'(x^*)}{P(x^*)}$$

2.  $a = x^* - x_1$ 이라고 하면,  $a$ 는 **현재 추정치  $x^*$ 에서 가장 가까운 근과의 거리**가 된다.
  - a. **현재 추정치에서 가장 가까운 근으로 이동시켜 가장 빠르게 Root를 찾는 효율적인 방법**이다.
3.  $b = x^* - x_i$  ( $i = 2, 3, \dots, n$ )이라고 하면  $b$ 는 **현재 추정치  $x^*$ 에서 가장 가까운 근을 제외한 나머지 근과의 거리**가 된다.
4. (2)와 (3)과 같이  $a, b$ 를 잡으면,  $G, H$ 를  $a, b$ 에 대해 재정의할 수 있다.

$$G = \frac{1}{a} + \frac{(n-1)}{b}$$

$$H = \frac{1}{a^2} + \frac{(n-1)}{b^2}$$

5. 위  $G, H$ 를 연립하여  $a$ 에 대해 정리하면 다음과 같다.

$$a = \frac{n}{G \pm \sqrt{(n-1)(nH - G^2)}}$$

6. (5)의  $a$ 를 이용하여  $x^* = x^* - a$ 로 업데이트한다.
7. (1) ~ (6)의 과정을  $a$ 가 0에 충분히 가까워질 때까지 반복한다.



위 알고리즘을 **Deflation Method**에서 **Root finding algorithm**으로 사용할 수 있다.

- 특정 함수, 다항식의 모든 근을 찾는 경우 **Deflation Method**와 결합하여 사용할 수 있다.
- 알고리즘 자체가 Deflation을 포함하진 않지만, **Deflation Method**와 결합하여 사용하면 강력하다.