

# 数值分析上机报告4

段浩东 1500017705

## 上机练习4.1

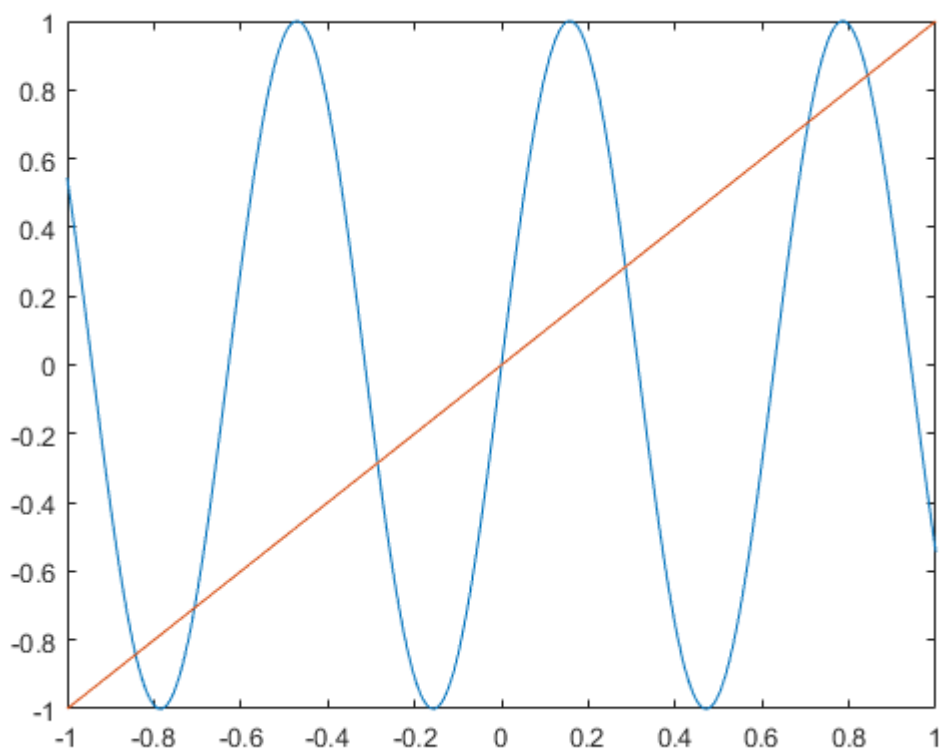
### 题目

对于函数  $f(x) = \sin(10x) - x$ ，试讨论：

1. 函数共有多少零点
2. 任意选择两种方法，求出这个函数的所有零点，在计算中，不同的方法各有哪些需要注意的地方，请稍加分析。

### 解答

1. 由于  $|\sin(10x)| \leq 1$ ，因此零点必定全部位于区间  $[-1, 1]$ ，作出  $\sin(10x)$  与  $x$  的图像定性观察，我们有：



通过观察，显然可以看出，此方程总共存在7个解，除去零点外，由奇函数的性质，这些零点都是关于原点对称的，因此实际求解时可以只求一边。

2.

由对称性，仅列出非负根：

- $x_0 = 0$
- $x_1 = 0.285234$

- $x_2 = 0.706817$
- $x_3 = 0.842320$

我分别选用了二分法和不动点法进行计算：

- 其中二分法需要先大致通过估计得到每一个零点临近的两点，函数值分别为一正一负，而后进行二分，此问题中所求解的函数比较正常，因此迭代停止条件正常选取即可，我选取了  $|f(x)| < 1e-8$  这一条件。
- 不动点法我选择的函数是  $x = \arcsin(x)/10$ ，右侧函数的导数值为  $1/(10*\sqrt{1-x^2})$ ，这一值在  $x$  属于  $[-0.99, 0.99]$  时绝对值小于1。而这一区间又包含了所有的根。因此迭代时初值选取接近所希望求的根的位置，使用不动点法即可求得所有根。

## 上机练习4.2

### 题目

求非线性方程  $\cos x + 1/(1 + e^{-2x}) = 0$  的最小正根。取初值  $x_0 = 3$ ，分别考察下面的迭代格式：

- (1)  $x_{k+1} = \arccos(-1/(1 + e^{-2x_k}))$ ；
- (2)  $x_{k+1} = 0.5 \ln(-1/(1 + 1/\cos x_k))$ ；
- (3) Newton迭代法。

对上述每个格式，先证明它确实对应一个等价的不动点问题，从理论上分析它是否局部收敛以及收敛速度如何，然后实现该方法，验证你的结论。

### 解答

对于三种格式是否对于等价的不同点问题，我们进行了推导：

格式1：

$$|\phi'(x)| = \left| \frac{1}{\sqrt{1 + \frac{1}{(1+e^{-2x})^2}}} \right| \left| \frac{1}{(1+e^{-2x})^2} \right| |2e^{-2x}|$$

$$< \left| \frac{1}{1+e^{-2x}} \right| |2e^{-2x}| < 1$$

而  $x = \phi(x)$  在  $[0, +\infty)$  上恰好有一根，因此必可以局部收敛，在这一区间上

$|\phi'(x)| > = |\frac{1}{4}| |\frac{1}{4}| |2e^{-2x}| > 0$ ，因此证得一阶收敛。

格式2：

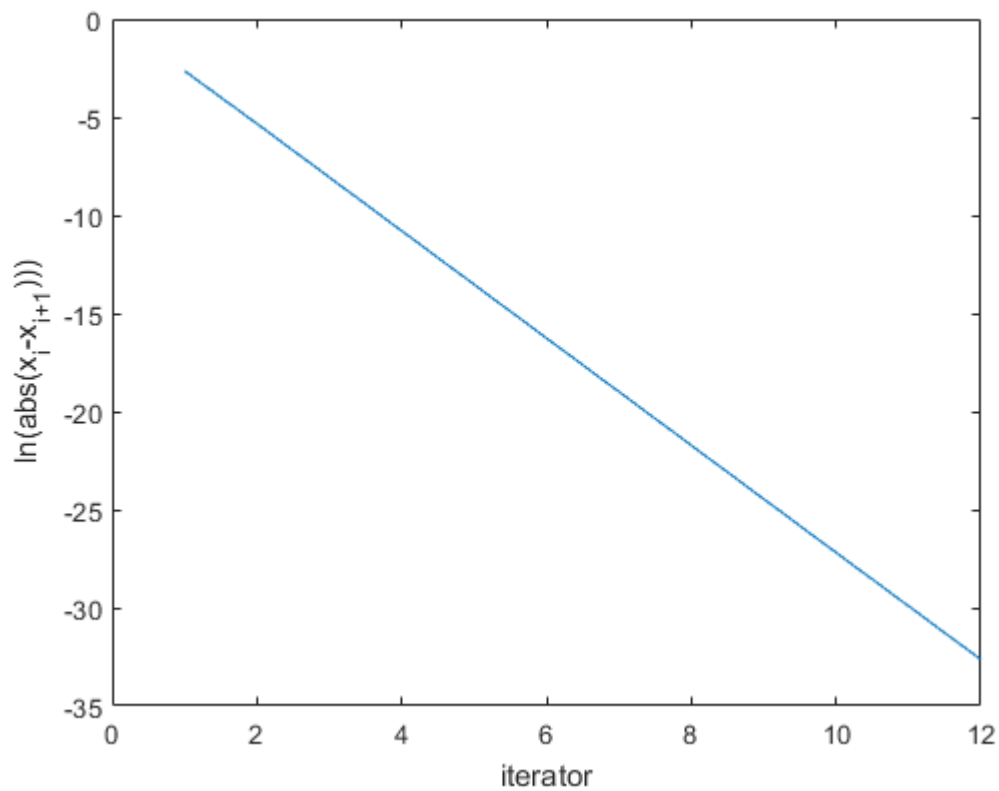
通过计算，发现  $|\phi'(x^*) \approx 15.37|$ ，所以不对应不动点问题。

格式3：

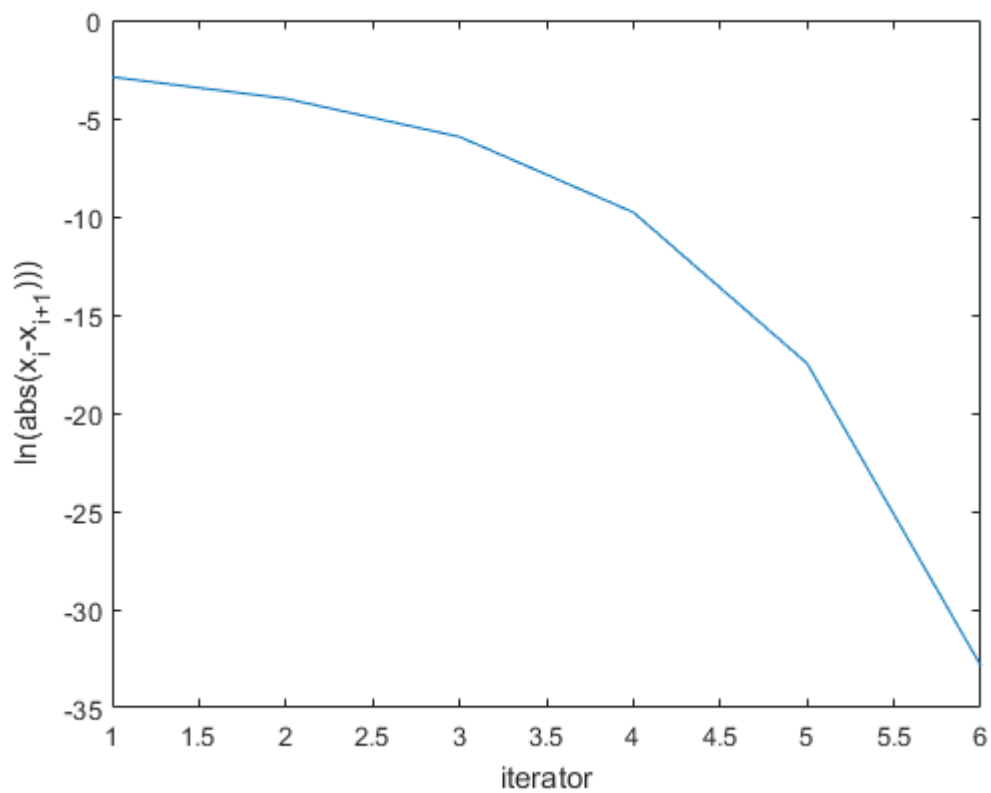
我们有结论，Newton迭代法在零点附近可以达到二阶收敛。

因格式2已在理论上证明为不可行，进行尝试后发现其迭代值很快发散，因此未作具体分析，下列出1,3两种格式误差与迭代次数的关系：

格式1：



格式2：



我们可以很容易的观察到，两种分别为直线与二次曲线，分别对应1阶收敛同2阶收敛

## 上机习题4.3

题目

对于非线性方程组

$$(x_1 + 3)(x_2^3 - 7) + 18 = 0$$

$$\sin(x_2 e^{x_1} - 1) = 0$$

(1) 使用Newton迭代法求解，初值取为  $x_0 = (-0.5, 1.4)^T$ ；

(2) 使用Broyden方法，取同(1)的初值求解上面问题；

(3) 已知精确解为  $x = (0, 1)^T$ ，通过计算每个迭代步的误差，比较这两种方法的收敛速度。它们各需要多少步迭代可以达到机器精度？

## 解答

记  $f_1(x) = (x_1 + 3)(x_2^3 - 7) + 18$ ,  $f_2(x) = \sin(x_2 e^{x_1} - 1)$ ,  $f(x) = (f_1(x), f_2(x))$ ，则其Jacobi矩阵为

$$\begin{bmatrix} x_2^3 - 7 & 3(x_1 + 3)x_2^2 \\ x_2 e^{x_1} \cos(x_2 e^{x_1} - 1) & e^{x_1} \cos(x_2 e^{x_1} - 1) \end{bmatrix}.$$

根据Newton迭代法，每次迭代求解  $\nabla f(x^{(k)}) \cdot y^{(k)} = -f(x^{(k)})$ ，并作更新  $x^{(k+1)} = x^{(k)} + y^{(k)}$ 。

为减小求  $(\nabla f(x))^{-1}$  的计算开销，不直接对其进行计算，而是利用Broyden算法对其估计，每次令：

$$g = f(x^{(k)}) - f(x^{(k-1)})$$

$$y = x^{(k)} - x^{(k-1)}$$

则

$$(A^{(k)})^{-1} = (A^{(k-1)})^{-1} - \frac{[(A^{(k-1)})^{-1}g - y] \cdot y^T (A^{(k-1)})^{-1}}{y^T (A^{(k-1)})^{-1}g}$$

由此将Newton迭代法近似为

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - (A^{(k)})^{-1} f(x^{(k)}).$$

由此得以减小运算量。

结果如下文所示：

- Newton方法大约需要4次迭代即可达到机器精度，这一数值结果也验证了newton法二阶收敛的速度。

```
iter 1 with L2 error:6.2028198165652117000000000000000e-02
iter 2 with L2 error:2.1088977282418715000000000000000e-04
iter 3 with L2 error:1.8636781635694934000000000000000e-08
iter 4 with L2 error:4.5756292985481227000000000000000e-17
iter 5 with L2 error:4.5756292985481227000000000000000e-17
iter 6 with L2 error:4.5756292985481227000000000000000e-17
iter 7 with L2 error:4.5756292985481227000000000000000e-17
iter 8 with L2 error:4.5756292985481227000000000000000e-17
iter 9 with L2 error:4.5756292985481227000000000000000e-17
```

- 但在试验中，Broyden方法约9次迭代左右达到机器精度
 

```
iter 1 with L2 error:6.202819816565211700000000000000e-02
iter 2 with L2 error:5.247283552766387500000000000000e-04
iter 3 with L2 error:2.460617606247627700000000000000e-04
iter 4 with L2 error:4.303118587302730500000000000000e-05
iter 5 with L2 error:1.402796044434178600000000000000e-07
iter 6 with L2 error:5.685862191650138100000000000000e-10
iter 7 with L2 error:1.758470187688125800000000000000e-12
iter 8 with L2 error:1.012235507039626600000000000000e-15
iter 9 with L2 error:1.154331015493329200000000000000e-16
iter 10 with L2 error:1.332917767228198500000000000000e-16
```
- 在此以后，Broyden迭代输出NaN，经考察后发现，是由于 $A^{-1}$ 经迭代运算变为NaN所致

```
A =
    -Inf    Inf
    NaN    NaN
```

- 我们发现，Broyden算法由于利用迭代得到近似的Jacobi矩阵，因此效果显然不如直接对Jacobi矩阵进行求解，但是好处是节省了计算量，同时，从结果来看，这一对Jacobi矩阵的近似是比较合理的。

## 上机习题4.4

### 题目

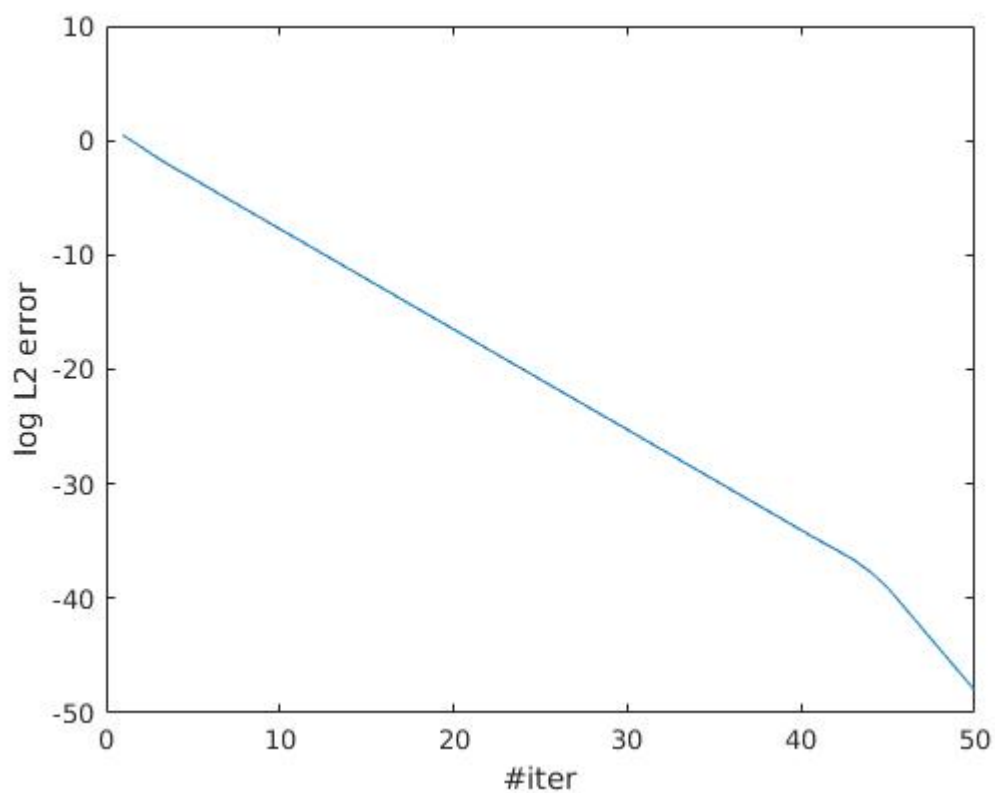
对于非线性方程组

$$\begin{cases} x_1 = -\frac{\cos x_1}{81} + \frac{x_2^2}{9} + \frac{\sin x_3}{3}, \\ x_2 = \frac{\sin x_1}{3} + \frac{\cos x_3}{3}, \\ x_3 = -\frac{\cos x_1}{9} + \frac{x_2}{3} + \frac{\sin x_3}{6}. \end{cases}$$

- 使用不动点迭代法求解；
- 在不动点，对应线性收敛速度的常数 $C$ 是多少？如何和你实际所观察到的收敛情况加以比较？
- 用Newton迭代法再求解该问题，比较收敛情况。

### 解答

首先，尝试利用迭代法进行求解，选取初值 $(1, 1, 1)$ 进行迭代，发现结果收敛至 $(0, 1/3, 0)^T$ ，经验证，发现的确为方程组的解，绘出迭代次数同L2误差的关系，如图所示：

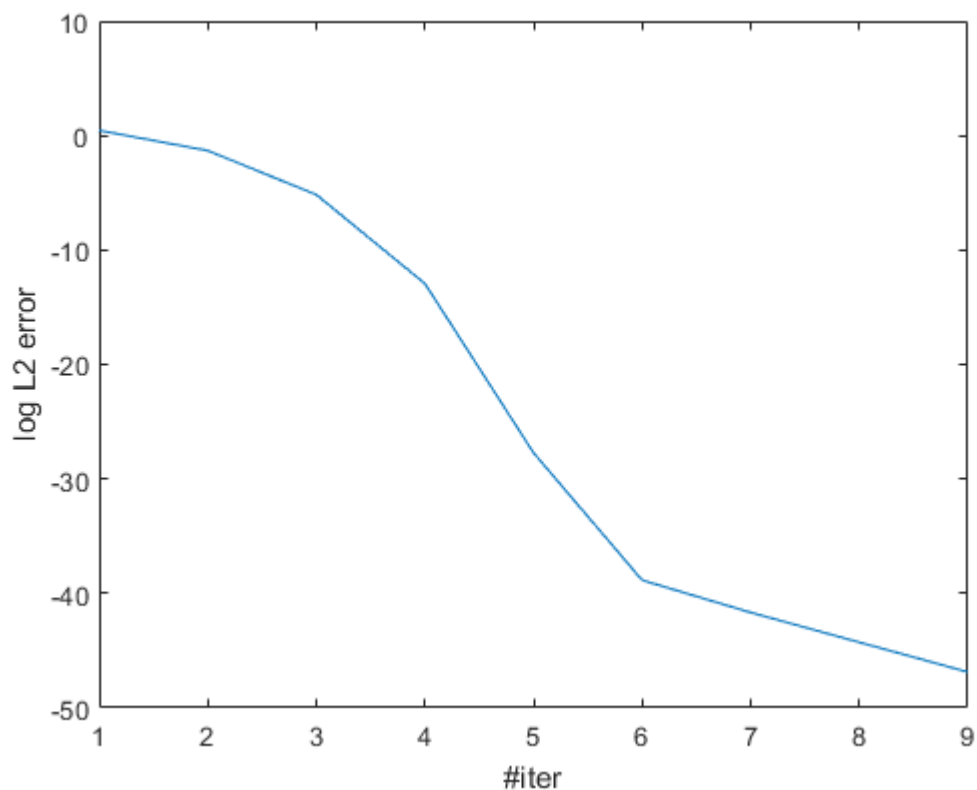


方程在解这一点处的Jacobi矩阵为：

$$\begin{bmatrix} 0 & 2/27 & 1/3 \\ 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 1/6 \end{bmatrix}$$

该矩阵的谱半径约为0.4161，这一值小于1，因此在理论上保证了这一方法的收敛性。而经由验证，当迭代值趋于收敛的时候，线性收敛的常数基本也符合这一数值。

之后，再尝试用newton法解决这一问题，方式与此前相同，每一步迭代先求出Jacobi矩阵，然后再利用Jacobi矩阵更新解的值，大致结果如下：



由此我们发现，newton法的二阶收敛远快于不动点的线性收敛，大致分别迭代次数为50次与6次。

## 上机习题4.5

### 题目

下面的非线性方程组在求解的时候都会遇到一些困难，使用标准库函数或自己编写程序按给定初值求解这些问题。在每个题中，非线性求解器可能不收敛或者收敛到某个值但又不是方程组的解，试给出解释。观察收敛速度，如果比预想的要慢，试解释原因。

(1)

$$\begin{cases} x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 5, \\ x_1 + x_2 = 1, \\ x_1 + x_3 = 3. \end{cases} \quad (E_3)$$

初值取  $x_1 = (1 + \sqrt{3})/2, x_2 = (1 - \sqrt{3})/2, x_3 = \sqrt{3}$ .

(2)

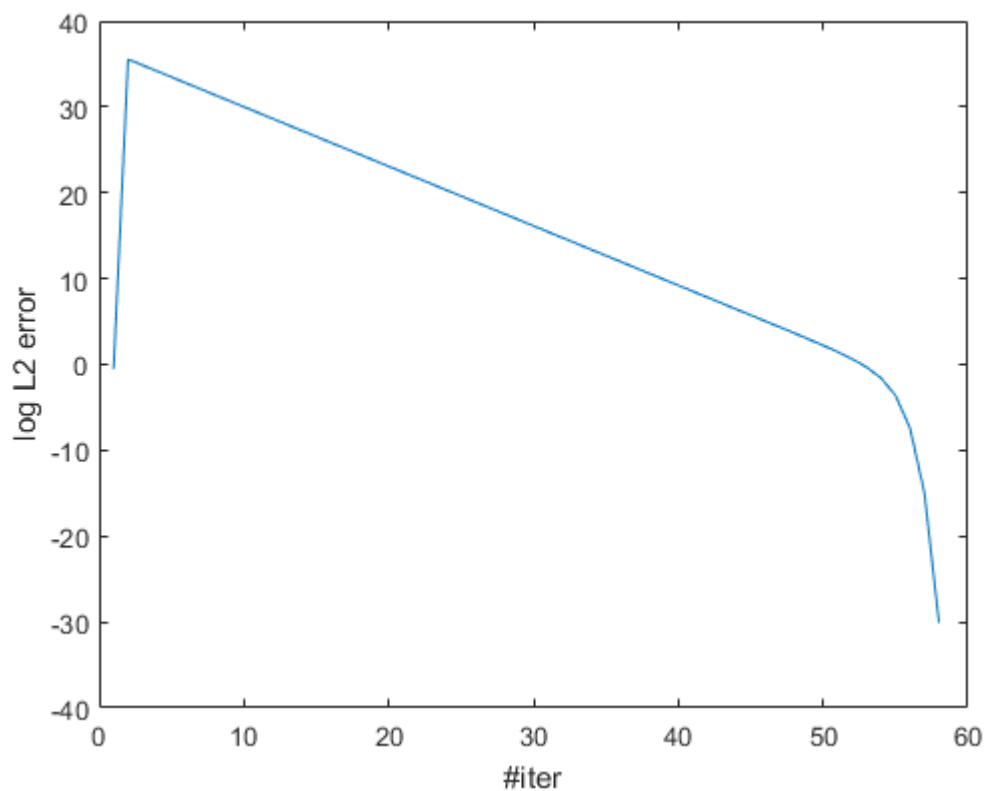
$$\begin{cases} 10^4 x_1 x_2 = 1, \\ e^{-x_1} + e^{-x_2} = 1.0001. \end{cases} \quad (E_4)$$

初值取  $x_1 = 0, x_2 = 1$ .

### 解答

1.

利用牛顿法，所得到的误差与迭代次数关系如下：



开始阶段误差暴增，是由于初值处Jacobi矩阵奇异的缘故，而且由此看出，仅有迭代的x接近0点时，才体现出二阶初值点处的Jacobi矩阵：

$$\begin{bmatrix} 1 + \sqrt{3} & 1 - \sqrt{3} & 2\sqrt{3} \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

由此可以看出，迭代初值的选取不仅要考虑收敛域的大小，也要考虑Jacobi矩阵本身的性质，对于这一问题的求解，稍稍对初值进行一下变化将会是一个很好的选择。

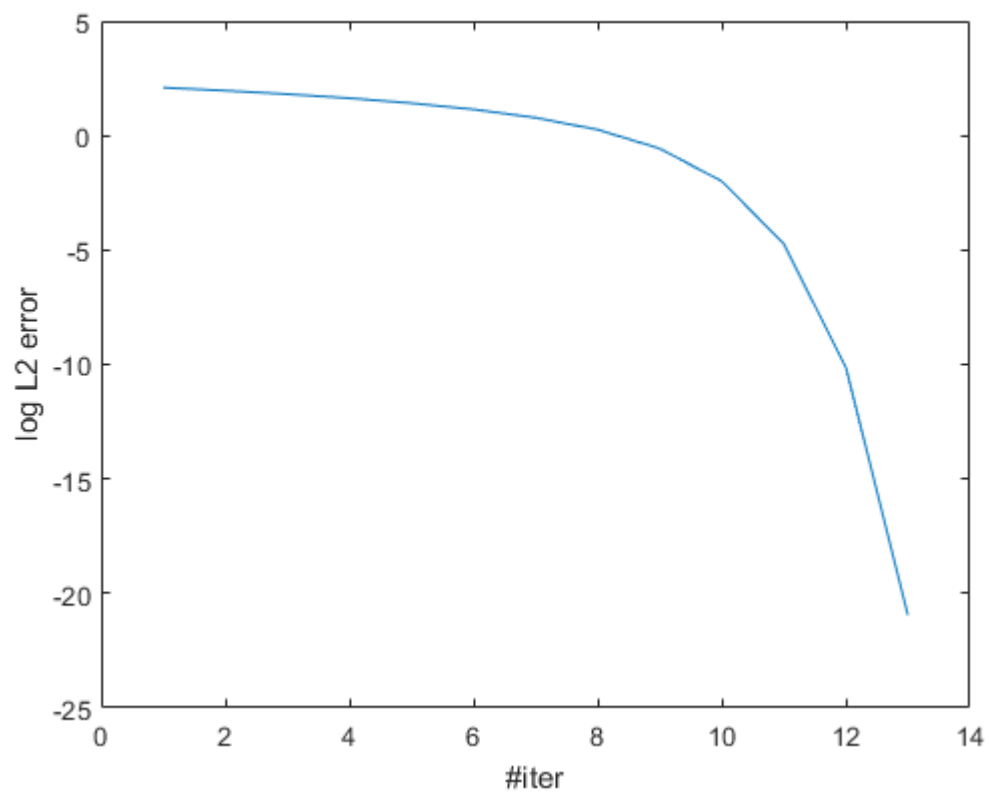
2.

这一方程组其独特之处在于，它是一个关于 $\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2$ 对称的方程组

利用牛顿法，解得方程的根为 $x_1=0.0000109816; x_2=9.1061467399;$



误差曲线如下:



依然得以验证其收敛速度为2阶。

同样，将初值的 $x_1, x_2$ 进行调换，在所得解中， $x_1, x_2$ 也恰为原先解的对换，体现了方程组的对称性。