

# Equazioni non lineari

Sandra Pieraccini

Politecnico di Torino, Dipartimento di Scienze Matematiche  
[sandra.pieraccini@polito.it](mailto:sandra.pieraccini@polito.it)  
<http://calvino.polito.it/~pieraccini>

Calcolo Numerico e MATLAB

Ultimo aggiornamento: 28 novembre 2016



# Argomenti trattati

- 1 Premessa
- 2 Metodo di bisezione
- 3 Metodo di Newton
  - Sistemi di equazioni
- 4 Problema di punto fisso



$$f(x) = 0, \quad f : \mathbb{R} \mapsto \mathbb{R}$$

Soluzioni dette **zeri** o **radici**.

Quante soluzioni?

- ❶  $0 \ (x^2 + 1 = 0)$
- ❷  $1 \ (2x + 3 = 0)$
- ❸  $1 \text{ con } m = 2 \ (x^2 - 4x + 4 = 0)$
- ❹  $2 \ (x^2 - 5x + 6 = 0)$
- ❺  $\infty \ (\frac{1}{x} + \sin(x) = 0)$
- ❻  $\dots$



In generale non esiste una formula risolutiva  $\rightsquigarrow$  non esistono metodi diretti ma solo **iterativi**

Avremo due aspetti da analizzare:

- 1 Convergenza sì/no
- 2 Velocità di convergenza



Qualunque metodo si intenda applicare, sarà sempre necessario effettuare uno studio preliminare della funzione in modo da **localizzare** le eventuali radici, i.e. determinare un intervallo (possibilmente piccolo) che contenga una e una sola radice.



# Metodo di bisezione

## Teorema (esistenza degli zeri per funzioni continue)

Se  $f \in C[a, b]$  e  $f(a)f(b) < 0$ ,  $\exists c \in [a, b]$  t.c.  $f(c) = 0$

Su questo teorema si basa il semplicissimo metodo di bisezione.

Sia  $[a, b]$  l'intervallo in cui si è isolata la radice  $x^*$  e  $m = \frac{a+b}{2}$ .

Ho due possibilità (escludendo il caso fortuito  $f(m) = 0$ )

- Se  $f(m)$  è discorde con  $f(a)$ ,  $x^* \in [a, m]$
- Se  $f(m)$  è discorde con  $f(b)$ ,  $x^* \in [m, b]$

In entrambi i casi, ovviamente  $x^*$  continua ad essere l'unica radice nel nuovo intervallo di ampiezza dimezzata. E procedo iterativamente dimezzando ad ogni passo l'ampiezza dell'intervallo...



- ① Dato  $[a_0, b_0]$ ;  $x_0 = \frac{a_0 + b_0}{2}$
- ② Per  $k = 0, 1, 2, \dots, k_{\max}$ 
  - ① Se  $f(a_k)f(x_k) < 0$  poni  $a_{k+1} = a_k$ ,  $b_{k+1} = x_k$ ,  
altrimenti poni  $a_{k+1} = x_k$ ,  $b_{k+1} = b_k$
  - ② Poni  $x_{k+1} = \frac{a_{k+1} + b_{k+1}}{2}$  (approx corrente soluzione)

Errore?  $x_k$  è il punto medio dell'intervallo corrente

$$e_k = |x_k - x_*| \leq \frac{b_k - a_k}{2} = \frac{b_{k-1} - a_{k-1}}{4} = \dots = \frac{b_0 - a_0}{2^{k+1}}$$

Quindi  $\lim_{k \rightarrow \infty} e_k = 0$  indipendentemente dall'intervallo iniziale  $[a_0, b_0]$  (purchè contenga una e una sola radice).

### Definizione

*Il metodo di bisezione è globalmente convergente, poichè la convergenza è sempre garantita, qualunque sia la stima iniziale della soluzione.*



## Stima dell'errore

Supponiamo di voler garantire un errore assoluto inferiore ad una certa tolleranza  $\epsilon$ .

Nel metodo di bisezione è possibile stabilire il numero massimo di iterazioni necessarie a soddisfare tale richiesta.

Infatti se garantiamo

$$\frac{b_0 - a_0}{2^{k+1}} < \epsilon \quad \text{i.e. } k + 1 \geq \log_2\left(\frac{b_0 - a_0}{\epsilon}\right)$$

avremo sicuramente anche  $e_k \leq \epsilon$ .





# Velocità di convergenza

## Definizione

Sia  $\{x_k\}$  una successione convergente a un limite  $x^*$ . Sia  $e_k = |x_k - x^*|$ . Se esistono  $p \geq 1$  e una costante  $c > 0$  ( $c < 1$  se  $p = 1$ ) tale che

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{e_{k+1}}{e_k^p} = c$$

(i.e. asintoticamente  $e_{k+1} = \mathcal{O}(e_k^p)$ ) allora si dice che la successione converge con ordine  $p$ .

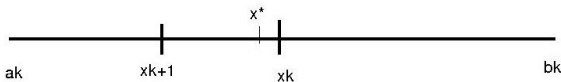
- ❶  $p = 1$  convergenza lineare
- ❷  $p = 2$  convergenza quadratica
- ❸  $1 < p < 2$  convergenza superlineare



## Osservazione

*Se c'è convergenza lineare,  $\lim_{k \rightarrow \infty} e_{k+1}/e_k < 1$ . Quindi (teorema della permanenza del segno) asintoticamente l'errore deve diminuire monotonicamente ( $e_{k+1} < e_k$ ).*

*Metodo di bisezione non garantisce decrescita monotona dell'errore  
 $\rightsquigarrow$  velocità di convergenza meno che lineare! (sublineare)*

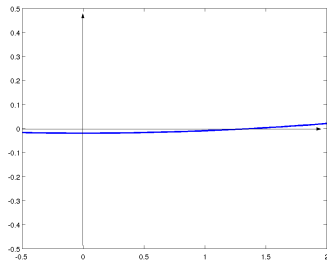
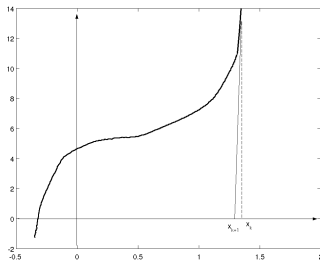


- Metodo bisezione quindi globalmente convergente ma molto lento
- Sfrutta solo il segno della funzione.



## Test di arresto

- 1  $|f(x_k)| \leq \text{tol}_f$ , con  $\text{tol}_f$  tolleranza fissata dall'utente
- 2  $|f(x_k)| \leq \text{tol}_f |f(x_0)|$ , per un criterio relativo
- 3  $|x_{k+1} - x_k| \leq \text{tol}_x |x_{k+1}|$ , con  $\text{tol}_x$  tolleranza fissata dall'utente



## Esercizio proposto

Implementare il metodo di bisezione in una function, arrestando le iterazioni quando il residuo è sceso sotto una tolleranza fissata. Applicarlo agli zeri della funzione  $f(x) = \sqrt{x^2 + 1} + x^3 + 4x^2 + 1$ .



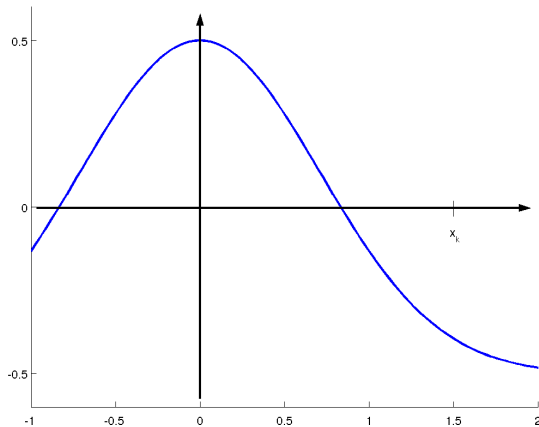
## Metodo di Newton o delle tangenti

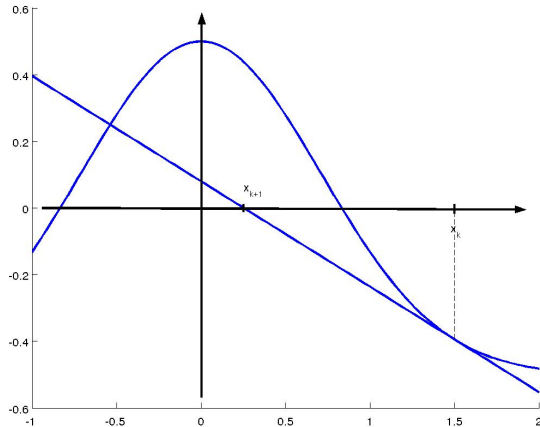
- Il metodo di Newton sfrutta informazioni sia sul valore di  $f(x)$  che di  $f'(x)$
- Sia  $x_k$  la stima corrente della soluzione di  $f(x) = 0$
- Approssimiamo localmente  $f$  con la retta tangente passante per il punto  $(x_k, f(x_k))$ :

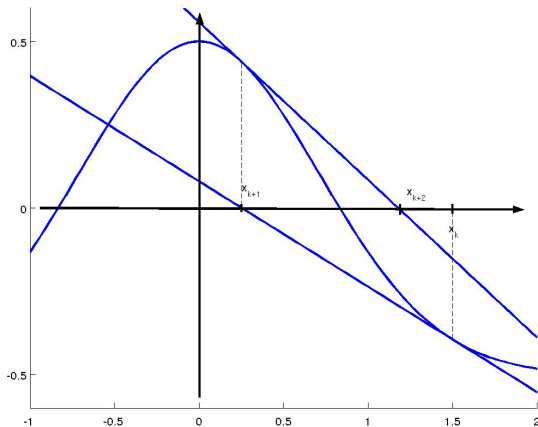
$$r_k(x) = f(x_k) + f'(x_k)(x - x_k)$$

- Cerchiamo i punti in cui  $r_k(x) = 0$











$x_{k+1}$  t.c.  $r_k(x_{k+1}) = 0$ :

$$f(x_k) + f'(x_k)(x_{k+1} - x_k) = 0$$

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}, \quad k = 0, 1, \dots$$

- Richiede ad ogni passo  $f(x_k)$  e  $f'(x_k)$
- Se  $f'(x_k) = 0$  per qualche  $k$  il procedimento si blocca



## Velocità di convergenza

### Teorema

*Sia  $f \in C^2$  in un intorno della soluzione  $x^*$ . **Se** la successione  $\{x_k\}$  generata dal metodo di Newton converge a  $x^*$  e  $f'(x^*) \neq 0$ , allora l'ordine di convergenza è (almeno)  $p = 2$ .*

### Osservazione

*$f'(x^*) = 0 \Rightarrow x^*$  radice multipla. Se molteplicità  $m$  è nota, la seguente correzione del metodo di Newton ha ordine  $p = 2$ :*

$$x_{k+1} = x_k - m \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$$



## Esercizio proposto

Implementare il metodo di Newton in una `function`, arrestando le iterazioni quando il residuo è sceso sotto una tolleranza fissata. Applicarlo alla funzione  $f(x) = x^2 - 7$  per trovarne la radice positiva. Confrontare con il risultato prodotto dal metodo di bisezione, e con il risultato esatto  $\sqrt{7}$ .



## Esempio: Confronto bisezione/Newton

$x^2 - 2 = 0$ ,  $x^* = \pm\sqrt{2}$ . La radice positiva

$\sqrt{2} = 1.41421356237310$  localizzata in  $[1, 2]$ .

Confrontiamo bisezione e Newton con  $[a_0, b_0] = [1, 2]$  e  $x_0 = 1$  rispettivamente

$k$	$x_k^{\text{bis}}$	$e_k^{\text{bis}}$	$x_k^{\text{New}}$	$x_k^{\text{New}}$
0	<u>1.5</u>	$8.6e - 02$	<u>1.5</u>	$8.6e - 02$
1	<u>1.25</u>	$1.6e - 01$	<u>1.41666666666667</u>	$2.5e - 03$
2	<u>1.375</u>	$3.9e - 02$	<u>1.41421568627451</u>	$2.1e - 06$
3	<u>1.4375</u>	$2.3e - 02$	<u>1.41421356237469</u>	$1.6e - 12$
4	<u>1.40625</u>	$7.9e - 03$	<u>1.41421356237310</u>	"0"
$\vdots$				
13	<u>1.41424560..</u>	$3.2e - 05$		



È un procedimento globalmente convergente?

Esempio: La scelta del punto iniziale

$$f(x) = \arctan(x)$$

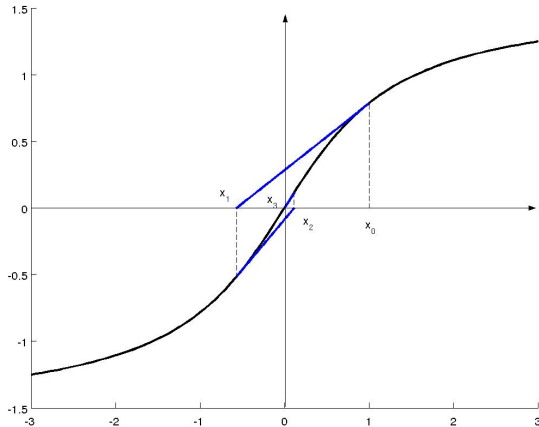
Banalmente la soluzione è  $x^* = 0$

Applichiamo il metodo di Newton con tre stime iniziali diverse:

$$x_0 = 1, \quad x_0 = 1.3917, \quad x_0 = 1.46$$

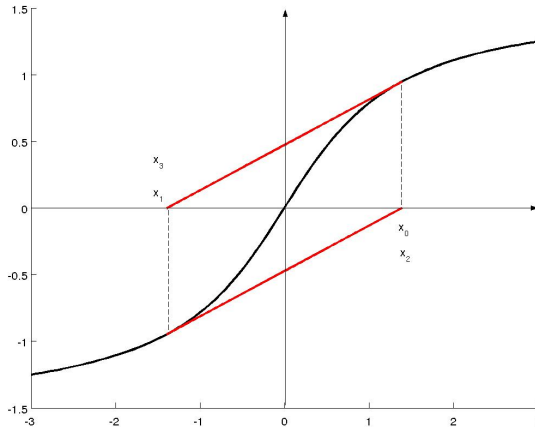
Apparentemente tutte e tre ragionevolmente vicine alla soluzione esatta.





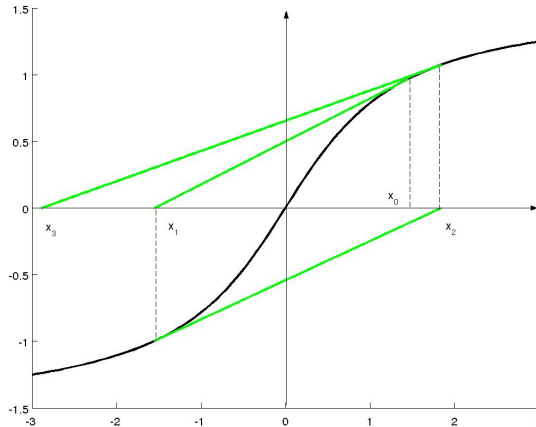
$$x_0 = 1$$





$$x_0 = 1.3917$$





$$x_0 = 1.46$$





## Metodi Newton-like

Metodo di Newton molto costoso perché richiede ad ogni passo  $f(x_k)$  e  $f'(x_k)$

Varianti del metodo approssimano opportunamente la derivata

- 1 Newton alle differenze:  $f'(x_k)$  approssimata con differenze in avanti/all'indietro
- 2 Metodo delle secanti:

$$f'(x_k) \simeq \frac{f(x_k) - f(x_{k-1})}{x_k - x_{k-1}}$$

Metodo delle secanti:

- Vantaggio: sfrutta valutazioni di funzione già fatte. Costo a regime: solo valutazione di  $f(x_k)$
- Svantaggio: richiede due stime iniziali  $x_0$  e  $x_1$
- “Svantaggio”:  $p = (1 + \sqrt{5})/2$



## Esercizio proposto

Implementare il metodo delle secanti ed applicarlo all'equazione  
 $x^2 - 7 = 0$ .



## Verifica sperimentale dell'ordine di convergenza

Come possiamo verificare *sperimentalmente* l'ordine di convergenza di un metodo?

Determinare  $p$  tale che  $|e_{k+1}| \simeq c|e_k|^p$  (e quindi  $|e_k| \simeq c|e_{k-1}|^p$ ).

$$\frac{|e_{k+1}|}{|e_k|} \simeq \left( \frac{|e_k|}{|e_{k-1}|} \right)^p$$

Passando ai logaritmi:

$$p \simeq \frac{\log \left( \frac{|e_{k+1}|}{|e_k|} \right)}{\log \left( \frac{|e_k|}{|e_{k-1}|} \right)}$$



Ovviamente, la formula è applicabile solo se si può calcolare esattamente gli errori. In caso contrario, si può applicarla usando la differenza tra due iterate al posto dell'errore:

$$p \simeq \frac{\log \left( \frac{|x_{k+1} - x_k|}{|x_k - x_{k-1}|} \right)}{\log \left( \frac{|x_k - x_{k-1}|}{|x_{k-1} - x_{k-2}|} \right)}$$

### Esercizio proposto

Verificare sperimentalmente l'ordine di convergenza del metodo di Newton e del metodo delle Secanti negli esempi indicati.



## Verifica sperimentale dell'ordine di convergenza - II

Un altro modo per verificare sperimentalmente l'ordine di convergenza:

Determinare  $p$  tale che  $|e_{k+1}| \simeq c|e_k|^p$ .

Passando ai logaritmi:

$$\log(|e_{k+1}|) \simeq \log(c) + p \log(|e_k|)$$

Usando l'approssimazione nel senso dei minimi quadrati, si possono ricavare le costanti  $c$  e  $p$ .



Anche in questo caso, si può applicare la formula usando la differenza tra due iterate al posto dell'errore.

### Esercizio proposto

Verificare sperimentalmente l'ordine di convergenza del metodo di Newton e del metodo delle Secanti negli esempi indicati.



## Il caso dei sistemi

Il metodo di Newton è facilmente estendibile al caso di un sistema di equazioni non lineari

$$F(x) = 0, \quad F : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^n$$

Sviluppo di Taylor centrato in  $x_k \in \mathbb{R}^n$  ed arrestato al primo ordine:

$$F(x) \simeq F(x_k) + F'(x_k)(x - x_k)$$

con  $F'(x_k)$  matrice jacobiana.



Cerco  $x_{k+1}$  tale che

$$F(x_k) + F'(x_k)(x - x_k) = 0$$

$$F'(x_k)(x_{k+1} - x_k) = -F(x_k)$$

$$F'(x_k)s = -F(x_k), \quad s = x_{k+1} - x_k$$

$$x_{k+1} = x_k + s, \quad F'(x_k)s = -F(x_k), \quad k \geq 0$$





# Comandi MATLAB

- `fzero`
- `fsolve` (Optimization toolbox)



## Problema di punto fisso

Data  $\phi : \mathbb{R} \mapsto \mathbb{R}$  determinare  $x$  t.c.

$$\phi(x) = x$$

### Osservazione

*Il problema di punto fisso si presenta da solo in moltissime applicazioni. È comunque possibile ricondurre anche un'equazione nonlineare  $f(x) = 0$  a un problema di punto fisso in infiniti modi:*

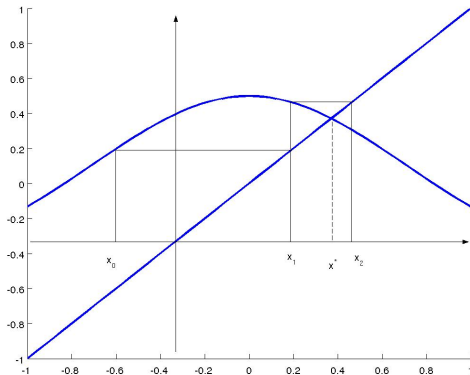
$$\underbrace{f(x) + x}_{\phi} = x, \quad \underbrace{\sqrt[3]{f(x) + x^3}}_{\phi} = x, \quad \underbrace{\frac{f(x) + kx}{k}}_{\phi} = x, \quad \dots$$



# Metodo delle iterate successive o delle iterazioni di punto fisso

Dato  $x_0$ ,

$$x_{k+1} = \phi(x_k), \quad k = 0, 1, \dots$$



## Un risultato "locale"

### Teorema

*Se  $|\phi'(x^*)| < 1$  esiste un intorno  $I$  di  $x^*$  tale che la successione  $\{x_k\}$  converge se  $x_0 \in I$ . Se viceversa  $|\phi'(x^*)| > 1$  il metodo delle iterate successive non può convergere.*

- Se  $|\phi'(x^*)| = 1$  il metodo delle iterate successive può convergere o non convergere.



## Esercizio proposto

Applicare il metodo delle iterate di punto fisso al problema di punto fisso  $\phi(x) = x$  con le funzioni  $\phi$  di seguito indicate, illustrando graficamente la bisettrice I-III quadrante, la funzione  $\phi$  e l'andamento delle iterazioni (si usi il comando pause per inserire le iterate una per volta nel grafico).

- ❶  $\phi(x) = \exp(-\frac{x^2}{3})$
- ❷  $\phi(x) = \log(x - 1) + 3 \quad x > 1$  (per entrambi i punti fissi)
- ❸  $\phi(x) = \sin(x)$



# Un risultato "globale"

## Teorema

Se

- 1  $\phi \in C^1[a, b]$
- 2  $\phi : [a, b] \mapsto [a, b]$
- 3  $\exists K < 1$  tale che  $|\phi'(x)| \leq K \forall x \in [a, b]$

*allora esiste uno e un solo punto fisso in  $[a, b]$  e il metodo delle iterate successive converge ad esso per ogni  $x_0 \in [a, b]$ .*



## Velocità di convergenza

Sia  $\phi \in C^m[a, b]$  per qualche  $m > 1$ .

Polinomio di Taylor di  $\phi(x)$  centrato in  $x^*$  arrestato a ordine  $m$ :

$$\phi(x) = \phi(x^*) + \phi'(x^*)(x-x^*) + \frac{\phi''(x^*)}{2!}(x-x^*)^2 + \dots + \frac{\phi^{(m)}(x^*)}{m!}(x-x^*)^m$$

Calcoliamo in  $x = x_k$  e poniamo  $e_k = x_k - x^*$  (errore al passo  $k$ ):

$$\phi(x_k) = \phi(x^*) + \phi'(x^*)e_k + \frac{\phi''(x^*)}{2!}e_k^2 + \dots + \frac{\phi^{(m)}(x^*)}{m!}e_k^m$$



Per analizzare ordine di convergenza, studiamo  $e_{k+1}$  in funzione di  $e_k$  ricordando che:

- ❶  $x_{k+1} = \phi(x_k)$  (per costruzione)
- ❷  $x^* = \phi(x^*)$  (perché  $x^*$  è il punto fisso)

$$e_{k+1} = x_{k+1} - x^* = \phi(x_k) - \phi(x^*) \simeq \phi'(x^*)e_k + \frac{1}{2}\phi''(x^*)e_k^2 + \dots + \frac{\phi^{(m)}(x^*)}{m!}e_k^m$$

- ❶ Se  $\phi'(x^*) \neq 0$ ,  $e_{k+1} \simeq \phi'(x^*)e_k$  i.e.  $\frac{e_{k+1}}{e_k} \simeq \phi'(x^*)$
- ❷ Se  $\phi^{(i)}(x_*) = 0$  per  $i = 1, \dots, m-1$  e  $\phi^{(m)}(x_*) \neq 0$ ,  

$$\frac{e_{k+1}}{e_k^m} \simeq \frac{\phi^{(m)}(x^*)}{m!}$$





## Teorema

Se:

- ①  $\phi^{(i)}(x_*) = 0$  per  $i = 1, \dots, m - 1$
- ②  $\phi^{(m)}(x_*) \neq 0$

*allora l'ordine di convergenza è  $m$ . In particolare se  $m = 1$*

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{e_{k+1}}{e_k} = \phi'(x^*)$$



## Esercizio proposto

Si considerino i seguenti problemi di punto fisso:

$$x^3 - 5 = x, \quad \frac{2x^3 + 5}{3x^2 - 1} = x$$

Si applichi il metodo delle iterate di punto fisso calcolando sperimentalmente l'ordine di convergenza. Si verifichi poi teoricamente l'ordine di convergenza.

