

# Phương pháp tính MAT1099

Lê Phê Đô  
dolp@vnu.edu.vn

07-09-2020





# Mục lục

<b>1</b>	<b>Giải tích sai số</b>	<b>9</b>
1.1	Giới thiệu về phép tính gần đúng . . . . .	9
1.1.1	Một số ví dụ về tính toán khoa học và phương pháp tính	9
1.2	Số gần đúng, sai số tuyệt đối và tương đối . . . . .	10
1.2.1	Sai số tuyệt đối . . . . .	10
1.2.2	Sai số tương đối . . . . .	11
1.2.3	Các loại sai số khác . . . . .	11
1.3	Sai số tích lũy và các bài toán sai số . . . . .	12
1.3.1	Sai số hàm một biến . . . . .	12
1.3.2	Sai số qua các phép toán số học . . . . .	13
1.3.3	Sai số hàm nhiều biến . . . . .	14
1.4	Sai số quy tròn, quan hệ sai số & số chữ số chắc . . . . .	16
1.4.1	Chữ số có nghĩa . . . . .	16
1.4.2	Chữ số chắc . . . . .	17
1.4.3	Số thu gọn . . . . .	17
1.4.4	Dấu phẩy động . . . . .	18
<b>2</b>	<b>Giải gần đúng phương trình</b>	<b>21</b>
2.1	Mở đầu . . . . .	21
2.2	Phương pháp chia đôi . . . . .	22
2.3	Phương pháp điểm bất động . . . . .	24
2.3.1	Điểm bất động và bài toán tìm nghiệm . . . . .	24
2.3.2	Điều kiện tồn tại của điểm bất động . . . . .	25
2.3.3	Phương pháp điểm bất động . . . . .	27
2.3.4	Tìm $g$ phù hợp . . . . .	28
2.4	Phương pháp Newton & các phương pháp liên quan . . . . .	30
2.4.1	Phương pháp Newton . . . . .	31
2.4.2	Khả năng hội tụ của phương pháp Newton . . . . .	32
2.4.3	Phương pháp dây cung . . . . .	35
2.4.4	Phương pháp điểm sai . . . . .	36

<b>3</b>	<b>Giải hệ phương trình</b>	<b>39</b>
3.1	Đặt bài toán và phương pháp giải . . . . .	39
3.2	Phương pháp khử Gauss . . . . .	40
3.2.1	Phương pháp khử Gauss . . . . .	41
3.2.2	Độ phức tạp . . . . .	43
3.3	Phân tích LU và Ma trận nghịch đảo . . . . .	44
3.3.1	Phân tích LU & phương pháp Doolittle . . . . .	44
3.3.2	Phân tích $LL^t$ và phương pháp Cholesky . . . . .	48
3.3.3	Phân tích LU cho ma trận dải & thuật toán Crout . . . . .	50
3.4	Các phương pháp lặp . . . . .	51
3.4.1	Phương pháp lặp Gauss - Seidel . . . . .	51
3.4.2	Phương pháp Jacobi . . . . .	55
<b>4</b>	<b>Các phương pháp nội suy</b>	<b>57</b>
4.1	Mở đầu & Cơ sở lý thuyết . . . . .	57
4.2	Phương pháp nội suy Lagrange . . . . .	58
4.2.1	Phương pháp nội suy Lagrange . . . . .	58
4.2.2	Đánh giá sai số . . . . .	59
4.3	Phương pháp nội suy Newton . . . . .	60
4.3.1	Công thức tỉ sai phân . . . . .	60
4.3.2	Công thức sai phân tiến . . . . .	61
4.3.3	Công thức sai phân lùi . . . . .	62
4.4	Phương pháp nội suy Spline bậc 3 . . . . .	62
4.4.1	Điều kiện tồn tại và duy nhất của nội suy spline bậc 3 . . . . .	62
4.4.2	Tìm đa thức spline . . . . .	63

# Danh sách hình vẽ

2.1	Điểm bất động của $y = x^2 - 2$ . . . . .	26
2.2	Đồ thị của $y = \cos x$ và $y = x$ . . . . .	32



# Danh sách bảng





# Chương 1

## Giải tích sai số

### 1.1 Giới thiệu về phép tính gần đúng

#### 1.1.1 Một số ví dụ về tính toán khoa học và phương pháp tính

Lý do nghiên cứu Phương pháp tính

- Làm việc với các số gần đúng
- Giải gần đúng các phương trình và hệ phương trình
- Xấp xỉ hàm số: Phương pháp nội suy, phương pháp xấp xỉ hàm số, chuỗi Taylor hoặc chuỗi Maclaurin
- Số học IEEE

Các nhiệm vụ

- Tìm hiểu và ứng dụng các thuật toán.
- Thể hiện các thuật toán bằng các chương trình.
- Tìm các bài toán thực tiễn.

Trong thực tế chúng ta thường phải xử lý, tính toán với các đại lượng gần đúng như các số đo vật lý, các dữ liệu ban đầu, các số làm tròn...với sai số nào đó, tức là các số gần đúng. Việc ước lượng sai số hợp lý cho phép ta đánh giá được chất lượng của quá trình tính toán, quyết định số chữ số giữ lại trong các phép tính trung gian và trong kết quả. Vì vậy, trước tiên ta cần nghiên cứu về các phép tính gần đúng và sai số.

## 1.2 Số gần đúng, sai số tuyệt đối và tương đối

### 1.2.1 Sai số tuyệt đối

Nếu số gần đúng  $a$  có giá trị đúng là  $a_0$  thì ta nói  $a$  xấp xỉ  $a_0$  hay  $a$  là số gần đúng của  $a_0$ . Khi đó sai số của  $a$  là:

$$E_a = a - a_0 \quad (1.1)$$

Nhưng giá trị này nói chúng ta không biết được mà chỉ ước lượng được cận trên của trị tuyệt đối của nó.

#### Định nghĩa 1.1: Sai số tuyệt đối (absolute error)

Giá trị ước lượng  $\Delta a$  sao cho

$$|a - a_0| \leq \Delta a \quad (1.2)$$

được gọi là *sai số tuyệt đối* của số gần đúng  $a$ .

Sai số tuyệt đối nhỏ nhất có thể biết được gọi là sai số tuyệt đối giới hạn của  $a$ . Thông thường ước lượng sai số tuyệt đối giới hạn là khó và nhiều khi không cần thiết nên người ta chỉ cần ước lượng sai số tuyệt đối đủ nhỏ và dùng từ 1 đến 3 chữ số có nghĩa (là số chữ số bắt đầu từ chữ số khác không đầu tiên từ trái sang phải - xem mục 2.1) để biểu diễn sai số tuyệt đối của số gần đúng.

Thay cho 1.2 người ta còn dùng cách biểu diễn sau để chỉ sai số tuyệt đối của  $a$ :

$$a_0 = a \pm \Delta a \quad (1.3)$$

Trong thực tế thì sai số  $E_a$  không thể biết được nên khi không có sự hiểu lầm người ta còn dùng từ *sai số* để chỉ sai số tuyệt đối  $E_a$ .

**Ví dụ 1.1.** Căn phòng có chiều dài  $d = 5,45$  m và chiều rộng  $r = 3,94$  m với sai số 1 cm.

Khi đó ta hiểu là:

$$\Delta d = 0,01 \text{ m hay } d = (5,45 \pm 0,01) \text{ m}$$

$$\Delta r = 0,01 \text{ m hay } r = (3,94 \pm 0,01) \text{ m}$$

Như vậy diện tích của phòng được ước lượng bởi:

$$S = d \cdot r = 5,45 \cdot 3,94 = 21,473 \text{ m}^2$$

với cận trên và cận dưới của  $S$  là:

$$(5,45 - 0,01)(3,94 - 0,01) = 21,3792 \leq S \leq (5,45 + 0,01)(3,94 + 0,01) = 21,567$$

Vậy ta có ước lượng sai số tuyệt đối của  $S$  là:

$$|S - S_0| \leq 0,094 \text{ m}^2$$

### 1.2.2 Sai số tương đối

Hai số gần đúng có cùng sai số tuyệt đối sẽ có “mức độ chính xác” khác nhau nếu độ lớn của chúng khác nhau: số bé hơn sẽ có độ chính xác kém hơn. Để biểu diễn độ chính xác này, người ta dùng sai số tương đối.

**Định nghĩa 1.2:** Sai số tương đối (relative error)

Sai số tương đối của số gần đúng  $a$  là tỷ số giữa sai số tuyệt đối và giá trị tuyệt đối của nó, được ký hiệu là  $\delta a$ .

$$\delta a = \frac{\delta a}{|a|} \quad (1.4)$$

Thường sai số tương đối được biểu diễn dưới dạng phần trăm với 2 hoặc 3 chữ số.

Từ 1.4 ta thấy nếu biết  $\delta a$  thì:

$$\Delta a = |a| \delta a \quad (1.5)$$

nên ta chỉ cần biết một trong hai loại sai số của nó là được.

**Ví dụ 1.2.** Nếu  $a = 57$  và  $\Delta a = 0,5$  thì  $\delta a = 0,0087719$  hoặc  $0,88\%$  (gọn hơn là  $0,9\%$ ).

### 1.2.3 Các loại sai số khác

Để hình dung các loại sai số khác ta xét ví dụ sau:

**Ví dụ 1.3.** Một vật thể rơi từ độ cao  $H_0$  với vận tốc ban đầu  $v_0$  (được đo nhờ thiết bị nào đó). Tính độ cao  $H(t)$  của vật thể sau thời gian  $t$ . Bài toán có thể giải như sau:

Nếu gọi ngoại lực tác động vào vật thể là  $F(t)$  (gồm lực hút trọng trường và lực cản), khối lượng vật thể là  $m$  thì  $H(t)$  là nghiệm của phương trình vi phân cấp hai

$$H''(x) = \frac{-F(t)}{m} \quad (1.6)$$

với điều kiện ban đầu  $H(0) = H_0$  và  $H'(0) = -v_0$ .

Ta chọn một phương pháp gần đúng để giải phương trình này, chẳng hạn nếu giả thiết  $\frac{F(t)}{m}$  không đổi thì

$$H(t) = H_0 - g \frac{t^2}{2} - v_0 t$$

Qua ví dụ trên ta thấy sai số của kết quả nhận được chịu ảnh hưởng của:

- các số đo  $H_0, v_0$
- cách lập luận để xác định  $F(t)$
- phương pháp giải phương trình 1.6
- và các yếu tố ngẫu nhiên khác

Theo các yếu tố ảnh hưởng tới kết quả tính toán ta phân ra các loại sai số sau:

- *Sai số dữ liệu*: Còn gọi là sai số của số liệu ban đầu. Trong thí dụ trên là sai số khi đo  $H_0$  và  $v_0$ .
- *Sai số giả thiết*: Sai số này gặp phải khi ta đơn giản hoá bài toán thực tiễn để thiết lập mô hình toán học có thể giải được. Trong thí dụ trên có thể giả thiết ngoại lực chỉ là trọng lực.
- *Sai số phương pháp*: Là sai số của phương pháp giải gần đúng bài toán theo mô hình được lập. Trong thí dụ trên là phương pháp giải phương trình vi phân 1.6.
- *Sai số tính toán*: Là sai số tích lũy trong quá trình tính toán theo phương pháp được chọn.
- *Sai số làm tròn*: Khi tính toán ta thường phải làm tròn các số nên ảnh hưởng tới kết quả nhiều khi rất đáng kể.
- *Sai số ngẫu nhiên*: Là sai số chịu các quy luật chi phối ngẫu nhiên không tránh được.

Về sau ta quan tâm tới sai số tính toán và sai số phương pháp.

## 1.3 Sai số tích lũy và các bài toán sai số

### 1.3.1 Sai số hàm một biến

Cho hàm số  $y = f(x)$  và  $x$  là số gần đúng của  $x_0$ . Ký hiệu  $\Delta x$  và  $\Delta y$  là sai số tuyệt đối tương ứng của đối số và hàm số. Ta sẽ xét các bài toán ước lượng sai số của hàm hoặc của đối số khi biết một trong hai sai số.

#### Bài toán thuận

Bài toán này ta ước lượng  $\Delta y$  khi biết  $x$  và  $\Delta x$ .  
Theo công thức số gia hữu hạn ta có:

$$|y - y_0| = |f'(c)| |x - x_0|$$

ở đây  $y_0$  là giá trị đúng của  $y$  và  $c$  là điểm thuộc miền  $(x, x_0)$  nếu  $x < x_0$  và thuộc  $(x_0, x)$  nếu  $x_0 < x$ .

Khi  $\Delta x$  bé,  $x$  gần  $x_0$  ta có ước lượng:

$$\begin{aligned}\Delta y &\approx |f'(x)| |x - x_0| \\ \text{hay } \Delta y &\leq |f'(x)| \Delta x\end{aligned}\quad (1.7)$$

**Ví dụ 1.4.** Cho  $y = \ln x$  ta có ước lượng:

$$\Delta(\ln x) = \frac{1}{x} \Delta x = \delta x$$

### Bài toán ngược

Trong bài toán này, ta biết giá trị gần đúng  $x$ , ta cần xác định phải tính  $x$  với  $\Delta x$  là bao nhiêu để đảm bảo  $\Delta y \leq \Delta$ . Với giá trị  $\Delta$  cho trước, từ công thức 1.7 ta thấy nếu

$$\Delta x \leq \frac{\Delta}{|f'(x)|} \quad (1.8)$$

thì đủ để  $\Delta y \leq \Delta$ .

**Ví dụ 1.5.**  $y = e^x$  với  $x \approx 3$  để có  $\Delta y \leq 0,01$  ta tính  $x$  với  $\Delta x \leq \frac{0,01}{e^3}$  là đủ.

### 1.3.2 Sai số qua các phép toán số học

Khi tính toán với các số gần đúng thì sai số sẽ tích lũy qua các phép toán cơ bản. Sau đây ta ước lượng sai số khi cộng trừ, nhân chia các số gần đúng.

#### Sai số của tổng hoặc hiệu

**Mệnh đề.** Sai số tuyệt đối của một tổng hoặc hiệu bằng tổng các sai số tuyệt đối thành phần.

*Chứng minh.* Để đơn giản ta xét  $u = a \pm b$  với các số  $a, b$  có giá trị đúng  $a_0, b_0$  và sai số tuyệt đối  $\Delta a, \Delta b$  tương ứng. Trường hợp có nhiều số hạng được xét tương tự.

Khi đó ta có:

$$\begin{cases} a_0 - \Delta a \leq a \leq a_0 + \Delta a \\ b_0 - \Delta b \leq b \leq b_0 + \Delta b \end{cases}$$

Do đó ta có:

$$\begin{cases} a_0 + b_0 - (\Delta a + \Delta b) \leq a + b \leq a_0 + b_0 + (\Delta a + \Delta b) \\ a_0 - b_0 - (\Delta a + \Delta b) \leq a - b \leq a_0 - b_0 + (\Delta a + \Delta b) \end{cases}$$

Nên

$$a_0 \pm b_0 - (\Delta a + \Delta b) \leq a \pm b \leq a_0 \pm b_0 + (\Delta a + \Delta b)$$

đpcm.

**Ví dụ 1.6.** Cho  $a = 50,5$ ,  $b = 50,9$  với  $\Delta a = \Delta b = 0,05$  và  $u = a - b$ .

Ta có  $u = 0,4$  với  $\Delta u = 0,05 + 0,05 = 0,1$ .

Vậy  $\delta u = \frac{0,1}{0,4} = 25\%$ .

### Sai số của tích hoặc thương

**Mệnh đề.** Sai số tương đối của tích hoặc thương bằng tổng các sai số tương đối thành phần.

Chứng minh. Xét

$$u = \frac{x_1 \cdots x_m}{y_1 \cdots y_n}$$

Ta có thể giả thiết các  $x_i$  và  $y_j$  đều dương. Khi đó ta có:

$$\ln u = \sum_{i=1}^m \ln x_i + \sum_{j=1}^n \ln y_j$$

Theo mệnh đề 1.3.2 ở trên, ta suy ra:

$$\delta u = \sum_{i=1}^m \delta x_i + \sum_{j=1}^n \delta y_j$$

đpcm.

**Ví dụ 1.7.** Xét  $S = d \cdot r$  như ở ví dụ 1.1  $d = 5,45$ ,  $r = 3,94$ ,  $\Delta d = \Delta r = 0,01$ .

Ta có:

$$\delta d = 0,001\,835$$

$$\delta r = 0,002\,538$$

$$\delta S = 0,004\,373 \text{ nên } \Delta S = 0,094$$

### 1.3.3 Sai số hàm nhiều biến

Ta xét hàm nhiều biến  $u = f(x_1, \dots, x_n)$  với giá trị gần đúng  $x_1, \dots, x_n$  và  $y$  đã biết.

**Bài toán thuận**

Trong bài toán này, ta cần ước lượng sai số  $\Delta y$  khi biết  $\delta x_i \forall i \leq n$ .

Tương tự hàm một biến, sử dụng công thức số gia hữu hạn ta có ước lượng:

$$\Delta u = \sum_{i=1}^n |f'_i(x_1, \dots, x_n)| \Delta x_i \quad (1.9)$$

với  $f'_i$  là đạo hàm riêng của  $u$  theo biến  $x_i$ .

**Ví dụ 1.8.** Xét  $u = a^2b$  với  $a = 2,0$ ,  $b = 25,0$ ,  $\Delta a = \Delta b = 0,1$ .

Ta có:

$$\begin{aligned} u &= 100 \\ \Delta u &= 2ab\Delta a + a^2\Delta b \\ &= 2 \cdot 2,0 \cdot 25,0 \cdot 0,1 + 2,0^2 \cdot 0,1 \\ &= 10,4 \end{aligned}$$

**Bài toán ngược**

Bây giờ ta đã biết các số gần đúng  $x_i$ , ta phải tính chúng với sai số tuyệt đối như thế nào để có  $\Delta y \leq \Delta$ ; ở đây  $\Delta$  là số cho trước.

Các phương pháp xử lý bài toán này đều dựa trên công thức 1.9 một cách linh hoạt. Sau đây ta xét hai phương pháp thông dụng.

1. Sai số của đối số như nhau. Ta xét khi:

$$\Delta x_k = \Delta x \forall k \leq n$$

Từ 1.8 ta có:

$$\Delta u = \sum_{i=1}^n |f'_i(x_1, \dots, x_n)| \Delta x$$

Vậy để cho  $\Delta u \leq \Delta$  thì chỉ cần:

$$\Delta x \leq \frac{\Delta}{\sum_{i=1}^n |f'_i(x_1, \dots, x_n)|} \quad (1.10)$$

là đủ.

2. Phân bố đều sai số. Bây giờ ta xét khi:

$$|f'_i(x_1, \dots, x_n)| \Delta x_i = |f'_k(x_1, \dots, x_n)| \Delta x_k \forall i, k \leq n$$



Khi đó  $\forall j \leq n$ , từ 1.9 ta có:

$$\Delta u = n |f'_i(x_1, \dots, x_n)| \Delta x_j$$

Vậy để cho  $\Delta u \leq \Delta$  thì chỉ cần tính:

$$\Delta x_j \leq \frac{\Delta}{n |f'_i(x_1, \dots, x_n)|} \quad \forall j = 1, \dots, n \quad (1.11)$$

**Ví dụ 1.9.** *Mảnh vườn có cạnh  $d \approx 45,0$  m và  $r \approx 20,0$  m. Cần tính  $d$  và  $r$  với  $\Delta d, \Delta r$  như thế nào để  $\Delta S \leq 0,1 \text{ m}^2$ .*

Cách 1. Xét  $\Delta d = \Delta r = \Delta x$ , ta áp dụng 1.10:

$$\Delta x \leq \frac{0,1}{45 + 20} = 0,0015 \text{ m}$$

Cách 2. Khi đo chiều dài thường có sai số lớn hơn chiều rộng nên ta có thể dùng 1.11.

$$\Delta d \leq \frac{0,1}{2,20} = 0,0025 \text{ m}, \quad \Delta r \leq \frac{0,1}{2,45} = 0,0010 \text{ m}$$

là đủ để  $\Delta S \leq 0,1 \text{ m}^2$

## 1.4 Sai số qui tròn, quan hệ giữa sai số và số chữ số đáng tin

Trong mục này ta xét các số được biểu diễn dưới dạng thập phân. Khi các số là gần đúng, vấn đề đặt ra là nên biểu diễn chúng với bao nhiêu chữ số? Thu gọn chúng như thế nào?

### 1.4.1 Chữ số có nghĩa

#### Định nghĩa 1.3: Chữ số có nghĩa

Trong biểu diễn theo cơ số  $b$  (trường hợp riêng là biểu diễn thập phân):

- các chữ số kể từ chữ số khác 0 đầu tiên tính từ trái sang phải gọi là *các chữ số có nghĩa*,
- các chữ số 0 bên trái là *không có nghĩa*

Nếu  $a$  được viết dưới dạng

$$a = \sum_{k=p}^n a_k 10^k \quad (1.12)$$

thì các chữ số 0 bên trái không có ở biểu diễn này, ý nghĩa của các chữ số 0 bên phải liên quan tới cách biểu diễn số gần đúng sẽ xét dưới đây.

**Ví dụ 1.10.** Số  $a = 03.4050$  thì chữ số 0 đầu không có nghĩa (người ta có thể điền để tránh viết thêm) còn các chữ số 3, 4, 0, 5, 0 là có nghĩa.

Số  $b = 0.034$  thì các chữ số 3, 4 là có nghĩa, hai chữ số 0 bên trái không có nghĩa vì nếu biểu diễn theo dạng 1.12 thì các chữ số này không cần đến.

### 1.4.2 Chữ số chắc

#### Định nghĩa 1.4: Chữ số chắc

Xét  $a$  có biểu diễn 1.12 với sai số  $\Delta a$ .

- Nếu  $\Delta a \leq 0,5 \cdot 10^m$  thì  $a_k$  là chữ số chắc (đáng tin)  $\forall k \geq m$  (theo nghĩa hẹp dùng trong tính toán).
- Nếu  $0,5 \cdot 10^m \leq \Delta a \leq 10^m$  thì  $a_m$  là chắc theo nghĩa rộng.

**Ví dụ 1.11.**  $a = 21,473$  và  $\Delta a = 0,094 = 0,94 \cdot 10^{-1}$  thì:

- Các chữ số 2, 1 là chắc theo nghĩa hẹp.
- Chữ số 4 là chắc theo nghĩa rộng.
- Các chữ số 7, 3 là không đáng tin hay không chắc.

Khi cho số gần đúng ta có thể cho theo hai cách:

- *Cách 1:* Viết kèm với sai số tuyệt đối.
- *Cách 2:* Chỉ viết các chữ số chắc. Nếu ta có số gần đúng mà không cho sai số thì luôn ngầm hiểu các chữ số có nghĩa là các chữ số chắc. Như vậy các chữ số 0 ở bên phải cho ta biết nó là chữ số chắc.

Trong quá trình tính toán, người ta thường để lại vài chữ số không chắc và trong kết quả thì giữ lại các chữ số chắc theo nghĩa rộng.

### 1.4.3 Số thu gọn

Khi số  $a$  có nhiều chữ số không chắc hoặc có quá nhiều chữ số có nghĩa thì người ta thường thu gọn thành số  $\bar{a}$  có ít chữ số có nghĩa hơn. Nếu  $a$  có biểu diễn 1.12 và số thu gọn được giữ lại đến  $a_m$  ( $m > p$ ) thì  $\bar{a}$  có biểu diễn

$$\bar{a} = \sum_{k=m}^n b_k 10^k \quad (1.13)$$

nhờ bỏ đi các chữ số  $a_k$  ( $k < m$ ) theo quy tắc sau:

**Quy tắc.** Quy tắc chữ số chẵn: Giả sử  $a > 0$  và phân bỏ đi là  $\mu$ .

- Nếu  $\mu < 0,5 \cdot 10^m$  thì

$$\bar{a} = \sum_{k=m}^n a_k 10^k \quad (1.14)$$

nghĩa là ta giữ nguyên các chữ số đến hàng  $m$  tính từ trái sang phải.

- Nếu  $\mu > 0,5 \cdot 10^m$  thì

$$\bar{a} = \sum_{k=m}^n a_k 10^k + 10^m \quad (1.15)$$

- Nếu  $\mu = 0,5 \cdot 10^m$ , ta xét tiếp:

- Nếu  $a_m$  chẵn, làm theo 1.14.
- Nếu  $a_m$  lẻ, làm theo 1.15.

Khi  $a < 0$  ta thu gọn giá trị tuyệt đối và giữ nguyên dấu.

Khi thu gọn  $a$  thành  $\bar{a}$  ta có sai số thu gọn  $\Gamma_a \leq 0,5 \cdot 10^m$ . Để nó ít ảnh hưởng tới sai số tuyệt đối, ta thu gọn số và giữ lại một hoặc hai chữ số không chắc.

Nếu  $a$  có biểu diễn 1.12 và  $a_k$  chắc với  $k \geq m$  thì  $\Delta a \leq 10^m$  nên

$$\delta_a = \frac{\Delta a}{|a|} \leq \frac{10^m}{\sum_{k=m}^n a_k 10^k} = \frac{1}{\sum_{k=0}^n a_{k+m} 10^k}$$

Như vậy sai số tương đối của số gần đúng có thể ước lượng bởi nghịch đảo của số gồm các chữ số chắc của  $a$  không có dấu phẩy.

#### 1.4.4 Dấu phẩy động

Chúng ta biết rằng trong biểu diễn thập phân, mọi số thực được biểu diễn bởi một hữu hạn hoặc một dãy vô hạn các chữ số thập phân.

Bây giờ hầu hết các máy tính có hai cách biểu diễn số, được gọi là dấu phẩy tĩnh và dấu phẩy động.

Trong một biểu diễn *dấu phẩy tĩnh* tất cả các số được đưa ra với một số cố định các số thập phân sau dấu thập phân; ví dụ, số được đưa ra với 3 số thập phân là 62,358, 0,014, 1,000. Trong một văn bản chúng ta sẽ viết, nói, biểu diễn 3 số thập phân là biểu diễn *3D*.

Biểu diễn dấu phẩy tĩnh có ưu thế:

- Thuận tiện trong tính toán hàng ngày,

- và trong tính toán với các số gần đơn vị

Trong hệ thống *dấu phẩy động*, chúng sẽ ta viết, ví dụ,

$$0,6247 \cdot 10^3; 0,1735 \cdot 10^{-13}; -0,2000 \cdot 10^{-1}$$

hay đôi khi ta biểu diễn:

$$6,247 \cdot 10^2; 1,735 \cdot 10^{-14}; -2,000 \cdot 10^{-2}$$

Chúng ta thấy rằng trong biểu diễn này số các chữ số có nghĩa được giữ cố định, trong khi dấu phẩy là “động”. Ở đây, một chữ số có nghĩa của một số  $c$  là chữ số bất kỳ của  $c$ , ngoại trừ chữ số 0 nằm ở bên trái chữ số khác 0 đầu tiên; các chữ số 0 này chỉ để xác định vị trí của dấu phẩy (như vậy, bất kỳ chữ 0 khác đều là chữ số có nghĩa của  $c$ ).

**Ví dụ 1.12.**

$$13\,600; 1,3600; 0,001\,360\,0$$

tất cả đều có 5 chữ số có nghĩa.

Trong văn bản chúng ta nói rút gọn một số đến 5 chữ số có nghĩa là  $5S$ .

Việc sử dụng số mũ cho phép chúng ta biểu diễn số rất lớn và rất nhỏ. Thật vậy, về mặt lý thuyết số khác 0 bất kỳ  $a$  có thể được viết như sau:

$$a = \pm m 10^n \mid 0.1 \leq |m| < 1, n \in \mathbb{Z}$$

**Quy tắc.** Để làm tròn số  $x$  đến  $k$  chữ số sau dấu phẩy, ta cộng vào  $x$  lượng  $0,5 \cdot 10^{-(k+1)}$  và bỏ đi từ chữ số thứ  $k+1$  sau dấu phẩy trở đi.

### Số học IEEE

Trong máy tính hiện đại người ta dùng các số nhị phân, ở đây  $m$  được giới hạn bởi  $k$  chữ số nhị phân (ví dụ,  $k = 8$ ) và  $n$  cũng được giới hạn, ta có biểu diễn sau (chỉ biểu diễn được một số hữu hạn số):

$$\bar{a} = \bar{m} \cdot 2^n \mid \bar{m} = 0, d_1 d_2 \dots d_k, d_1 > 0 \quad (1.16)$$

Các số  $\bar{a}$  ở đây được gọi là số máy nhị phân  $k$  chữ số. Phần sau dấu phẩy  $m$  (được gọi là *mantissa*), biểu diễn các chữ số có nghĩa của  $\bar{a}$ ,  $n$  được gọi là lũy thừa của  $\bar{a}$ .



## Chương 2

# Giải gần đúng phương trình

### 2.1 Mở đầu

Sự tăng trưởng của dân số thường có thể được mô hình hóa trong khoảng thời gian ngắn bằng cách giả định rằng dân số tăng liên tục theo thời gian tỷ lệ thuận với con số hiện tại vào thời điểm đó. Giả sử  $N(t)$  biểu thị số dân tại thời điểm  $t$  và  $\lambda$  biểu thị tỷ lệ sinh không đổi của cộng đồng. Khi đó dân số thỏa mãn phương trình vi phân:

$$\frac{dN(t)}{dt} = \lambda N(t)$$

Nghiệm của phương trình là  $N(t) = N_0 e^{\lambda t}$ , ở đây  $N_0$  là dân số ban đầu.

Mô hình hàm mũ này chỉ có giá trị khi dân số bị cô lập, không có người nhập cư. Nếu nhập cư được phép ở tốc độ không đổi  $v$  thì phương trình vi phân trở thành:

$$\frac{dN(t)}{dt} = \lambda N(t) + v$$

Nghiệm của nó là:

$$N(t) = N_0 e^{\lambda t} + \frac{v}{\lambda} (e^{\lambda t} - 1)$$

Giả sử ban đầu có  $N(0) = 1\,000\,000$  người, và có tới 435 000 người nhập cư vào cộng đồng trong năm đầu tiên, vậy  $N(1) = 1\,564\,000$  người có mặt vào cuối năm đầu tiên. Để xác định tỷ lệ sinh của cộng đồng dân số này, chúng ta cần tìm  $\lambda$  trong phương trình:

$$1\,564\,000 = 1\,000\,000 e^{\lambda} + \frac{435\,000}{\lambda} (e^{\lambda} - 1)$$

Không thể giải một cách chính xác giá trị  $\lambda$  trong phương trình này, nhưng các phương pháp tính được thảo luận trong chương này có thể được sử dụng để tính gần đúng nghiệm của các phương trình loại này với độ chính xác cao tùy ý.

## 2.2 Phương pháp chia đôi

Giả sử  $f$  là hàm số xác định và liên tục trên khoảng  $[a, b]$ , với  $f(a)$  và  $f(b)$  trái dấu. *Định lý giá trị trung gian* nói rằng tồn tại một số  $p \in (a, b)$  với  $f(p) = 0$ .

### Định lý 2.1: Định lý giá trị trung gian (Intermediate Value Theorem)

Nếu  $f$  liên tục trên  $[a, b]$  và  $K$  nằm giữa  $f(a)$  và  $f(b)$ , tồn tại  $c \in (a, b)$  sao cho  $f(c) = K$ .

Cụ thể hơn, do  $f(a)$  và  $f(b)$  trái dấu, do đó 0 nằm giữa  $f(a)$  và  $f(b)$ , do đó tồn tại nghiệm  $p \in (a, b)$ .

Kết quả trên là một trường hợp đặc biệt ( $f(a)$ ,  $f(b)$  trái dấu,  $K = 0$ ) của định lý giá trị trung gian, còn được gọi là *định lý Bolzano*.

Mặc dù có thể tồn tại nhiều hơn một nghiệm trong khoảng  $(a, b)$ , nhưng để thuận lợi, chúng ta giả thiết chỉ có duy nhất một nghiệm trong khoảng này. Khi đó, ta có thể dùng phương pháp sau:

### Phương pháp 2.1: Phương pháp chia đôi (Bisection method)

Phương pháp này cho phép tìm nghiệm  $p$  của  $f(p) = 0$  trong khoảng  $[a, b]$ , với  $f(a)$  và  $f(b)$  trái dấu.

Để bắt đầu, ta đặt  $a_1 = a$  và  $b_1 = b$ , và đặt  $p_1$  là điểm giữa của  $[a, b]$ ; nghĩa là:

$$p_1 = a_1 + \frac{b_1 - a_1}{2} = \frac{a_1 + b_1}{2}$$

- Nếu  $f(p_1) = 0$  thì  $p = p_1$ .
- Nếu  $f(p_1) \neq 0$  thì  $f(p_1)$  cùng dấu với  $f(a_1)$  hoặc  $f(b_1)$ .
  - Nếu  $f(p_1)$  cùng dấu với  $f(a_1)$  thì  $p \in [p_1, b_1]$ . Đặt  $a_2 = p_1$ ,  $b_2 = b_1$ .
  - Nếu  $f(p_1)$  cùng dấu với  $f(b_1)$  thì  $p \in [a_1, p_1]$ . Đặt  $a_2 = a_1$ ,  $b_2 = p_1$ .

sau đó làm tiếp phương pháp trên với khoảng  $[a_2, b_2]$ .

Các cách dừng khác (còn gọi là *tiêu chí dừng*) có thể được áp dụng trong phương pháp trên hoặc trong bất kỳ các kỹ thuật lặp lại trong chương này. Ví dụ, chúng ta có thể chọn một dung sai  $\varepsilon > 0$  và tạo dãy  $p_1, \dots, p_N$  cho đến khi đáp ứng một trong các điều kiện sau:

$$|p_N - p_{N-1}| < \varepsilon, \quad (2.1)$$

$$\frac{|p_N - p_{N-1}|}{|p_N|} < \varepsilon, p_N \neq 0 \text{ hoặc} \quad (2.2)$$

$$|f(p_N)| < \varepsilon \quad (2.3)$$

Không may, khó khăn có thể phát sinh với bất kỳ tiêu chí dừng nào. Ví dụ, có các chuỗi  $\{p_n\}_{n=1}^{\infty}$  mà hiệu  $p_n - p_{n-1}$  hội tụ về 0 trong khi dãy đó lại phân kỳ. Cũng có thể có  $f(p_n)$  gần bằng 0 trong khi  $p_n$  khác đáng kể so với  $p$ . Nếu không có kiến thức bổ sung về  $f$  hoặc  $p$ , bất đẳng thức 2.2 là tiêu chuẩn dừng tốt nhất để áp dụng vì nó sát nhất với sai số tương đối.

Khi dùng máy tính để tính xấp xỉ, nên thiết lập một giới hạn trên về số lần lặp lại. Điều này giúp tránh vòng lặp vô hạn, một tình huống có thể phát sinh khi chuỗi  $\{p_n\}_{n=0}^{\infty}$  phân kỳ (và cả khi chương trình sai).

**Ví dụ 2.1.** Chứng minh rằng  $f(x) = x^3 + 4x^2 - 10 = 0$  có nghiệm trong khoảng  $[1, 2]$ , và dùng phương pháp chia đôi để xác định nghiệm đúng đến  $10^{-4}$ .

Vì  $f(1) = -5$  và  $f(2) = 14$ ,  $f(x) = 0$  chắc chắn có nghiệm trong khoảng  $[1, 2]$ .

Ta có bảng sau:

$n$	$a_n$	$b_n$	$p_n$	$f(p_n)$
1	1,0	2,0	1,5	2,375
2	1,0	1,5	1,25	-1,796 87
3	1,25	1,5	1,375	0,162 11
4	1,25	1,375	1,3125	-0,848 39
5	1,3125	1,375	1,343 75	-0,350 98
6	1,343 75	1,375	1,359 375	-0,096 41
7	1,359 375	1,375	1,367 187 5	0,032 36
8	1,359 375	1,367 187 5	1,363 281 25	-0,032 15
9	1,363 281 25	1,367 187 5	1,365 234 375	0,000 072
10	1,363 281 25	1,365 234 375	1,364 257 813	-0,016 05
11	1,364 257 813	1,365 234 375	1,364 746 094	-0,007 99
12	1,364 746 094	1,365 234 375	1,364 990 234	-0,003 96
13	1,364 990 234	1,365 234 375	1,365 112 305	-0,001 94

Sau 13 lần lặp,  $p_{13} = 1,365 112 305$  xấp xỉ nghiệm  $p$  với sai số:

$$|p - p_{13}| < |b_{14} - a_{14}| = |1,365 234 375 - 1,365 112 305| = 0,000 122 070$$

Do  $|a_{14}| < |p|$  (khoảng đang xét dương), ta có:

$$\frac{|p - p_{13}|}{|p|} < \frac{|b_{14} - a_{14}|}{|a_{14}|} \leq 9 \times 10^{-5}$$

Cần chú ý rằng,  $p_9$  thực sự gần với  $p$  hơn kết quả cuối cùng  $p_{13}$ , tuy nhiên khi thực hiện thuật toán ta không thể biết điều này. Hơn nữa,  $|f(p_9)| < |f(p_{13})|$  cũng không liên quan đến việc  $p_9$  sát với  $p$  hơn.



Phương pháp chia đôi có hai điểm yếu lớn:

- Cần số vòng lặp  $N$  lớn
- Vô tình bỏ qua các xấp xỉ tốt

Dù vậy, phương pháp này lại có một ưu điểm lớn là đảm bảo dãy  $\{p_n\}_{n=0}^\infty$  hội tụ đến một nghiệm. Do ưu điểm này, phương pháp chia đôi thường được dùng để tìm điểm bắt đầu cho các phương pháp khác hiệu quả hơn mà sẽ được giới thiệu sau.

### Định lí 2.2

Cho hàm  $f \in [a, b]$  và  $f(a)f(b) < 0$ . Phương pháp chia đôi tạo ra một chuỗi  $\{p_n\}_{n=1}^\infty$  xấp xỉ nghiệm  $p$  của  $f$  với sai số như sau:

$$|p_n - p| \leq \frac{b - a}{2^n}, n \geq 1$$

*Chứng minh.* Với mọi  $n \geq 1$ , ta có:

$$b_n - a_n = \frac{1}{2^{n-1}}(b - a) \text{ và } p \in (a_n, b_n)$$

Do

$$p_n = \frac{1}{2}(a_n + b_n)$$

ta suy ra được

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2}(a_n + b_n) - b_n \leq p_n - p \leq \frac{1}{2}(a_n + b_n) - a_n \\ \iff & \frac{1}{2}(a_n - b_n) \leq p_n - p \leq \frac{1}{2}(b_n - a_n) \\ \iff & |p_n - p| \leq \frac{1}{2}(b_n - a_n) = \frac{b - a}{2^n} \end{aligned}$$

đpcm.

## 2.3 Phương pháp điểm bất động

### 2.3.1 Điểm bất động và bài toán tìm nghiệm

*Điểm bất động (fixed point)* của một hàm là số mà tại đó giá trị của hàm số bằng đúng giá trị của đối số.

**Định nghĩa 2.1:** S

$p$  được gọi là điểm bất động của hàm số  $g$  nếu  $g(p) = p$ .

Trong phần này, chúng ta xét việc đưa bài toán tìm nghiệm về bài toán tìm điểm bất động và tìm sự liên hệ giữa chúng.

Các bài toán tìm nghiệm và các bài toán tìm điểm cố định là các lớp tương đương theo nghĩa sau đây:

- Từ bài toán tìm nghiệm của phương trình  $f(p) = 0$ , ta có thể xác định hàm  $g$  với điểm bất động tại  $p$  theo một số cách, ví dụ,

$$g(x) = x - 3f(x)$$

vì khi thay  $p$  vào,  $g(p) = p - 3f(p) = p$ .

- Ngược lại, nếu hàm  $g$  có một điểm bất động tại  $p$ , thì hàm  $f$  xác định bởi

$$f(x) = x - g(x)$$

có nghiệm tại  $p$ .

Mặc dù các bài toán ta muốn giải quyết là dạng tìm nghiệm, nhưng dạng điểm bất động dễ thực hiện hơn và có một số lựa chọn điểm bất động dẫn tới kỹ thuật tìm nghiệm rất hiệu quả. Trước hết ta cần đi đến dạng bài toán mới này một cách thoả mái, và đưa ra quyết định khi nào hàm số có điểm bất động và điểm bất động được xấp xỉ với độ chính xác bao nhiêu.

Các điểm bất động xuất hiện trong nhiều lĩnh vực toán học khác nhau, và là công cụ chính của các nhà kinh tế dùng để chứng minh các kết quả liên quan đến tính cân bằng. Mặc dù ý tưởng đằng sau kỹ thuật là cũ, nhưng thuật ngữ được sử dụng lần đầu bởi nhà toán học Hà Lan L. E. J. Brouwer (1882 - 1962) trong đầu những năm 1900.

**2.3.2 Điều kiện tồn tại của điểm bất động**

**Ví dụ 2.2.** *Hãy xác định điểm bất động của hàm  $g(x) = x^2 - 2$ .*

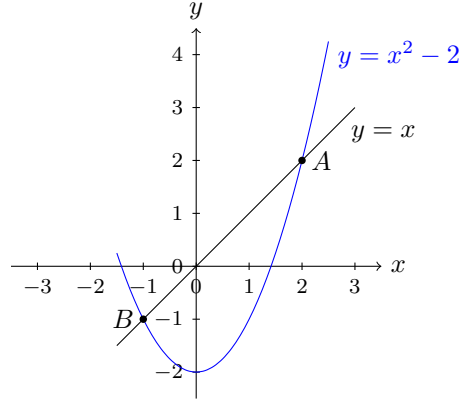
*Điểm bất động  $p$  của  $g$  có tính chất:*

$$p = g(p) \iff p = p^2 - 2$$

*Suy ra*

$$p^2 - p - 2 = (p + 1)(p - 2) = 0$$

*Điểm bất động xảy ra đúng khi khi đồ thị của hàm số  $y = g(x)$  cắt đồ thị hàm số  $y = x$ , vì vậy  $g$  có 2 điểm bất động là  $-1$  và  $2$ . Điều này được minh họa bởi hình 2.1:*

Hình 2.1: Điểm bất động của  $y = x^2 - 2$ .

Định lý sau cho điều kiện đủ để hàm số có ít nhất một và có duy nhất một điểm bất động.

**Định lý 2.3**

1. Nếu  $g \in C[a, b]$ , và  $g(x) \in [a, b] \forall x \in [a, b]$ , khi đó  $g$  có ít nhất một điểm bất động trên  $[a, b]$ .
2. Hơn nữa, nếu  $g'(x)$  tồn tại trên  $(a, b)$  và  $|g'(x)| < 1 \forall x \in [a, b]$ , khi đó, tồn tại duy nhất một điểm bất động trên  $[a, b]$ .

Trước khi chứng minh định lý trên, ta cần biết *định lý giá trị trung bình*.

**Định lý 2.4: Định lý giá trị trung bình (Mean Value Theorem)**

Nếu  $f$  liên tục trên  $[a, b]$  và khả vi trên  $(a, b)$ , tồn tại một điểm  $c \in (a, b)$  sao cho tiếp tuyến tại  $c$  song song với cát tuyến qua hai điểm mút  $(a, f(a))$  và  $(b, f(b))$ , hay nói cách khác:

$$f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a}$$

*Chứng minh Định lý 2.3.*

1. Nếu  $g(a) = a$  hoặc  $g(b) = b$ ,  $g$  có điểm bất động  $a$  hoặc  $b$ . Nếu không,  $g(a) > a$  và đồng thời  $g(b) < b$ ; ta sẽ xét trường hợp này.

Hàm  $h(x) = g(x) - x$  liên tục trên  $[a, b]$  với:

$$h(a) - a > 0 \text{ và } h(b) - b < 0$$

Định lý giá trị trung gian khẳng định rằng tồn tại  $p \in (a, b)$  sao cho  $h(p) = 0$ . Điểm  $p$  này là điểm bất động của  $g$  vì:

$$0 = h(p) = g(p) - p \iff g(p) = p$$

2. Giả sử  $g$  có hai điểm bất động  $p, q$  trên  $[a, b]$ . Không mất tính tổng quát, giả sử  $p < q$ . Theo định lý giá trị trung bình, tồn tại  $\xi \in (p, q)$  sao cho:

$$g'(\xi) = \frac{g(p) - g(q)}{p - q}$$

Ta có:

$$|p - q| = |g(p) - g(q)| = |g'(\xi)| |p - q| < |p - q| \quad (\text{vô lý})$$

Giả thuyết  $g$  có hai điểm bất động trên  $[a, b]$  sai. Vậy với điều kiện ban đầu, chỉ có duy nhất một điểm bất động trên  $[a, b]$ .

đpcm.

### 2.3.3 Phương pháp điểm bất động

Xét chuỗi sau:

$$\{p_n\}_{n=0}^{\infty} \mid p_n = g(p_{n-1}) \forall n \geq 1$$

Giả sử chuỗi này hội tụ tới  $p$ , và  $g$  liên tục, thì:

$$p = \lim_{n \rightarrow \infty} p_n = \lim_{n \rightarrow \infty} g(p_{n-1}) = g(\lim_{n \rightarrow \infty} p_{n-1}) = g(p)$$

Khi này  $p$  chính là điểm bất động của  $g$ . Đây chính là tiền đề cho *phương pháp điểm bất động*.

Cần chú ý rằng phương pháp này chỉ đúng khi chuỗi  $\{p_n\}_{n=0}^{\infty}$  hội tụ về  $p$ .

#### Phương pháp 2.2: Phương pháp điểm bất động (fixed-point method)

Phương pháp này cho phép tìm điểm bất động  $p$  của  $g$ , khi biết một điểm bất đầu  $p_0$ .

Đặt  $p = g(p_0)$ .

- Nếu  $|p - p_0|$  đủ nhỏ, thì ta có  $p$  cần tìm.
- Nếu  $|p - p_0|$  chưa đủ nhỏ, ta đặt  $p_0 = p$  rồi làm tiếp phương pháp trên.

Cũng như với phương pháp chia đôi, có thể dùng nhiều điều kiện dừng khác nhau. Ví dụ trên sử dụng điều kiện  $|p - p_0|$  nhỏ hơn một mốc  $\epsilon$  nào đó thì dừng lại.

Ta cần nhắc lại rằng điểm quan trọng nhất của phương pháp trên là giả sử  $\{p_n\}_{n=0}^{\infty}$  hội tụ về  $p$ , tức ta phải chọn hàm  $g$  một cách phù hợp, chứ không áp dụng được cho mọi hàm  $g$ . Ví dụ sau cho ta thấy sự quan trọng của hàm này.

**Ví dụ 2.3.** *Thử tìm và biện luận cho cách tìm nghiệm của phương trình  $x^3 + 4x^2 - 10 = 0$  trong  $[1, 2]$  bằng phương pháp điểm bất động.*

*Ta có một số lựa chọn về hàm  $g$ , được chọn ngẫu nhiên:*

$$a) \ x = g_1(x) = x - x^3 - 4x^2 + 10 \quad b) \ x = g_2(x) = \left(\frac{10}{x} - 4x\right)^{0.5}$$

$$c) \ x = \frac{1}{2}(10 - x^3)^{0.5} \quad d) \ x = g_4(x) = \left(\frac{10}{x+4}\right)^{0.5}$$

$$e) \ x = g_5(x) = x - \frac{x^3 + 4x^2 - 10}{3x^2 + 8x}$$

Với  $p_0 = 1,5$ , ta có bảng sau:

$n$	$a)$	$b)$	$c)$	$d)$	$e)$
0	1,5	1,5	1,5	1,5	1,5
1	-0,875	0,8165	1,286 953 768	1,348 399 725	1,373 333 333
2	6,732	2,9969	1,402 540 804	1,367 376 372	1,365 262 015
3	-469,7	$\sqrt{-8,65}$	1,345 458 374	1,364 957 015	1,365 230 014
4	$1,03 \times 10^8$		1,375 170 253	1,365 264 748	1,365 230 013
5			1,360 094 193	1,365 225 594	
6			1,367 846 968	1,365 230 576	
7			1,363 887 004	1,365 229 942	
8			1,365 916 734	1,365 230 022	
9			1,364 878 217	1,365 230 012	
10			1,365 410 062	1,365 230 014	
15			1,365 223 680	1,365 230 013	
20			1,365 230 236		
25			1,365 230 006		
30			1,365 230 013		

Với nghiệm thực 1,365 230 013, ta thấy lựa chọn  $c)$ ,  $d)$ ,  $e)$  có tiềm năng nhất. Phương pháp chia đôi cần 27 lần lặp để đạt được kết quả này, tuy nhiên  $d)$  chỉ cần 15 lần, còn  $e)$  thậm chí chỉ cần 4. Ngược lại,  $a)$  thì phân kì còn  $b)$  thậm chí không xác định (căn của số âm).

### 2.3.4 Tìm $g$ phù hợp

Tiếp tục nhắc lại điểm quan trọng nhất để làm được phương pháp điểm bất động là chọn được  $g$  phù hợp. Định lí sau và hệ quả của nó cho ta một số gợi

ý về việc chọn những hàm phù hợp, hay quan trọng hơn, loại bỏ những hàm không phù hợp.

**Định lí 2.5: Định lí điểm bất động**

Cho hàm  $g$  liên tục trên  $[a, b]$  sao cho  $g(x) \in [a, b] \forall x \in [a, b]$ . Giả sử thêm rằng  $g$  khả vi trên  $(a, b)$  và

$$|g'(x)| < 1 \forall x \in (a, b)$$

Thì với mọi  $p_0 \in [a, b]$ , chuỗi

$$p_n = g(p_{n-1}) \forall n \geq 1$$

hội tụ về  $p$  là điểm bất động duy nhất của  $g$  trên  $[a, b]$ .

*Chứng minh.* Dựa vào 2.3, có một điểm bất động duy nhất  $p$  trong khoảng  $[a, b]$ .

Do  $g(x) \in [a, b] \forall x \in [a, b]$ , ta chắc chắn dãy  $\{p_n\}_{n=0}^{\infty}$  tồn tại.

Theo điều kiện  $|g'(x)| < 1 \forall x \in (a, b)$ , tồn tại  $0 < k < 1$  thỏa mãn:

$$|g'(x)| \leq k \forall x \in (a, b)$$

Kết hợp điều trên với định lí giá trị trung bình, ta có:

$$|p_n - p| = |g(p_{n-1}) - g(p)| = |g'(\xi_n)| |p_{n-1} - p| \leq k |p_{n-1} - p|$$

với  $\xi_n \in (a, b)$ . Quy nạp kết quả này ta có:

$$\begin{aligned} |p_n - p| &\leq k^n |p_0 - p| \\ \iff \lim_{n \rightarrow \infty} |p_n - p| &\leq \lim_{n \rightarrow \infty} k^n |p_0 - p| = 0 \end{aligned}$$

Vậy ta thấy  $\{p_n\}_{n=0}^{\infty}$  hội tụ về  $p$ .

đpcm.

Ta tiếp tục xem xét một số hệ quả hữu dụng của định lí trên.

**Hệ quả 2.1: Hệ quả của định lí điểm bất động**

Nếu  $g$  thỏa mãn các điều kiện trong định lí điểm bất động, ta có cận trên của sai số tuyệt đối khi ước lượng  $p$  bằng  $p_n$ :

$$|p_n - p| \leq k^n \max\{p_0 - a, b - p_0\} \quad (2.4)$$

và

$$|p_n - p| \leq \frac{k^n}{1 - k} |p_1 - p_0| \quad \forall n \geq 1 \quad (2.5)$$

với  $k$  như đã định nghĩa trong chứng minh của định lí điểm bất động.

*Chứng minh.* Ta có:

$$|p_n - p| \leq k^n |p_0 - p|$$

Vì  $p \in [a, b]$  nên ta suy ra được bất đẳng thức 2.4:

$$|p_n - p| \leq k^n |p_0 - p| \leq k^n \max\{p_0 - a, b - p_0\}$$

Xét khi  $n \geq 1$ , bằng quy nạp và định lí giá trị trung bình, ta có:

$$|p_{n+1} - p_n| = |g(p_n) - g(p_{n-1})| \leq k^n |p_1 - p_0|$$

Do đó với  $m > n \geq 1$ :

$$\begin{aligned} |p_m - p_n| &= |p_m - p_{m-1} + p_{m-1} - \dots - p_{n+1} + p_{n+1} - p_n| \\ &\leq |p_m - p_{m-1}| + \dots + |p_{n+1} - p_n| \\ &\leq k^{m-1} |p_1 - p_0| + \dots + k^n |p_1 - p_0| \\ &= |p_1 - p_0| \sum_{i=n}^{m-1} k^i \\ &= |p_1 - p_0| \frac{k^m - k^n}{k - 1} \end{aligned}$$

Lấy giới hạn hai vế với  $m \rightarrow \infty$ , ta có được bất đẳng thức 2.5:

$$\begin{aligned} \lim_{m \rightarrow \infty} |p_m - p_n| &= |p_1 - p_0| \lim_{m \rightarrow \infty} \frac{k^m - k^n}{k - 1} \\ &\iff |p_n - p| = \frac{k^n}{1 - k} |p_1 - p_0| \end{aligned}$$

đpcm.

Qua các kết quả trên, ta rút ra hai quy tắc chọn hàm  $g$ :

- $|g'(x)| < 1 \forall x \in (a, b)$
- đạo hàm của  $g$  càng nhỏ càng tốt

## 2.4 Phương pháp Newton & các phương pháp liên quan

*Phương pháp Newton*, hay *Newton-Raphson*, là một trong những phương pháp mạnh nhất và phổ biến để tìm nghiệm phương trình. Trong phần này, ta sẽ sử dụng khai triển Taylor để biện luận về phương pháp Newton, và hơn nữa là về cận cho sai số của phương pháp này.

### 2.4.1 Phương pháp Newton

Giả sử  $f \in C^2[a, b]$  ( $f$  khả vi liên tục đến cấp 2). Xét  $p_0 \in [a, b]$  là một xấp xỉ của nghiệm  $p$  sao cho  $f'(p_0) \neq 0$  và  $|p - p_0|$  “nhỏ”.

Khai triển Taylor quanh  $p_0$  và tại  $x = p$ , ta có:

$$f(p) = f(p_0) + (p - p_0)f'(p_0) + \frac{(p - p_0)^2}{2}f''(\xi(p))$$

Với  $\xi(p)$  nằm giữa  $p$  và  $p_0$ .

Do giả thiết  $|p - p_0|$  nhỏ,  $(p - p_0)^2$  thậm chí còn nhỏ hơn. Phương trình trên trở thành:

$$\begin{aligned} 0 &\approx f(p_0) + (p - p_0)f'(p_0) \\ \Rightarrow p &\approx p_0 - \frac{f(p_0)}{f'(p_0)} \equiv p_1 \end{aligned}$$

Phương trình trên là tiền đề cho phương pháp Newton. Phương pháp Newton bắt đầu từ một  $p_0$  cho trước, và tạo dãy  $\{p_n\}_{n=0}^\infty$  theo quy tắc:

$$p_{n+1} = p_n - \frac{f(p_n)}{f'(p_n)} \quad (2.6)$$

#### Phương pháp 2.3: Phương pháp Newton (Newton's Method)

Phương pháp này cho phép tìm nghiệm  $p$  của  $f$ , khi biết một điểm bắt đầu  $p_0$ .

Đặt  $p = p_0 - \frac{f(p_0)}{f'(p_0)}$ .

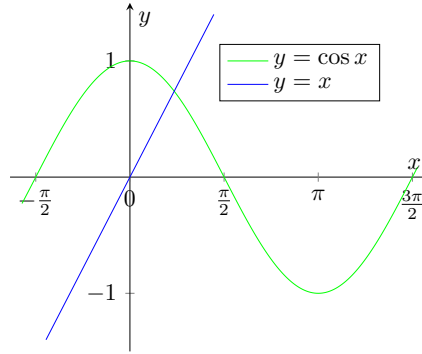
- Nếu  $|p - p_0|$  đủ nhỏ, thì ta có  $p$  cần tìm.
- Nếu  $|p - p_0|$  chưa đủ nhỏ, ta đặt  $p_0 = p$  rồi làm tiếp phương pháp trên.

Tương tự phương pháp chia đôi, ta có thể tùy chọn nhiều điều kiện dừng khác nhau.

**Ví dụ 2.4.** Xấp xỉ nghiệm của  $f(x) = \cos x - x = 0$  bằng phương pháp Newton.

Xét đồ thị của hàm  $y = \cos x$  và  $y = x$ :



Hình 2.2: Đồ thị của  $y = \cos x$  và  $y = x$ .

Dựa theo đồ thị, ta biết phương trình có nghiệm trong khoảng  $[0, \frac{\pi}{2}]$ , nên ta xét điểm khởi đầu  $p_0 = \frac{\pi}{4}$ .

Ta có  $f'(x) = -\sin(x) - 1$ . Áp dụng phương pháp Newton, ta có công thức cho chuỗi xấp xỉ sau:

$$\begin{cases} p_0 = \frac{\pi}{4} \\ p_{n+1} = p_n - \frac{f(p_n)}{f'(p_n)} \quad \forall n \geq 0 \end{cases}$$

Ta có bảng lặp, đạt kết quả tốt ngay khi  $n = 3$ :

$n$	$p_n$
0	$\frac{\pi}{4}$
1	0,739 536 134
2	0,739 085 178
3	0,739 085 133
4	0,739 085 133

### 2.4.2 Khả năng hội tụ của phương pháp Newton

Với phương pháp điểm bất động, việc chọn hàm  $g$  là mấu chốt để đạt được kết quả tốt. Với phương pháp Newton, điểm khởi đầu  $p_0$  lại đóng vai trò tối quan trọng. Biện luận trong 2.4.1 chỉ đúng khi  $|p - p_0|$  nhỏ, tức ta có xấp xỉ khởi đầu tốt (tuy nhiên vẫn có những ngoại lệ, không cần xấp xỉ tốt vẫn có thể hội tụ tới nghiệm).

Sau đây ta sẽ xem xét kỹ hơn khả năng hội tụ của phương pháp Newton để thấy được sự nhạy cảm của phương pháp này với điểm khởi đầu.

**Định lý 2.6**

Cho  $f \in C^2[a, b]$ . Nếu  $f = 0$  có nghiệm  $p \in (a, b)$  sao cho  $f'(p) \neq 0$ , thì tồn tại  $\delta > 0$  sao cho phương pháp Newton hội tụ với bất kì xấp xỉ ban đầu  $p_0 \in [p - \delta, p + \delta]$ .

*Chứng minh.* Xét công thức chuỗi của phương pháp Newton.

$$\begin{cases} p_{n+1} = g(p_n) \\ g(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)} \end{cases}$$

Để thấy công thức của phương pháp Newton có dạng giống như phương pháp điểm bất định (kết quả của  $g$  ở vòng lặp này là đầu vào cho  $g$  ở vòng lặp kế tiếp;  $p$  là điểm bất động của  $g$ ). Vậy hướng chứng minh tiềm năng là sử dụng định lý điểm bất động, chứng minh hàm  $g$  với các điều kiện đã cho là một hàm thỏa mãn các điều kiện trong định lý điểm bất động, từ đó đảm bảo được sự hội tụ của  $\{p_n\}$ .

Ta chia chứng minh thành hai phần: tồn tại  $\delta > 0$  mà:

1.  $g$  khả vi liên tục trên  $I = [p - \delta, p + \delta]$  và  $|g'(x)| < 1 \forall x \in I$ , và
2.  $g(x) \in I \forall x \in I$ ,

Ta chứng minh điều 1 thông qua bổ đề sau:

**Bổ đề 2.1.** Cho  $f \in C[a, b]$ . Xét  $p \in (a, b)$  sao cho  $f(p) \neq 0$ .

(a) Nếu  $f(p) \neq 0$  thì tồn tại  $\delta > 0$  sao cho:

$$f(x) \neq 0 \forall x \in [p - \delta, p + \delta] \subseteq [a, b]$$

(b) Nếu  $f(p) = 0$  và cho  $K > 0$  thì tồn tại  $\delta > 0$  sao cho:

$$|f(x)| \leq K \forall x \in [p - \delta, p + \delta] \subseteq [a, b]$$

*Chứng minh Bổ đề 2.1.*

Do  $f \in C[a, b]$ , mà  $p \in (a, b)$ , theo định nghĩa tính liên tục, ta có:

$$\lim_{x \rightarrow p} f(x) = f(p)$$

Phân tích phương trình trên, theo định nghĩa giới hạn, ta biết rằng với mọi  $E > 0$ , tồn tại  $\Delta$  sao cho:

$$|f(x) - f(p)| < E \forall x \in (p - \Delta, p + \Delta) \cap (a, b)$$

Với mỗi  $E$ , ta lại chọn được  $\delta < \Delta$  sao cho:

$$|f(x) - f(p)| < E \forall x \in [p - \delta, p + \delta] \subseteq [a, b]$$

(a) Xét khi  $E = \varepsilon < |f(p)|$ , ta có:

$$f(p) - \varepsilon < f(x) < f(p) + \varepsilon$$

Nếu  $f(p) < 0$ ,  $f(p) + \varepsilon < 0$ , dẫn đến  $f(x) < 0 \forall x \in [p - \delta, p + \delta]$ .

Nếu  $f(p) > 0$ ,  $f(p) - \varepsilon > 0$ , dẫn đến  $f(x) > 0 \forall x \in [p - \delta, p + \delta]$ .

Vậy luôn chọn được  $\delta$  thỏa mãn yêu cầu.

(b) Xét khi  $E = K$ . Do  $f(p) = 0$ , ta có ngay kết quả:

$$|f(x)| < K \forall x \in [p - \delta, p + \delta] \subseteq [a, b]$$

đpcm.

Ta chứng minh điều 1 như sau:

Vì  $f \in C^2[a, b]$ , nên  $f' \in C^1[a, b]$ . Áp dụng phần a của bổ đề 2.1 với  $f'$ , ta thấy rằng tồn tại  $\delta_1 > 0$  sao cho:

$$f'(x) \neq 0 \forall x \in [p - \delta_1, p + \delta_1] \subseteq [a, b]$$

Vì  $f'(x) \neq 0$ , nên  $g$  xác định trên  $[p - \delta_1, p + \delta_1]$ . Nói cách khác,  $g \in C[a, b]$ .

Lấy đạo hàm  $g$ , ta có:

$$g'(x) = 1 - \frac{f'(x)f'(x) - f''(x)f(x)}{[f'(x)]^2} = \frac{f(x)f''(x)}{[f'(x)]^2}$$

Vì  $f \in C^2[a, b]$ , nên  $f'' \in C[a, b]$ , nên  $g'(x)$  xác định trên  $[p - \delta_1, p + \delta_1]$ . Nói cách khác,  $g \in C^1[a, b]$ .

Xét  $g'(p)$ . Theo giả thuyết,  $f(p) = 0$ , nên  $g'(p) = 0$ . Áp dụng phần b của bổ đề 2.1 cho  $g'$  và cho  $0 < k < 1$  bất kì, ta thấy rằng tồn tại  $\delta_2 > 0$  sao cho:

$$|g'(x)| \leq k \forall x \in [p - \delta_2, p + \delta_2] \subseteq [a, b]$$

Chọn  $0 < \delta < \min\{\delta_1, \delta_2\}$ . Vậy ta chứng minh được điều 1, rằng tồn tại  $\delta > 0$  sao cho:

$$g \in C^1 I \text{ và } |g'(x)| \leq k < 1 \forall x \in I \text{ với } I = [p - \delta, p + \delta]$$

Ta chứng minh điều 2 như sau:

Theo định lí giá trị trung bình, với mọi  $x \in I$ , tồn tại  $\xi$  nằm giữa  $x$  và  $p$  sao cho:

$$|g(x) - g(p)| = |g'(\xi)| |x - p|$$

Theo công thức chuỗi của phương pháp Newton,  $p$  là điểm bất động của  $g$ , tức  $p = g(p)$ . Thế vào phương trình trên, ta có:

$$|g(x) - p| = |g(x) - g(p)| = |g'(\xi)| |x - p| \leq k |x - p| < |x - p|$$

Do  $x \in I$  nên  $|x - p| < \delta$ , do đó:

$$|g(x) - p| < |x - p| < \delta \iff g(x) \in I$$

Vậy ta chứng minh được điều 2.

Tổng hợp lại, đến đây, ta chứng minh được tồn tại  $\delta > 0$  sao cho:

$$\begin{cases} g \in C^1 I = [p - \delta, p + \delta] \text{ và } |g(x)| < 1 \forall x \in I \\ g(x) \in I \forall x \in I \end{cases}$$

Áp dụng định lí điểm bất động, ta thấy chuỗi  $\{p_n\}_{n=0}^\infty$  cho bởi công thức của phương pháp Newton hội tụ về điểm bất động  $p$  của  $g$ , cũng là nghiệm của  $f$ , với  $p_0$  khởi đầu bất kì thuộc  $[p - \delta, p + \delta]$ . đpcm.

Kết quả trên có ý nghĩa quan trọng về lí thuyết do đảm bảo sự hội tụ của phương pháp Newton khi biết  $\delta$  “phù hợp”, tuy nhiên trong bài tập lại ít dùng do không nói đến cách tìm  $\delta$ .

Theo kinh nghiệm, phương pháp Newton có một đặc điểm hữu dụng là nó hội tụ nhanh với  $p_0$  tốt, đồng thời phân kì nhanh với  $p_0$  xấu, cho phép loại bỏ các điểm khởi đầu kém.

### 2.4.3 Phương pháp dây cung

Một điểm yếu quan trọng của phương pháp Newton là cần phải tính đạo hàm của  $f$ , và có nhiều trường hợp đạo hàm rất khó tính hay ước lượng.

Để tránh điểm yếu này, *phương pháp dây cung* (*secant method*) có một chút thay đổi trong công thức chuỗi.

Theo định nghĩa:

$$f'(p_n) = \lim_{x \rightarrow p_n} \frac{f(x) - f(p_n)}{x - p_n}$$

Nếu  $p_{n-1}$  gần với  $p_n$ , ta có:

$$f'(p_n) \approx \frac{f(p_{n-1}) - f(p_n)}{p_{n-1} - p_n} = \frac{f(p_n) - f(p_{n-1})}{p_n - p_{n-1}}$$

(Công thức trên là một xấp xỉ *sai phân hữu hạn* (*finite difference*)). Thay vào công thức 2.6, ta có:

$$p_{n+1} = p_n - \frac{f(p_n)}{\frac{f(p_n) - f(p_{n-1})}{p_n - p_{n-1}}} = p_n - \frac{f(p_n)(p_n - p_{n-1})}{f(p_n) - f(p_{n-1})} \quad (2.7)$$

Đây chính là công thức được dùng trong phương pháp dây cung.

**Phương pháp 2.4: Phương pháp dây cung (secant method)**

Phương pháp này cho phép tìm nghiệm  $p$  của  $f(p) = 0$  khi biết hai điểm khởi đầu  $p_1$  và  $p_2$ .

Đặt  $p_3$  là hoành độ của giao điểm của đường thẳng nối  $(p_1, f(p_1))$  và  $(p_2, f(p_2))$  với  $Ox$ . Tiếp tục thực hiện phương pháp trên với  $p_2$  và  $p_3$  và các số sau đó, chuỗi sẽ hội tụ đến  $p$ .

Chú ý rằng, công thức 2.7 có thể được rút ngắn thành:

$$p_{n+1} = \frac{f(p_n)p_{n-1} - f(p_{n-1})p_n}{f(p_n) - f(p_{n-1})} \quad (2.8)$$

Công thức trên cũng chính là công thức nhận được khi sử dụng cách tính thông thường (tìm phương trình đường thẳng nối hai điểm  $(p_1, f(p_1))$  và  $(p_2, f(p_2))$  rồi tìm giao điểm với  $Ox$ ). So sánh với công thức (2.7), ta thấy:

- Công thức (2.8) có tử số và mẫu số đều là những số rất nhỏ (do số trừ và số bị trừ ở hai hiệu đều xấp xỉ nhau), dẫn đến sai lệch khi tính toán.
- Công thức (2.7) nhân hiệu ở tử số với  $f(p_n)$  trước khi chia, do đó giảm được sai lệch khi tính toán.

Do vậy, trong sử dụng thực tế, công thức 2.7 được sử dụng nhiều hơn.

**2.4.4 Phương pháp điểm sai**

*Phương pháp điểm sai* (*false position method*, hay *Regula Falsi*) sinh ra các xấp xỉ theo cách gần giống với phương pháp dây cung, tuy nhiên phương pháp này có một khác biệt quan trọng: nó đảm bảo nghiệm luôn nằm trong khoảng đang tìm, giống phương pháp chia đôi, và thu hẹp khoảng này sau mỗi lần lặp. Tính chất này gọi là *bracketing*, và phương pháp Newton và dây cung không có tính chất này.

**Phương pháp 2.5: Phương pháp điểm sai (Regula Falsi)**

Phương pháp này cho phép tìm nghiệm  $p$  của  $f(p) = 0$  khi biết *hai* điểm khởi đầu  $p_0$  và  $p_1$  sao cho  $f(p_0)$  và  $f(p_1)$  trái dấu.

Đặt  $p_2$  là hoành độ của giao điểm của đường thẳng nối  $(p_0, f(p_0))$  và  $(p_1, f(p_1))$  với  $Ox$ .

Cách tính  $p_3$  như sau:

- Nếu  $f(p_1)$  và  $f(p_2)$  trái dấu, thì  $p_3$  là hoành độ của giao điểm của đường thẳng nối  $(p_2, f(p_2))$  và  $(p_1, f(p_1))$  với  $Ox$ .
- Nếu không, thì  $p_3$  là hoành độ của giao điểm của đường thẳng nối  $(p_2, f(p_2))$  và  $(p_0, f(p_0))$  với  $Ox$ ; đồng thời, tráo đổi giá trị của  $p_0$  và  $p_1$ .

Tương tự với  $p_3$ , tính được  $p_4, p_5, \dots$

Ta thấy yêu cầu  $f(p_0)$  và  $f(p_1)$  trái dấu là hiển nhiên do phương pháp này có tính “bracketing”, nếu không có nghiệm trong khoảng giữa  $p_0$  và  $p_1$  thì phương pháp sẽ không hội tụ.

Ta cũng thấy yêu cầu tráo giá trị của  $p_0$  và  $p_1$  để đảm bảo nghiệm nằm giữa  $p_2$  và  $p_3$ . Ngoài ra, do việc tráo giá trị, khi thuật toán kết thúc,  $p$  chỉ đảm bảo kẹp giữa 2 giá trị cuối  $p_N$  và  $p_{N-1}$ .



## Chương 3

# Giải hệ phương trình

Chúng ta có 2 loại hệ phương trình:

- Hệ phương trình tuyến tính
- Hệ phương trình phi tuyến

Chúng ta đã biết các phương pháp giải trực tiếp và gián tiếp hệ phương trình tuyến tính:

- Các phương pháp giải trực tiếp:
  - Phương pháp Cramer
  - Phương pháp thế
  - Phương pháp sử dụng ma trận nghịch đảo
  - Phương pháp khử Gauss, Gauss-Jordan
- Các phương pháp giải gián tiếp
  - Phương pháp lặp đơn
  - Phương pháp lặp Seidel
- Các phương pháp tìm trị riêng và véc tơ riêng của ma trận

### 3.1 Đặt bài toán và phương pháp giải

Hệ phương trình tuyến tính  $n$  phương trình,  $n$  ẩn  $x_1, x_2, \dots, x_n$  là tập  $n$  phương trình  $E_1, E_2, \dots, E_n$  dạng

$$\begin{cases} E_1 : a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ E_2 : a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ E_n : a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$



với các hệ số  $a_{jk}$  và  $b_j$  đã biết. Hệ được gọi là thuần nhất nếu các  $b_j$  bằng 0, trong trường hợp ngược lại được gọi là hệ không thuần nhất.

Dùng cách biểu diễn ma trận, ta có thể viết hệ (3.1) dưới dạng:

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (3.1)$$

Ở đây, ma trận hệ số  $A = [a_{jk}]$  là ma trận vuông cấp  $n$ ,  $x$  và  $b$  là các véc tơ cột:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

Ma trận  $\tilde{\mathbf{A}}$  sau được gọi là ma trận mở rộng (augmented matrix) của hệ (3.1):

$$\tilde{\mathbf{A}} = [\mathbf{A}, \mathbf{b}] = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & : & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & : & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & : & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} & : & b_n \end{pmatrix}$$

Nghiệm của (3.1) là bộ số  $x_1, x_2, \dots, x_n$  thỏa mãn tất cả phương trình của hệ.

Véc tơ nghiệm của (3.1) là  $\mathbf{x}$  mà các thành phần của nó lập thành một nghiệm của (3.1).

Hệ phương trình (3.1) có thể giải được bằng

- *phương pháp trực tiếp* (phương pháp khử Gauss, ...), hoặc
- *phương pháp gián tiếp* hay *phương pháp lặp*

## 3.2 Phương pháp khử Gauss

Chúng ta đã biết phương pháp sử dụng định thức để giải hệ phương trình (3.1), đó là *phương pháp Cramer*. Ở đây ta xét *phương pháp khử Gauss*, cũng là một phương pháp trực tiếp, để giải hệ phương trình tuyến tính.

## 3.2.1 Phương pháp khử Gauss

**Phương pháp 3.1: Phương pháp khử Gauss**

Phương pháp này khử liên tiếp các ẩn để từng bước đưa ma trận mở rộng  $\tilde{\mathbf{A}}$  về dạng tam giác trên (upper triangular matrix, hay dạng bậc thang). Phương pháp gồm hai phần thực hiện lần lượt như sau:

1. *Quá trình thuận (forward elimination)*: Dùng các phép biến đổi hàng sơ cấp để đưa  $\tilde{\mathbf{A}}$  về dạng tam giác trên:

- (a) Khử  $x_1$  từ  $E_{\geq 2}$  bằng cách:

$$E_j := E_j - \frac{a_{j1}}{a_{11}} E_1 \quad \forall j \in [2, n] \quad (3.2)$$

$a_{11}$  gọi là *phần tử trục xoay (pivot)*,  $E_1$  gọi là *phương trình chính (pivot equation)*.

- (b) Với  $i = 2, \dots, n-1$ , khử  $x_i$  từ  $E_{>i}$  bằng cách tương tự như trên, cuối cùng thu được dạng tam giác trên.

2. *Quá trình ngược (back substitution)*: Giải  $\mathbf{x}$  từ cuối lên:

- (a) Giải  $x_n$  từ  $E_n$ , giải tiếp được  $x_{n-1}$  do đã biết  $x_n$ .
- (b) Tương tự giải được đến  $x_1$ , cuối cùng thu được nghiệm  $\mathbf{x}$ .

(“back” trong cụm “back substitution” nghĩa là các ẩn được giải từ cuối lên, do trước đó đã đưa được  $\mathbf{A}$  về dạng tam giác trên. Tương tự, nếu  $\mathbf{A}$  ở dạng tam giác dưới, việc thế từ trên xuống sẽ gọi là “forward substitution”. Dù hai dạng này tương đương, trong khử Gauss ta chỉ nói đến back substitution.)

Ta kí hiệu ma trận  $\mathbf{A}$  khởi đầu là  $\mathbf{A}^{(1)}$ . Sau khi kết thúc bước khử  $x_i$ , ma trận  $\mathbf{A}^{(i)}$  sẽ biến đổi thành  $\mathbf{A}^{(i+1)}$ . Bước cuối cùng là bước khử  $x_{n-1}$  (vì  $x_n$  không cần khử), và ma trận sau cùng là  $\mathbf{A}^{(n)}$ .

Xem xét kĩ hơn, ta thấy (3.2) có một chi tiết nhạy cảm là phép chia. Nếu  $a_{11} = 0$ , phương pháp không thể thực hiện được, cho dù thực tế hệ phương trình có thể có nghiệm. Một cách xử lí trường hợp này là *đổi vị trí hàng*, như trong hai ví dụ sau:

**Ví dụ 3.1.** *Hãy giải hệ phương trình:*

$$8x_2 + 2x_3 = -7 \quad (E_1)$$

$$3x_1 + 5x_2 + 2x_3 = 8 \quad (E_2)$$

$$6x_1 + 2x_2 + 8x_3 = 26 \quad (E_3)$$

Chúng ta xoay trục từ  $E_1$ , nhưng do  $E_1$  không có ẩn  $x_1$ , trong khi đó hệ số của  $x_1$  trong phương trình  $E_3$  là lớn nhất. Vì vậy ta đổi chỗ  $E_1$  và  $E_3$  cho nhau.

Tới đây ta có ma trận mở rộng như sau:

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 8 & : & 26 \\ 3 & 5 & 2 & : & 8 \\ & 8 & 2 & : & -7 \end{pmatrix}$$

Khử  $x_1$  được:

$$\tilde{A}^{(1)} = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 8 & : & 26 \\ & 4 & -2 & : & -5 \\ & 8 & 2 & : & -7 \end{pmatrix}$$

Khử  $x_2$  được:

$$\tilde{A}^{(2)} = \begin{pmatrix} 6 & 2 & 8 & : & 26 \\ & 4 & -2 & : & -5 \\ & & 6 & : & 3 \end{pmatrix}$$

Vậy ta giải được  $x_3 = 0,5$ ,  $x_2 = -1$ ,  $x_1 = 4$ .

**Ví dụ 3.2.** Hãy giải hệ phương trình:

$$x_1 - x_2 + 2x_3 - x_4 = -8 \quad (E_1)$$

$$2x_1 - 2x_2 + 3x_3 - 3x_4 = -20 \quad (E_2)$$

$$x_1 + x_2 + x_3 = -2 \quad (E_3)$$

$$x_1 - x_2 + 4x_3 + 3x_4 = 4 \quad (E_4)$$

Ta có ma trận mở rộng như sau:

$$\tilde{A} = \tilde{A}^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & : & -8 \\ 2 & -2 & 3 & -3 & : & -20 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & : & -2 \\ 1 & -1 & 4 & 3 & : & 4 \end{pmatrix}$$

Khử  $x_1$  bằng chuỗi biến đổi

$$E_2 := E_2 - 2E_1; E_3 := E_3 - E_1; E_4 := E_4 - E_1$$

cho kết quả:

$$\tilde{A}^{(2)} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & : & -8 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & : & -4 \\ 0 & 2 & -1 & 1 & : & 6 \\ 0 & 0 & 2 & 4 & : & 12 \end{pmatrix}$$

Điểm quay  $a_{22}^{(2)} = 0$ , do đó cần phải đổi hàng. Ta chọn  $a_{32}^{(2)} \neq 0$ , do đó đổi chỗ  $E_2$  và  $E_3$ :

$$\tilde{A}^{(2)} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & : & -8 \\ 0 & 2 & -1 & 1 & : & 6 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & : & -4 \\ 0 & 0 & 2 & 4 & : & 12 \end{pmatrix}$$

Do  $x_2$  đã được khử khỏi  $E_3$  và  $E_4$ , ta có:

$$\tilde{A}^{(3)} = \tilde{A}^{(2)} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & : & -8 \\ 0 & 2 & -1 & 1 & : & 6 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & : & -4 \\ 0 & 0 & 2 & 4 & : & 12 \end{pmatrix}$$

Khử  $x_3$  bằng

$$E_4 := E_4 - (-2)E_3$$

cho kết quả:

$$\tilde{A}^{(4)} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & -1 & : & -8 \\ 0 & 2 & -1 & 1 & : & 6 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & : & -4 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & : & 4 \end{pmatrix}$$

Vậy ta giải được  $x_4 = 2$ ,  $x_3 = 2$ ,  $x_2 = 3$ ,  $x_1 = -7$ .

Phương pháp khử Gauss còn có một số biến thể:

- Phương pháp Gauss-Jordan: đưa  $\mathbf{A}$  về dạng đường chéo thay vì dạng tam giác trên.
- Phương pháp Doolittle, phương pháp Crout, phương pháp Cholesky: đều dựa trên phân tích LU (LU factorization), sẽ giới thiệu ở phần sau.

### 3.2.2 Độ phức tạp

Ta phân tích độ phức tạp của phương pháp khử Gauss:

- Có tổng cộng  $n - 1$  bước khử.
- Ở bước  $k$ , ta khử  $x_k$  trong các phương trình  $E_{>k}$ , tổng cộng là  $n - k$  phương trình.
- Trong mỗi phương trình:
  - Có 1 phép chia: ví dụ  $\frac{a_{i1}}{a_{11}}$  trong (3.2)
  - Có  $n - k + 1$  phép nhân: ví dụ  $\frac{a_{i1}}{a_{11}}E_1$  trong (3.2)
  - Có  $n - k + 1$  phép trừ: ví dụ chính (3.2)

Do đó, tổng số phép tính của phương pháp này là:

$$\begin{aligned} C(n) &= \sum_{k=1}^{n-1} (n - k) + 2 \sum_{k=1}^{n-1} (n - k)(n - k + 1) \\ &= \sum_{s=1}^{n-1} s + 2 \sum_{k=1}^{n-1} s(s + 1) \text{ (with } s = n - k) \\ &= \frac{1}{2}n(n - 1) + \frac{2}{3}n(n^2 - 1) \\ &\approx \frac{2}{3}n^3 \end{aligned}$$

Ta nói rằng phương pháp khử Gauss có độ phức tạp  $\mathcal{O}(n^3)$ .

### 3.3 Phân tích LU và Ma trận nghịch đảo

Chúng ta tiếp tục thảo luận các phương pháp số giải hệ phương trình tuyến tính  $n$  phương trình,  $n$  ẩn. Trong phần này, ta xem xét ba phương pháp cải tiến từ phương pháp khử Gauss, cho phép tìm nghiệm nhanh chóng hơn, gồm phương pháp Doolittle, phương pháp Cholesky, và phương pháp Crout. Cả ba phương pháp đều dựa trên phân tích LU.

Điểm chung của các phương pháp này là đều cố gắng đưa ma trận hệ số về tích của các ma trận tam giác trên (Upper triangular matrix) và ma trận tam giác dưới (Lower triangular matrix). Hai dạng ma trận này rất hữu ích vì cho phép tìm  $\mathbf{x}$  với độ phức tạp  $\mathcal{O}(n^2)$ ; nếu xét theo khía cạnh này, phương pháp khử Gauss khác ở điểm là *trực tiếp* biến đổi về dạng tam giác. Tất nhiên, phần lớn tính toán lại chuyển về việc phân tích ra dạng ma trận đặc biệt này, và với một số hệ phương trình đặc biệt, độ phức tạp có thể thấp hơn  $\mathcal{O}(n^3)$ .

Ba phương pháp được trình bày trong phần này đều gắn chặt với một kiểu phân tích ra ma trận tam giác. Vì rất dễ để giải nghiệm từ dạng tam giác, nên tên phương pháp vừa chỉ phương pháp phân tích ra dạng tam giác tương ứng, vừa chỉ phương pháp giải hệ tuyến tính từ dạng tam giác đã phân tích.

#### 3.3.1 Phân tích LU & phương pháp Doolittle

##### Định nghĩa 3.1: Phân tích LU (LU factorization)

Phân tích LU là việc phân tích ma trận vuông  $\mathbf{A}$  thành tích hai ma trận

$$\mathbf{A} = \mathbf{LU}$$

trong đó  $\mathbf{L}$  là ma trận tam giác dưới và  $\mathbf{U}$  là ma trận tam giác trên.

Một số lưu ý về phân tích LU:

- Không phải mọi ma trận vuông đều có phân tích LU. Tuy nhiên, ta thừa nhận một kết quả quan trọng là mọi ma trận khả nghịch  $\mathbf{A}_0$  đều có thể sắp xếp lại các hàng để thu được một ma trận  $\mathbf{A}$  có phân tích LU.
- Có thể có nhiều cách phân tích LU.

Sau đây ta tìm hiểu phương pháp Doolittle để phân tích LU. Ta sẽ xem xét kết quả của phương pháp phân tích LU này với bài toán giải hệ phương trình tuyến tính trước, sau đó mới đi sâu vào công thức toán học của nó.

#### Phương pháp Doolittle: Dùng dạng LU để giải hệ tuyến tính

Định lý sau đây cũng chính là công thức cho phương pháp Doolittle.

**Định lý 3.1**

Nếu hệ tuyến tính  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  có thể giải được bằng khử Gauss mà không cần đổi vị trí hàng, thì  $\mathbf{A}$  có thể phân tích thành tích của ma trận tam giác trên  $\mathbf{U}$  và tam giác dưới  $\mathbf{L}$  (tức  $\mathbf{A} = \mathbf{LU}$ ) với dạng sau:

$$\mathbf{U} = \begin{pmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & \dots & a_{1n}^{(1)} \\ & a_{22}^{(2)} & \dots & a_{2n}^{(2)} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & a_{nn}^{(n)} \end{pmatrix}, \text{ và } \mathbf{L} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ m_{21} & 1 & & \\ \vdots & \ddots & \ddots & \\ m_{n1} & \dots & m_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix}$$

trong đó

- $a_{ji}^k$  là hệ số của  $x_i$  trong phương trình  $E_j$  tại bước khử thứ  $k$
- $m_{ji} = \frac{a_{ji}^{(i)}}{a_{ii}^{(i)}}$  là hệ số của  $E_j$  trong, ví dụ, công thức (3.2).

$\mathbf{U}$  cũng chính là ma trận  $\mathbf{A}$  thu được sau khi khử Gauss.

Chú ý rằng  $\mathbf{U}$  là  $\mathbf{A}$  sau khi khử Gauss, tức ma trận  $\tilde{\mathbf{A}}$  trong phần 3.2 nhưng bỏ đi cột cuối.

Cần nhắc lại rằng, đến đây, ta vẫn cần giả sử hệ có thể giải được bằng khử Gauss mà *không* cần đổi vị trí hàng. Mở rộng phương pháp Doolittle cho trường hợp cần đổi vị trí hàng không khó. Trước hết, ta cần tìm cách biểu diễn việc tráo đổi vị trí hàng.

**Định nghĩa 3.2: Ma trận hoán vị (permutation matrix)**

Ma trận hoán vị  $\mathbf{P}$  là ma trận có được bằng cách sắp xếp lại các hàng của  $\mathbf{I}$  tùy ý.

Nhân  $\mathbf{P}$  vào bên trái  $\mathbf{A}$  sẽ tráo các hàng của  $\mathbf{A}$  theo đúng cách tráo các hàng của  $\mathbf{I}$  để tạo ra  $\mathbf{P}$ . Nói cách khác,  $\mathbf{P}$  là tích các ma trận của *biến đổi sơ cấp tráo hàng* (row swapping elementary operation).

Ta chọn  $\mathbf{P}$  sao cho  $\mathbf{PA}$  có thể giải bằng khử Gauss mà không cần tráo vị trí hàng.  $\mathbf{P}$  được xây dựng đơn giản bằng cách áp dụng cách tráo hàng của Gauss cho ma trận  $\mathbf{I}$ .

**Ví dụ 3.3.** Tìm ma trận hoán vị cho ma trận trong ví dụ 3.1, sao cho sau khi ma trận đó với ma trận gốc, nhận được một ma trận có thể dùng phương pháp khử Gauss.

Trong ví dụ trên, hệ có thể dùng phương pháp khử Gauss sau khi đổi chỗ  $E_1$

và  $E_3$ . Vậy một ma trận hoán vị phù hợp là:

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Sau khi tìm được  $\mathbf{P}$ ,  $\mathbf{PA}$  có thể áp dụng phương pháp khử Gauss mà không cần tráo vị trí hàng. Theo định lý 3.1,  $\mathbf{PA}$  có phân tích LU:

$$\begin{aligned} \mathbf{PA} &= \mathbf{LU} \\ \Leftrightarrow \mathbf{A} &= \mathbf{P}^{-1}\mathbf{LU} = (\mathbf{P}^t\mathbf{L})\mathbf{U} \text{ (do } \mathbf{P}^{-1} = \mathbf{P}^t) \end{aligned}$$

### Chứng minh phương pháp Doolittle

Phần này chứng minh kĩ hơn về tính đúng đắn của phương pháp Doolittle, và có thể bỏ qua.

*Chứng minh định lý 3.1.* Ta xem xét công thức (3.2). Xét trường hợp  $j = 2$ :

$$E_2 := E_2 - \frac{a_{21}}{a_{11}}E_1 = E_2 - m_{21}E_1$$

Sử dụng phép biến đổi sơ cấp cộng một hàng với  $\alpha$  lần một hàng khác (row addition elementary operation), ta có ma trận biến đổi sau:

$$\mathbf{M}_2^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ -m_{21} & 1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

Tương tự, cùng trong bước khử đầu tiên (khử  $x_1$ ) này, ta có dạng tổng quát hơn của  $\mathbf{M}_j^{(1)}$ :

$$\mathbf{M}_j^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ -m_{j1} & & \ddots & \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

Sau khi kết thúc bước khử  $x_1$ ,  $\mathbf{A}$  được biến đổi thành

$$\mathbf{M}_2^{(1)}\mathbf{M}_3^{(1)}\dots\mathbf{M}_n^{(1)}\mathbf{A} = \mathbf{M}^{(1)}\mathbf{A} = \mathbf{M}^{(1)}\mathbf{A}^{(1)} = \mathbf{A}^{(2)}$$

và hơn nữa

$$\mathbf{A}^{(2)}\mathbf{x} = \mathbf{M}^{(1)}\mathbf{Ax} = \mathbf{M}^{(1)}\mathbf{b} = \mathbf{b}^{(2)}$$

Để dàng chứng minh được  $\mathbf{M}^{(1)}$  ở trên, gọi là ma trận biến đổi Gauss thứ nhất, có dạng sau:

$$\mathbf{M}^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ -m_{21} & 1 & & \\ \vdots & & \ddots & \\ -m_{n1} & & & 1 \end{pmatrix}$$

Tương tự, ta chứng minh được  $\mathbf{M}^k$  (ma trận biến đổi Gauss thứ  $k$ ) có dạng sau:

$$\mathbf{M}^{(k)} = \begin{pmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & -m_{k+1,k} & \ddots & \\ & & \vdots & & \ddots \\ & & -m_{n,k} & & & 1 \end{pmatrix}$$

Cuối cùng, sau khi kết thúc bước khử  $x_n$ :

$$\mathbf{M}^{(1)} \mathbf{M}^{(2)} \dots \mathbf{M}^{(n)} \mathbf{A} = \mathbf{M} \mathbf{A} = \mathbf{A}^{(n)}$$

trong đó  $\mathbf{A}^{(n)}$  chính là ma trận  $\mathbf{A}$  sau khi khử Gauss:

$$\mathbf{A}^{(n)} = \begin{pmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & \dots & a_{1n}^{(1)} \\ & a_{22}^{(2)} & \dots & a_{2n}^{(2)} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & a_{nn}^{(n)} \end{pmatrix}$$

Tới đây, chúng ta đã biến đổi được phương trình ban đầu (3.1) sang dạng sau:

$$\mathbf{A}^{(n)} \mathbf{x} = \mathbf{M}^{(n-1)} \mathbf{A}^{(n-1)} \mathbf{x} = \mathbf{M}^{(n-1)} \mathbf{b}^{(n-1)} = \mathbf{b}^{(n)} \quad (3.3)$$

trong đó  $\mathbf{A}^{(n)}$  là một ma trận tam giác trên.

Giờ đây, nếu coi  $\mathbf{A}^{(n)}$  là thành phần  $\mathbf{U}$  cần tìm, ta cần nhân vào trước hai vế của (3.3) một thành phần  $\mathbf{L}$  nào đó để đưa (3.3) về lại (3.1).

Thành phần  $\mathbf{U}$  đã thấy chỉ đơn giản là  $\mathbf{A}$  qua một chuỗi các biến đổi sơ cấp cộng một hàng với  $\alpha$  lần một hàng khác. Do đó  $\mathbf{L}$  chỉ cần là một ma trận có thể đảo ngược chuỗi biến đổi này.

Xét biến đổi  $\mathbf{M}_2^{(1)}$ , biến đổi

$$\mathbf{L}_2^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ m_{21} & 1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

sẽ đảo ngược được  $\mathbf{M}_2^{(1)}$ . Lý do cũng rất đơn giản:



- $\mathbf{M}_2^{(1)}$  lấy  $E_2$  trừ đi  $m_{21}$  lần  $E_1$ , thì
- $\mathbf{L}_2^{(1)}$  lấy  $E_2$  cộng với  $m_{21}$  lần  $E_1$

Tương tự, ta dễ dàng thấy

$$\mathbf{L}^{(k)} = \begin{pmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & m_{k+1,k} & \ddots & \\ & & \vdots & & \ddots \\ & & m_{n,k} & & & 1 \end{pmatrix}$$

sẽ đảo ngược được  $\mathbf{M}^{(k)}$ .

Nhân  $\mathbf{L}^{(k)}$  vào trước hai vế của (3.3) theo thứ tự  $k$  tăng dần từ 1 đến  $n-1$ , ta có:

$$\begin{aligned} \mathbf{L}^{(1)}\mathbf{L}^{(2)}\dots\mathbf{L}^{(n-1)}\mathbf{A}^{(n)}\mathbf{x} &= \mathbf{L}^{(1)}\mathbf{L}^{(2)}\dots\mathbf{L}^{(n-1)}\mathbf{b}^{(n)} \\ \iff \mathbf{L}^{(1)}\mathbf{L}^{(2)}\dots\mathbf{L}^{(n-1)}\mathbf{M}^{(n-1)}\dots\mathbf{M}^{(2)}\mathbf{M}^{(1)}\mathbf{A}\mathbf{x} &= \mathbf{L}^{(1)}\mathbf{L}^{(2)}\dots\mathbf{L}^{(n-1)} \\ &\quad \mathbf{M}^{(n-1)}\dots\mathbf{M}^{(2)}\mathbf{M}^{(1)}\mathbf{b} \\ &\iff \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \end{aligned}$$

Đến đây, ta nhận được phương trình (3.1) ban đầu. Vậy tích các  $\mathbf{L}^{(k)}$  theo thứ tự trên là một giá trị  $\mathbf{L}$  phù hợp. Không khó để chứng minh rằng:

$$\mathbf{L} = \mathbf{L}^{(1)}\mathbf{L}^{(2)}\dots\mathbf{L}^{(n-1)} = \begin{pmatrix} 1 & & & & \\ m_{21} & \ddots & & & \\ \vdots & \ddots & 1 & & \\ \vdots & \vdots & m_{k+1,k} & \ddots & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \ddots \\ m_{n1} & \dots & m_{n,k} & \dots & m_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix}$$

Vậy ta đã xây dựng được phân tích LU của  $\mathbf{A}$ , với  $\mathbf{L}$  và  $\mathbf{U}$  có dạng như yêu cầu.

đpcm.

### 3.3.2 Phân tích $\mathbf{LL}^t$ và phương pháp Cholesky

Thuật toán Cholesky phân tích một ma trận xác định dương ra dạng  $\mathbf{LL}^t$ . Để tìm hiểu phân tích này, ta cần biết về ma trận xác định dương.

**Định nghĩa 3.3:** Ma trận xác định dương (positive definitive matrix)

Ma trận  $\mathbf{A}$   $n \times n$  gọi là xác định dương nếu:

- $\mathbf{A}$  đối xứng, và
- $\mathbf{x}^t \mathbf{A} \mathbf{x} > 0 \forall \mathbf{x} \neq 0$

$\mathbf{L}$  có dạng như sau (viết rõ lại để tiện biểu diễn về sau):

$$\mathbf{L} = \begin{pmatrix} l_{11} & & & \\ l_{21} & l_{22} & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ l_{n1} & \dots & \dots & l_{nn} \end{pmatrix}$$

Ta thừa nhận định lí sau:

**Định lí 3.2**

Ma trận  $\mathbf{A}$  là xác định dương khi và chỉ khi nó phân tích được ra dạng  $\mathbf{L}\mathbf{L}^t$ , trong đó  $\mathbf{L}$  là ma trận tam giác dưới với đường chéo chính khác 0.

Do có số ẩn không lớn (với ma trận  $n \times n$  cần tìm tổng cộng  $\frac{n(n+1)}{2}$  ẩn), đồng thời ma trận tích có dạng phù hợp, nên phương pháp này có thể giải bằng tay các ẩn theo cách thế thông thường với  $n$  nhỏ. Nếu không tiện tính tay, ta có phương pháp chính xác sau:

**Phương pháp 3.2: Phương pháp Cholesky**

Phương pháp Cholesky phân tích ma trận xác định dương  $\mathbf{A}$  thành dạng  $\mathbf{L}\mathbf{L}^t$ .

Lần lượt tính phần tử khác 0 ở cột 1, 2, .... Bước thứ  $i$  sẽ tính các phần tử thuộc cột  $i$  như sau:

- Tính  $l_{ii}$ :

$$l_{ii} = \left( a_{ii} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik}^2 \right)^{0,5}$$

- Tính các phần tử còn lại, nếu có:

$$l_{ji} = \frac{1}{l_{ii}} \left( a_{ji} - \sum_{k=i+1}^n l_{jk} l_{ik} \right) \mid j \in [i+1, n]$$

### 3.3.3 Phân tích LU cho ma trận dải & thuật toán Crout

Ta quay trở lại với phân tích LU, tuy nhiên sử dụng thuật toán khác, nhanh vượt trội so với Doolittle, cho một loại ma trận đặc biệt: ma trận dải.

#### Định nghĩa 3.4: Ma trận dải (band matrix)

Ma trận  $n \times n$  gọi là ma trận dải nếu có  $1 < p, q < n$  sao cho  $a_{ij} = 0$  khi  $j - i \geq p$  hoặc  $i - j \geq q$ .

Nói cách khác, hai chỉ số  $p, q$  chỉ số đường chéo mà các phần tử trên đó không nhất thiết bằng 0:

- $p$  đường chéo trên đường chéo chính, gồm cả đường chéo chính
- $q$  đường chéo dưới đường chéo chính, gồm cả đường chéo chính

Ta lại xét tiếp một trường hợp đặc biệt: ma trận dải với  $p = q = 2$ , gọi là *ma trận ba đường chéo* (*tridiagonal matrix*).

Nếu  $\mathbf{A}$  trong (3.1) có dạng ba đường chéo:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & & & \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & & \\ & a_{32} & a_{33} & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & a_{n-1,n} \\ & & & a_{n,n-1} & a_{nn} \end{pmatrix}$$

thì có thể phân tích  $\mathbf{A}$  ra dạng LU như sau:

$$\mathbf{L} = \begin{pmatrix} l_{11} & & & & \\ l_{21} & l_{22} & & & \\ & l_{32} & l_{33} & & \\ & & \ddots & \ddots & \\ & & & l_{n,n-1} & l_{nn} \end{pmatrix}, \text{ và } \mathbf{U} = \begin{pmatrix} 1 & u_{12} & & & \\ & 1 & u_{23} & & \\ & & \ddots & \ddots & \\ & & & \ddots & u_{n-1,n} \\ & & & & 1 \end{pmatrix}$$

Do có số ẩn không lớn (với ma trận  $n \times n$  cần tìm tổng cộng  $3n - 2$  ẩn), đồng thời ma trận tích có dạng phù hợp, nên phương pháp này có thể giải bằng tay các ẩn theo cách thế thông thường với  $n$  nhỏ. Nếu không tiện tính tay, ta giới thiệu qua phương pháp sau:

**Phương pháp 3.3: Phương pháp Crout cho ma trận ba đường chéo**

Phương pháp Crout dùng để phân tích ma trận ra dạng LU. Dạng LU của phương pháp Crout có khác biệt so phương pháp Doolittle:

- Phương pháp Crout tạo ma trận  $U$  có đường chéo chính bằng 1.
- Phương pháp Doolittle tạo ma trận  $L$  có đường chéo chính bằng 1.

### 3.4 Các phương pháp lặp

Phương pháp khử Gauss và các biến thể của nó trong hai phần cuối cùng là các *phương pháp trực tiếp* để giải hệ phương trình tuyến tính; đây là những phương pháp đưa ra nghiệm sau một số tính toán được xác định trước. Ngược lại, trong trường hợp *giải gián tiếp* hoặc *phương pháp lặp* (*iterative method*) chúng ta bắt đầu từ một giá trị xấp xỉ nghiệm đúng và, nếu thành công, sẽ có được xấp xỉ tốt hơn và tốt hơn từ một quá trình tính toán lặp đi lặp lại. Trong các phương pháp này, số phép tính phụ thuộc vào độ chính xác cần thiết.

Chúng ta áp dụng các phương pháp lặp nếu tốc độ hội tụ đủ nhanh (nếu ma trận có các phần tử nằm trên đường chéo chính lớn hơn các phần tử nằm ngoài, như ta sẽ thấy), hoặc với *ma trận thưa* (*sparse matrix*), tức ma trận có phần lớn các phần tử là 0.

#### 3.4.1 Phương pháp lặp Gauss - Seidel

Đây là một phương pháp lặp quan trọng, được nghiên cứu và sử dụng nhiều. Trước khi đi vào công thức chi tiết, ta xem xét phương pháp qua ví dụ sau:

**Ví dụ 3.4.** Xét hệ phương trình

$$\begin{cases} x_1 - 0,25x_2 - 0,25x_3 &= 50 \\ -0,25x_1 + x_2 &- 0,25x_4 = 50 \\ -0,25x_1 + &x_3 - 0,25x_4 = 25 \\ &- 0,25x_2 - 0,25x_3 + x_4 = 25 \end{cases}$$

Viết lại hệ theo cách sau:

$$\begin{cases} x_1 = & 0,25x_2 + 0,25x_3 & + 50 \\ x_2 = 0,25x_1 & & + 0,25x_4 + 50 \\ x_3 = 0,25x_1 & & + 0,25x_4 + 25 \\ x_4 = & 0,25x_2 + 0,25x_3 & + 25 \end{cases} \quad (1)$$

Ta bắt đầu bằng một xấp xỉ (cho dù có thể khác xa nghiệm cần tìm), ví dụ  $x_1^{(0)} = x_2^{(0)} = x_3^{(0)} = x_4^{(0)} = 100$  và tính  $x^{(1)}$  từ các giá trị này, theo công thức

(1) như sau:

$$\begin{array}{rcl}
 & \text{Giá trị cũ (chưa có giá trị mới)} \downarrow & \\
 x_1^{(1)} = & 0,25x_2^{(0)} + 0,25x_3^{(0)} & + 50 = 100 \\
 x_2^{(1)} = & 0,25x_1^{(1)} & + 0,25x_4^{(0)} + 50 = 100 \\
 x_3^{(1)} = & 0,25x_1^{(1)} & + 0,25x_4^{(0)} + 25 = 75 \\
 x_4^{(1)} = & 0,25x_2^{(1)} + 0,25x_3^{(1)} & + 25 = 68,75 \\
 & \uparrow \text{Giá trị mới} &
 \end{array}$$

Trong tính toán trên,  $\mathbf{x}^{(1)}$  được tính theo công thức (1), nhưng với các giá trị  $x$  mới nhất có được ở thời điểm tính toán. Tiếp tục tính toán, ta có bảng sau:

$k$	$x_1^{(k)}$	$x_2^{(k)}$	$x_3^{(k)}$	$x_4^{(k)}$
1	89,062	88,281	63,281	62,891
2	87,891	87,695	62,695	62,598
3	87,598	87,549	62,549	62,524
4	87,524	87,512	62,512	62,506
5	87,506	87,503	62,503	62,502

Rõ ràng, nghiệm hội tụ rất nhanh.

### Phương pháp Gauss-Seidel

Ta đã thấy Gauss-Seidel, cũng giống như phương pháp Newton hay phương pháp điểm bất động, là một phương pháp lặp (iterative method), tức tính một hàm lặp đi lặp lại, kết quả lần lặp trước là đầu vào của lần lặp sau. Trong phần này, ta sẽ đưa ra công thức lặp Gauss-Seidel theo một cách trực quan từ ví dụ 3.4.

Ví dụ 3.4 thực hiện được dễ dàng nhất khi hệ số của  $x_i$  trong phương trình thứ  $i$  là 1, tức đường chéo chính của  $\mathbf{A}$  chỉ chứa 1. Để tiện trong việc đưa ra công thức, ta giả sử rằng  $a_{jj} = 1 \forall j \in [1, n]$ , do mọi hệ phương trình có thể đưa được về dạng này, thông qua các biến đổi hàng sơ cấp.

Ta tách  $\mathbf{A}$  như sau:

$$\mathbf{A} = \mathbf{I} + \mathbf{L} + \mathbf{U}$$

trong đó  $\mathbf{I}$  là ma trận đơn vị,  $\mathbf{L}$  là ma trận tam giác dưới chặt (strictly),  $\mathbf{U}$  là ma trận tam giác trên chặt.

Thay vào (3.1), ta có:

$$\begin{aligned}
 \mathbf{Ax} &= (\mathbf{I} + \mathbf{L} + \mathbf{U})\mathbf{x} = \mathbf{b} \\
 \iff \mathbf{x} &= \mathbf{b} - \mathbf{Lx} - \mathbf{Ux}
 \end{aligned}$$

Theo ví dụ 3.4, ta thấy  $\mathbf{U}$  chứa các giá trị  $x$  cũ, còn  $\mathbf{L}$  chứa các giá trị  $x$  mới. Từ đó, ta có công thức lặp tổng quát:

$$\mathbf{x}^{(m+1)} = \mathbf{b} - \mathbf{L}\mathbf{x}^{(m+1)} - \mathbf{U}\mathbf{x}^{(m)} \quad (3.4)$$

trong đó  $\mathbf{x}^{(m)}$  là véc tơ nghiệm xấp xỉ thứ  $m$ .

#### Phương pháp 3.4: Phương pháp Gauss-Seidel

Phương pháp này xấp xỉ nghiệm  $\mathbf{x}$  của hệ  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  khi

- biết xấp xỉ bắt đầu  $\mathbf{x}^{(0)}$ , và
- $\mathbf{A}$  không chứa 0 trên đường chéo chính

Gọi các phương trình trong hệ là  $E_i$ . Ta đưa hết  $x_i$  sang riêng về trái của  $E_i$  sao cho hệ số của  $x_i$  là 1. Nói cách khác, ta tính  $x_i$  qua các  $x_j$ ,  $j \neq i$ . Phương pháp Gauss-Seidel thực hiện như sau:

1. Trong mỗi lần lặp, tính  $\mathbf{x}$  như sau:
  - lần lượt tính  $x_i$  theo thứ tự  $i$  tăng dần như công thức đã tách về trái ở trên, và
  - dùng giá trị  $x_j$  với mới nhất có thể khi tính  $x_i$
2. Dừng lại khi đạt điều kiện dừng, nếu không lặp lại bước trên

Chú ý rằng, phương pháp trên chỉ cần điều kiện đường chéo chính của  $\mathbf{A}$  không chứa 0. Điều kiện đường chéo chính chứa toàn 1 được bỏ qua vì trong bước đưa  $x_i$  sang về trái của  $E_i$ , hệ số của  $x_i$  đã được chuyển thành 1.

#### Điều kiện hội tụ

Ta viết lại (3.4) như sau:

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^{(m+1)} &= \mathbf{b} - \mathbf{L}\mathbf{x}^{(m+1)} - \mathbf{U}\mathbf{x}^{(m)} \\ \iff (\mathbf{I} + \mathbf{L})\mathbf{x}^{(m+1)} &= \mathbf{b} - \mathbf{U}\mathbf{x}^{(m)} \\ \iff \mathbf{x}^{(m+1)} &= \mathbf{C}\mathbf{x}^{(m)} + (\mathbf{I} + \mathbf{L})^{-1}\mathbf{b} \text{ với } \mathbf{C} = -(\mathbf{I} + \mathbf{L})^{-1}\mathbf{U} \end{aligned}$$

Chú ý rằng, nếu muốn tính  $\mathbf{C}$  theo công thức trên,  $\mathbf{A}$  phải ở dạng đường chéo chính chứa toàn 1.

Trước hết ta nhớ lại định nghĩa về *véc tơ riêng* và *giá trị riêng* của ma trận:

**Định nghĩa 3.5: Véc tơ riêng (eigenvector) & giá trị riêng (eigenvalue)**

Với mỗi ma trận  $\mathbf{A}$ , véc tơ  $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$  và vô hướng  $\lambda$  được gọi lần lượt là véc tơ riêng và giá trị riêng ứng với véc tơ riêng đó nếu:

$$\mathbf{A}\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}$$

Ta thừa nhận một kết quả quan trọng để tính các giá trị riêng; sau khi đã có các giá trị riêng, ta có thể dễ dàng tìm các véc tơ riêng tương ứng:

$$\det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}) = 0$$

Quay trở lại phương pháp Gauss-Seidel, ta thừa nhận phương pháp này hội tụ khi và chỉ khi tất cả trị riêng của  $\mathbf{C}$  có giá trị tuyệt đối nhỏ hơn 1. Cụ thể hơn, ta xét *bán kính phổ* của  $\mathbf{C}$ .

**Định nghĩa 3.6: Bán kính phổ (spectral radius)**

Bán kính phổ của ma trận  $\mathbf{C}$  là giá trị tuyệt đối lớn nhất của các giá trị riêng của  $\mathbf{C}$ .

Phương pháp Gauss-Seidel, với bán kính phổ  $r$  của  $\mathbf{C}$ , sẽ hội tụ:

- khi và chỉ khi  $r < 1$
- nhanh hơn khi  $r$  nhỏ

Như vậy, ta đã biết điều kiện *cần và đủ* để phương pháp Gauss-Seidel hội tụ. Giờ ta sẽ xem xét một số điều kiện *đủ* cho sự hội tụ này.

Phương pháp Gauss-Seidel sẽ hội tụ khi

$$\|\mathbf{C}\| < 1$$

$\|\mathbf{C}\|$  là *chuẩn (norm)* của  $\mathbf{C}$ . Ta có một số chuẩn hay gặp như sau:

- Chuẩn Frobenius, tức căn bậc hai của tổng của bình phương mọi phần tử:

$$\|\mathbf{C}\| = \sqrt{\sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n c_{jk}^2}$$

- Chuẩn tổng cột, tức giá trị lớn nhất trong tổng các trị tuyệt đối của phần tử một cột:

$$\|\mathbf{C}\| = \max_k \sum_{j=1}^n |c_{jk}|$$

- Chuẩn tổng hàng, tức giá trị lớn nhất trong tổng các trị tuyệt đối của phần tử một hàng:

$$\|\mathbf{C}\| = \max_j \sum_{k=1}^n |c_{jk}|$$

Ba chuẩn này không tương đương với nhau. Hoàn toàn có thể có trường hợp một chuẩn thỏa mãn điều kiện trị tuyệt đối nhỏ hơn 1, đủ để kết luận phương pháp hội tụ, nhưng dùng chuẩn khác thì lại không thể kết luận về sự hội tụ.

### 3.4.2 Phương pháp Jacobi

Phương pháp Gauss-Seidel là một phương pháp *hiệu chỉnh liên tiếp* (*successive correction*) vì *trong* mỗi bước lặp, ta cập nhật giá trị một thành phần  $x_j$  mỗi khi thành phần đó có xấp xỉ mới. *Phương pháp Jacobi* sẽ giới thiệu dưới đây lại thuộc loại *hiệu chỉnh đồng thời*, tức khi tính toán chỉ dùng các xấp xỉ cũ, và cập nhật đồng thời các  $x_j$  ở cuối vòng lặp, sau khi đã tính xong  $x_n$ .

Khác biệt về việc sử dụng giá trị xấp xỉ mới nói ở trên là điểm khác biệt chính yếu của hai phương pháp này. Do đó, ta có thể viết công thức lặp tổng quát cho phương pháp Jacobi dựa trên (3.4) như sau:

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^{(m+1)} &= \mathbf{b} - \mathbf{L}\mathbf{x}^{(m)} - \mathbf{U}\mathbf{x}^{(m)} \\ &= \mathbf{b} - (\mathbf{L} + \mathbf{U})\mathbf{x}^{(m)} \\ &= \mathbf{b} - (\mathbf{A} - \mathbf{I})\mathbf{x}^{(m)} \\ &= \mathbf{b} + (\mathbf{I} - \mathbf{A})\mathbf{x}^{(m)} \end{aligned} \tag{3.5}$$

Tiếp tục chú ý,  $\mathbf{A}$  ở đây vẫn phải ở dạng có đường chéo chính toàn 1.

Phương pháp Jacobi sẽ hội tụ với mọi  $\mathbf{x}^{(0)}$  khi và chỉ khi bán kính phổ của  $\mathbf{I} - \mathbf{A}$  nhỏ hơn 1.

Phương pháp Jacobi gần đây được chú ý nhiều vì cho phép tính toán song song. Bản chất cập nhật lặp tức của phương pháp Gauss-Seidel khiến việc song song hóa rất khó khăn, còn việc cập nhật sau mỗi lần lặp khiến phương pháp Jacobi có thể được song song hóa vô cùng dễ dàng.





## Chương 4

# Các phương pháp nội suy

### 4.1 Mở đầu & Cơ sở lý thuyết

Chúng ta được biết các giá trị của một hàm số ở những điểm khác nhau  $x_0, x_1, \dots, x_n$ . Chúng ta mong muốn tính được giá trị xấp xỉ của hàm tại các điểm  $x$  mới nằm giữa các điểm này mà các giá trị của hàm số được đưa ra. Quá trình này được gọi là *nội suy*.

Chúng ta nên chú ý đến phần này vì nội suy tạo thành nền móng cho cả hai phần tính gần đúng đạo hàm và tính gần đúng tích phân. Thật vậy, phép nội suy cho phép chúng ta phát triển các công thức cho tích phân và đạo hàm bằng số.

Với hàm  $y = f(x)$ , ta kí hiệu các giá trị đã biết của  $f$  như sau

$$f_k = f(x_k) \mid k \in [0, n]$$

hay một cách biểu diễn khác ở dạng cặp

$$(x_k, f_k)$$

Các giá trị hàm số này được lấy từ đâu?

- Nó có thể tính được từ một hàm “toán học”, chẳng hạn hàm logarithm hoặc hàm Bessel, hoặc
- Nó có thể là số liệu đo được hoặc tự động ghi lại trong một thí nghiệm nào đó, chẳng hạn chất lượng không khí của Hà Nội hoặc đo thành phần khí thải của ô tô hoặc xe máy khi đi với tốc độ khác nhau

Ý tưởng của nội suy là tìm đa thức  $p_n(x)$  có bậc là  $n$  (hoặc nhỏ hơn) thỏa mãn:

$$p_n(x_k) = x \forall k \in [0, n] \quad (4.1)$$

Chúng ta sẽ gọi  $p_n$  là *đa thức nội suy* và  $x_0, x_1, \dots, x_n$  là các điểm mốc. Nếu  $f$  là hàm toán học thì ta gọi  $p_n(x)$  là *xấp xỉ* (hoặc là xấp xỉ đa thức) của hàm  $f$ . Chúng ta sẽ dùng  $p_n$  để tính giá trị của hàm  $f$  tại các điểm  $x$  khác điểm mốc nằm trong hoặc ngoài khoảng  $[x_0, x_n]$ .

Lý do đa thức rất thuận tiện để xấp xỉ vì chúng ta có thể dễ dàng lấy đạo hàm và tích phân chúng, và kết quả cũng là một đa thức. Hơn nữa, *đa thức có thể xấp xỉ hàm liên tục với bất kỳ độ chính xác tùy ý*. Kết quả này được gọi là *định lý xấp xỉ Weierstrass*.

#### Định lý 4.1: Định lý xấp xỉ Weierstrass

Với mọi hàm  $f$  xác định trên  $J = [a, b]$  và một sai số  $\beta > 0$  cho trước, luôn tồn tại đa thức  $p_n(x)$  (có bậc  $n$  đủ cao) sao cho:

$$|f(x) - p_n(x)| < \beta \forall x \in J$$

Ta không đi vào chứng minh định lý trên. Ta chú ý đến hai tính chất quan trọng của các đa thức nội suy  $p_n$ :

- $p_n$  tồn tại (đã được khẳng định bởi định lý Weierstrass)
- $p_n$  duy nhất

Ta có thể chứng minh tính duy nhất của  $p_n$  như sau:

*Chứng minh tính duy nhất của đa thức nội suy.*

Thật vậy, giả sử có đa thức  $q_n$  khác cũng thỏa mãn:

$$\begin{aligned} q_n(x_k) &= x \forall k \in [0, n] \\ \iff r(x) &= p_n(x_k) - q_n(x_k) = 0 \forall k \in [0, n] \end{aligned}$$

Nói cách khác,  $r$  có đúng  $n + 1$  nghiệm. Nhưng  $r(x)$  là đa thức bậc tối đa là  $n$ , do đó nó có tối đa  $n$  nghiệm, dẫn đến mâu thuẫn.

Vậy ta kết luận đa thức nội suy  $p_n$  là duy nhất.

đpcm.

Sau đây, ta xem xét một số phương pháp tìm  $p_n$ . Theo như tính duy nhất đã chứng minh ở trên, với cùng một số liệu, các phương pháp khác nhau cần phải cho ra cùng một đa thức. Hơn nữa, các đa thức có thể được biểu diễn dưới các dạng khác nhau do các mục tiêu khác nhau.

## 4.2 Phương pháp nội suy Lagrange

### 4.2.1 Phương pháp nội suy Lagrange

Sau đây ta trình bày việc xây dựng  $p_n$  bằng *phương pháp nội suy Lagrange*.

**Phương pháp 4.1: Phương pháp nội suy Lagrange**

Phương pháp gồm hai bước:

1. Tạo các đa thức  $L_k$  với bậc tối đa là  $n$  theo công thức sau:

$$\begin{aligned} L_k(x) &= \frac{(x - x_0) \dots (x - x_{k-1})(x - x_{k+1}) \dots (x - x_n)}{(x_k - x_0) \dots (x_k - x_{k-1})(x_k - x_{k+1}) \dots (x_k - x_n)} \\ &= \prod_{i=0, i \neq k}^n \frac{x - x_i}{x_k - x_i} \end{aligned}$$

Ý tưởng ở đây là:

- $L_k(x_k) = 1$
- $L_k(x_j) = 0 \forall j \neq k \in [0, n]$

2. Viết  $p_n$ :

$$p_n(x) = \sum_{k=0}^n L_k(x) \cdot f_k$$

Ý tưởng ở đây là với mọi  $x_k$ ,  $p_n$  rút gọn còn  $f_k$ , do cách xây dựng  $L_k$  ở trên.

$p_n$  ở dạng này gọi là *đa thức nội suy Lagrange bậc  $n$* .

**4.2.2 Đánh giá sai số**

Ta có định lý sau về sai số của phương pháp nội suy Lagrange, hay nói cách khác, của *mọi* phương pháp nội suy đa thức:

**Định lý 4.2: Sai số nội suy đa thức**

Nếu  $f$  khả vi liên tục đến bậc  $n + 1$ , thì sai số của mọi phương pháp nội suy đa thức xấp xỉ  $f$  được tính theo công thức sau:

$$\epsilon_n(x) = f(x) - p_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(t)}{(n+1)!} \prod_{i=0}^n (x - x_i) \quad (4.2)$$

trong đó,  $t$  là một số nào đó trong khoảng giữa  $x_k$  nhỏ nhất,  $x_k$  lớn nhất, và  $x$ .

Ý tưởng của công thức trên đến từ quan sát rằng nếu  $f$  cũng là đa thức, thì  $f$  chính là  $p_n$ , dẫn đến sai số bằng 0. Đồng thời,  $f$  lúc này lại có đạo hàm bậc  $n + 1$  bằng 0. Từ hai điều trên, ta kì vọng rằng sai số sẽ liên quan đến đạo hàm bậc  $n + 1$  của  $f$ .

### 4.3 Phương pháp nội suy Newton

Với bộ dữ liệu đã cho, ta đã chứng minh đa thức nội suy  $p_n$  là duy nhất. Tuy nhiên, với các yêu cầu khác nhau, ta có thể dùng  $p_n(x)$  ở các dạng thức khác nhau. Đa thức nội suy dạng Lagrange thuận lợi cho việc tính gần đúng giá trị đạo hàm và tích phân số.

Một trường hợp riêng, nhưng rất quan trọng là *đa thức dạng Newton*, dạng thức này thuận lợi trong việc giải gần đúng phương trình vi phân với giá trị ban đầu.

Hơn nữa, xây dựng đa thức dạng Newton yêu cầu phải tính toán ít hơn đa thức dạng Lagrange, đặc biệt khi  $n$  tăng để đạt được độ chính xác cần thiết. Khi đó, đa thức dạng Newton sử dụng tất cả các kết quả tính toán từ trước đó và cộng thêm một số hạng khác có thể không được tính từ đa thức dạng Lagrange. Số hạng này nhận được từ việc ứng dụng Nguyên lý sai số (Được sử dụng trong Ví dụ 3 của đa thức dạng Lagrange).

Trong hai phần sau, ta sẽ từ từ xây dựng phương pháp nội suy Newton. Phần đầu là dạng tổng quát (tỉ sai phân), phần sau là một trường hợp đặc biệt hay dùng (sai phân tiến).

#### 4.3.1 Công thức tỉ sai phân

Giả sử  $p_{n-1}(x)$  là đa thức Newton bậc  $(n-1)$  (dạng của nó ta xác định sau). Khi đó:

$$p_{n-1}(x_k) = f_k \quad \forall k \in [0, n-1]$$

Từ đó, ta có thể viết đa thức Newton bậc  $n$  như sau:

$$p_n(x) = p_{n-1}(x) + g_n(x) \quad (4.3)$$

Do  $p_n$  cũng là một đa thức nội suy, ta có

$$p_n(x_k) = f_k \quad \forall k \in [0, n]$$

từ đó ta có một số giá trị của  $g_n$ :

$$g_n(x_k) = 0 \quad \forall k \in [0, n-1]$$

Theo (4.3), ta thấy hiển nhiên  $g_n$  có bậc  $n$ .

Từ hai điều trên, ta suy ra được dạng của  $g_n$

$$g_n(x) = a_n \prod_{i=0}^{n-1} (x - x_i)$$

Phần việc còn lại là đi tìm  $a_n$ . Ta dễ dàng tính được  $a_n$  khi xét  $x = x_n$ :

$$a_n = \frac{f_n - p_{n-1}(x_n)}{\prod_{i=0}^{n-1} (x_n - x_i)} \quad (4.4)$$

Tổng quát hóa, ta có công thức cho  $a_k$  như sau:

$$a_k = f[x_0, \dots, x_k] = \frac{f[x_1, \dots, x_k] - f[x_0, \dots, x_{k-1}]}{x_k - x_0} \quad \forall k > 0$$

với

$$a_1 = f[x_0, x_1] = \frac{f_1 - f_0}{x_1 - x_0}$$

Công thức đệ quy trên được gọi là *tỉ sai phân thứ k* ( $k^{th}$  divided difference). Tổng hợp lại, ta có công thức tỉ sai phân của Newton:

$$\begin{aligned} p_n(x) &= f_0 + a_1 \prod_{i=0}^0 (x - x_i) + a_2 \prod_{i=0}^1 (x - x_i) + \dots + a_n \prod_{i=0}^{n-1} (x - x_i) \\ &= f_0 + \sum_{j=1}^n \left[ a_j \prod_{i=0}^{j-1} (x - x_i) \right] \end{aligned} \quad (4.5)$$

Khi làm bài tập, ta thường dùng công thức (4.4), như trình bày trong ví dụ sau:

### 4.3.2 Công thức sai phân tiến

*Sai phân tiến* (*forward difference*) là một trường hợp đặc biệt của công thức tỉ sai phân, trong đó các mốc cách đều. Ta sẽ thấy các công thức được đơn giản đi đáng kể.

Trước hết ta nêu ra dạng của  $x$ :

$$x_n = x_0 + nh$$

Ta định nghĩa công thức cho  $\Delta^1$ , tức *sai phân tiến thứ nhất* ( $1^{st}$  forward difference) của  $f$  tại  $x_j$  như sau:

$$\Delta^1 f_j = f_{j+1} - f_j$$

Ta có thể thấy chữ “*tiến*” ở đây hiểu theo nghĩa là lấy  $f_{j+1}$  trừ đi  $f_j$ .

Ta tiếp tục có sai phân tiến thứ hai, cũng tại  $x_j$ :

$$\Delta^2 f_j = \Delta^1 f_{j+1} - \Delta^1 f_j$$

Tổng quát, công thức sai phân tiến thứ  $k$  tại  $x_j$  được định nghĩa đệ quy như sau:

$$\Delta^k f_j = \Delta^{k-1} f_{j+1} - \Delta^{k-1} f_j \quad (4.6)$$

Với cách định nghĩa sai phân tiến như trên, ta có thể chứng minh được, bằng quy nạp:

$$a_k = f[x_0, \dots, x_k] = \frac{1}{k!h^k} \Delta^k f_0$$

Áp dụng công thức trên vào (4.5), ta có:

$$p_n(x) = \sum_{s=0}^n \binom{r}{s} \Delta^s f_0 \quad (4.7)$$

với  $x = x_0 + rh$ .

Đồng thời, (4.2) cũng được đơn giản hóa:

$$\epsilon_n(x) = \frac{h^{n+1}}{(n+1)!} r(r-1) \dots (r-n) f^{n+1}(t)$$

### 4.3.3 Công thức sai phân lùi

Tương tự như sai phân tiến, *sai phân lùi (backward difference)* cũng chỉ áp dụng cho trường hợp mốc cách đều, chỉ khác biệt ở chỉ số của hai toán hạng trong phép trừ định nghĩa.

Ta có công thức cho sai phân lùi thứ  $k$  như sau:

$$\nabla^k f_j = \nabla^{k-1} f_j - \nabla^{k-1} f_{j-1} \quad (4.8)$$

Ta cập nhật (4.5) như sau:

$$p_n(x) = \sum_{s=0}^n \binom{r+s-1}{s} \nabla^s f_0 \quad (4.9)$$

với  $x = x_0 + rh$ .

## 4.4 Phương pháp nội suy Spline bậc 3

Bây giờ nếu  $n$  của đa thức nội suy  $p_n$  lớn, có thể có sự dao động lớn với  $x$  ở giữa các điểm mốc. Do đó chúng ta gặp phải sự không ổn định của đa thức nội suy. Hình sau cho thấy một ví dụ nổi tiếng của C. Runge, trong đó sai số tối đa có thể tăng lên rất cao (với các nút được giữ bằng nhau và số của chúng tăng lên).

Những dao động không mong muốn này được tránh bằng *phương pháp spline* do I. J. Schoenberg tìm ra năm 1946 (Quarterly of Applied Mathematics 4, trang 45-99, 112-141). Phương pháp này được sử dụng rộng rãi trong thực tế. Nó cũng đặt nền móng cho các hệ thống CAD (computer-aided design) hiện đại.

### 4.4.1 Điều kiện tồn tại và duy nhất của nội suy spline bậc 3

Ý tưởng toán học của phương pháp là như sau: thay vì dùng một đa thức bậc cao trên toàn khoảng  $[a, b]$ , có giá trị trùng với giá trị hàm số tại các điểm nút

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$$

ta sẽ dùng  $n$  đa thức bậc thấp  $q$ , ví dụ như bậc 3; mỗi đa thức xác trên một khoảng con nằm giữa 2 điểm mốc:

$$q_k(x) \text{ xác định trên } [x_k, x_{k+1}], k \in [0, n-1]$$

Từ đó chúng ta tạo ra hàm nội suy được gọi là *hàm spline*  $g(x)$  bằng cách ghép các đa thức này lại với nhau tạo thành hàm số liên tục duy nhất đi qua các điểm đã cho, nghĩa là

$$g(x_k) = f(x_k) = f_k \forall k \in [0, n] \quad (4.10)$$

Chú ý rằng,  $g(x) = q_k(x)$  trên  $[x_k, x_{k+1}]$ . Ta nói *nội suy spline là nội suy từng khúc (piecewise)*.

Đa thức bậc nhất là nội suy spline đơn giản nhất. Tuy nhiên, đa thức nội suy bậc nhất không trơn tại các điểm mốc, do đó ít có giá trị thực tế. Hiện nay, *đa thức spline bậc 3 (cubic spline)* là một trong những dạng nội suy được dùng nhiều nhất.

Theo định nghĩa, spline bậc 3  $g(x)$  là hàm liên tục trên khoảng  $[a, b]$ , có đạo hàm bậc nhất và bậc hai liên tục và thỏa mãn điều kiện (4.10); hơn nữa, giữa các điểm mốc  $g(x)$  được cho bởi đa thức  $q$  bậc ba hoặc nhỏ hơn.

Ta khẳng định rằng có đa thức spline bậc 3 như vậy. Và nếu ta thêm điều kiện

$$g'(x_0) = k_0 \text{ và } g'(x_n) = k_n \quad (4.11)$$

với  $k_0$  và  $k_n$  cho trước (tức cho trước hệ số góc ở hai nút), ta có thể khẳng định rằng spline bậc ba thỏa mãn là duy nhất.

**Định lý 4.3: Điều kiện tồn tại và duy nhất của đa thức spline bậc 3**

Cho  $x_j, f_j$  với  $f(x_j) = f_j, j \in [0, n]$ . Cho hai số bất kì  $k_0$  và  $k_n$ . Có một và chỉ một đa thức spline bậc 3  $g(x)$  ứng với bộ  $x_j, f_j$ , và thỏa mãn cả (4.10) và (4.11).

#### 4.4.2 Tìm đa thức spline