



# Matemática Computacional

## Aula 2 - Zeros de Funções

Ricardo Moura

# Definições

## Aproximações e tolerância

### Definition

Seja  $tol > 0$ , diz-se que  $x^*$  é uma aproximação duma raiz da função  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  com **tolerância**  $tol$  se

$$\exists x \in \mathbb{R} : f(x) = 0 \wedge E(x^*, x) = |x^* - x| < tol.$$

Nota: Essa aproximação  $x^*$  é uma aproximação com  $tol$  no erro relativo, se  $x \neq 0$  e  $\delta(x^*, x) = \left| \frac{x^* - x}{x} \right| < tol$ .

# Definições

## Ordem de convergência

### Definition

Para um método numérico do cálculo de uma raiz  $x$  de  $f$  produz uma sucessão de valores  $(x_0, \dots, x_k, \dots)$  convergente para  $x$ , então  $\epsilon_k = |x_k - x|$  será o **erro no k-ésimo passo**, onde se sabe  $\lim_{k \rightarrow \infty} \epsilon_k = 0$ . Esta sequência tem **convergência de ordem  $m$**  se

$$\exists cte \in \mathbb{R} \forall k \in \mathbb{N} : \epsilon_{k+1} < cte \times \epsilon_k^m$$

Nota1: Esta ordem de convergência dá a ideia de rapidez do método, que seria a mesma se efetuássemos para o erro relativo.

Nota2: Se os pontos  $(\log \epsilon_k, \log \epsilon_{k+1})$  ficarem situados num semiplano  $y < mx$ , então a sucessão de valores tem ordem de convergência  $m$ .

# Teoremas importantes

## Teorema de Bolzano

### Theorem (Bolzano)

*Sejam  $a < b$  dois reais,  $f$  uma função contínua no intervalo  $[a, b] \subset \mathbb{R}$ , então:*

$$f(a) \times f(b) < 0 \implies \exists x \in ]a, b[ : f(x) = 0$$

### Theorem (Rolle)

*Sejam  $x_1 < x_2$  dois reais com  $f(x_1) = f(x_2) = 0$ ,  $f$  uma função contínua no intervalo  $[x_1, x_2]$ , então:*

$$\forall x \in ]x_1, x_2[ \exists f'(x) \implies \exists x \in ]x_1, x_2[ : f'(x) = 0.$$

# Métodos

## Bisseccção

Sejam  $f$  contínua,  $a < b$  reais com  $f(a) \times f(b) < 0$ , tolerância  $tol_x > 0$  e tolerância  $tol_y > 0$ , procede-se:

- 1 Chamar  $k = 0$ ,  $a_0 = a$  e  $b_0 = b$ ;
- 2 Chamar  $m_k = \frac{1}{2}(a_k + b_k)$ ;
- 3 Se  $|b_k - a_k| < 2tol_x$  ou  $|f(m_k)| < tol_y$ , interromper e dar  $m_k$  como raiz;
- 4 Se  $f(a_k) \times f(m_k) < 0$ , fazer  $a_{k+1} = a_k$  e  $b_{k+1} = m_k$ ;
- 5 Se  $f(a_k) \times f(m_k) < 0$ , fazer  $a_{k+1} = a_k$  e  $b_{k+1} = m_k$ ;
- 6 Repetir desde (2).

Nota1: Por teorema após  $n$  passos ou menos, o método da bissecção dá uma **raiz aproximada para uma tolerância**  $tol_x = |b - a|/2^n$ .

Nota2: A sequência  $(m_0, m_1, \dots, m_k, \dots)$  tem **convergência de ordem**  $m = 1$ .

# Métodos

## Regula falsi ou falsa posição

Sejam  $f$  contínua,  $a < b$  reais com  $f(a) \times f(b) < 0$ , tolerância  $tol_x > 0$  e tolerância  $tol_y > 0$ , procede-se:

- 1 Chamar  $k = 0$ ,  $a_0 = a$  e  $b_0 = b$ ;
- 2 Chamar  $m_k = \frac{a_k \times f(b_k) - b_k \times f(a_k)}{f(b_k) - f(a_k)}$ ;
- 3 Se  $|b_k - a_k| < tol_x$  ou  $|f(m_k)| < tol_y$ , interromper e dar  $m_k$  como raiz;
- 4 Se  $f(a_k) \times f(m_k) < 0$ , fazer  $a_{k+1} = a_k$  e  $b_{k+1} = m_k$ ;
- 5 Se  $f(a_k) \times f(m_k) > 0$ , fazer  $a_{k+1} = m_k$  e  $b_{k+1} = b_k$ ;
- 6 Repetir desde (2).

Nota: Existe  $cte$  tal que  $\epsilon_{k+1} < cte \times \epsilon_k$ . Para a bisseção  $cte = 1/2$  e para a falsa posição  $cte = 1$ .

# Métodos com um ponto

Função de iteração, contração e pontos fixo

Cada novo ponto  $x_{k+1}$  vai ser calculado usando  $x_{k+1} = g(x_k)$  onde  $g(x)$  se denominará **função de iteração**. O que é desejado é que esta função tenda para um  $x = g(x)$  chamado **ponto fixo** de  $g$ .

## Definition

$g(x)$  diz-se uma contração em  $[a, b]$  para  $\forall x \in [a, b]$  se:

$$\exists 0 < \gamma < 1 : |g(x) - g(y)| \leq \gamma |x - y|$$

## Theorem (ponto fixo de Banach)

Se  $g : [a, b] \leftarrow [a, b]$  é uma contração, então:

$$\exists_1 x \in [a, b] : x = g(x)$$

e qualquer sucessão  $x_{k+1} = g(x_k)$  tem como limite o ponto fixo  $x$ .

# Métodos com um ponto

Como encontrar  $g(x)$

Substituir o problema  $f(x) = 0$  por encontrar o ponto fixo de  $g(x) = x + c(x) \times f(x)$ . Só falta encontrar  $c(x)$ .

Temos de ter  $|g'(\alpha)| < 1$  na raiz  $\alpha$  e podíamos tentar fazer  $g'(\alpha) = 0$ . Ora,

$$g'(\alpha) = 1 + c'(\alpha)f(\alpha) + c(\alpha)f'(\alpha) = 1 + c(\alpha)f'(\alpha),$$

dessa forma, tomamos  $c(x) = -1/f'(x)$ . Mas repare-se que em caso algum se pode ter  $f(\alpha) = f'(\alpha) = 0$ .



# Métodos com um ponto

## Newton-Raphson

Sejam  $f$  contínua e com derivada contínua e não nula,  $a$  real, tolerância  $tol_x > 0$  e tolerância  $tol_y > 0$ , procede-se:

- 1 Chamar  $k = 0$ ,  $x_0 = a$ ;
- 2 Chamar  $x_{k+1} = x_k - f(x_k)/f'(x_k)$ ;
- 3 Se  $k \geq 1$ , calcular  $\gamma = \frac{x_{k+1} - x_k}{x_k - x_{k-1}}$ , se não ir para (7);
- 4 Se  $|x_{k+1} - x_k| < \frac{1-\gamma}{\gamma} tol_x$  ou se  $|f(x_{k+1})| < tol_y$  interromper e devolver  $x_{k+1}$ ;
- 5 Incrementar  $k$  e repetir desde (2).

Nota: A ordem de convergência deste método é 2. Por vezes, para se escolher um ponto próximo da raiz inicial, usa-se o método da bissecção ou da regra falsi só para aproximar a raiz ligeiramente.

# Métodos com um ponto

## Condições de convergência Newton-Raphson

### Theorem

Se

- $f$  for duplamente diferenciável,
- $f'(x)$  e  $f''(x)$  forem contínuas em  $[a, b]$ ,
- $f(a) \times f(b) < 0$ ,
- $f'(x)$  e  $f''(x)$  não mudarem de sinal,

então verifica-se  $f(a) \times f''(a) > 0$  e  $x_0 = a$  como escolha do ponto inicial do método de Newton-Raphson sendo este convergente para a raiz

ou verifica-se  $f(b) \times f''(b) > 0$  e  $x_0 = b$  como escolha do ponto inicial do método de Newton-Raphson sendo este convergente para a raiz.

# Métodos com um ponto

## Secante

Se não tivermos acesso à derivada de  $f(x)$ , em vez da reta tangente, utilizamos a reta secante. Ou seja, substituir  $f'(x_k)$  por

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

ficando dessa forma com

$$x_{k+1} = \frac{x_{k-1}f(x_k) - x_kf(x_{k-1})}{x_k - x_{k-1}}.$$

Este será o **método da secante**. A sua ordem de convergência é de aproximadamente 1.618.

# Métodos com um ponto

Aceleração de Aitken e de Steffensen

Método de Steffenson: Dar  $x_0$ , calcular  $x_1 = g(x_0)$  e  $x_2 = g(x_1)$ .  
Depois calcular

$$x_3 = x_0 - \frac{(x_1 - x_0)^2}{x_2 - 2x_1 + x_0}.$$

De seguida, voltar a fazer  $x_4 = g(x_3)$  e  $x_5 = g(x_4)$  e acelerar outra vez com  $x_6 = x_3 - \frac{(x_4 - x_3)^2}{x_5 - 2x_4 + x_3}$  e, assim, sucessivamente.