

## Занятие 5

### Математический анализ

#### Численное решение нелинейных уравнений: nsolve

<https://docs.sympy.org/latest/modules/solvers.html?highlight=nsolve#sympy.solvers.solvers.nsolve>

Уравнение в форме  $f(x)=0$  можно решить численно с помощью `nsolve()`, для этого нужно задать выражение, определяющее функцию, переменную и начальное приближение.

`nsolve(f, [args], x0, modules=[‘mpmath’], **kwargs)`

$f$  - вектор-функция, состоящая из символьных выражений, представляющих систему уравнений,

$args$  - переменные (если переменная одна, ее можно не указывать)

$x0$  - начальное приближение

Выбирая название модуля, можно решать уравнение определенным способом (есть диоктомия ‘`bisect`’). Требуется, чтобы модуль поддерживал работу с матрицами.

Поддерживаются также переопределенные системы уравнений.

Точность решения определяется параметром по умолчанию `prec` (число знаков после запятой в результате).

Например, `nsolve(cos(x) - x, 1, prec=50)`

In [1]: `import sympy`

#### Пример 1

Решим уравнение  $x^2-1=0$  с помощью `solveset` и `nsolve`, для `nsolve` укажем начальное приближение 3:

In [2]: `from sympy.abc import x # Это альтернативный способ определения символа.`  
`display(sympy.solveset(x**2 - 1))`  
`sympy.nsolve(x**2 - 1, x, 3)`

\$\displaystyle \left\{ -1, 1 \right\}

Out[2]: \$\displaystyle 1.0\\$

Заметим, что `nsolve` выдает только одно решение.

Используем другое начальное приближение.

In [3]: `sympy.nsolve(x**2 - 1, x, -3)`

Out[3]: \$\displaystyle -1.0\\$

#### Пример 2.

Решим уравнение  $2\sin x - x = 0$  с начальным приближением 1:

In [4]: `sympy.nsolve(2*sympy.sin(x) - x, x, 1)`

Out[4]: \$\displaystyle 1.89549426703398\$

Построим график  $2\sin x - x$  и найдем все три корня, выбирая близкое к каждому из них начальное приближение:

In [5]: `%matplotlib inline`  
`import matplotlib.pyplot as plt`  
`import numpy as np`  
`X = np.linspace(-np.pi, np.pi, 100)`  
`plt.plot(X, 2*np.sin(X) - X)`  
`ax = plt.gca()`  
`ax.spines['right'].set_color('none')`  
`ax.spines['top'].set_color('none')`  
`ax.spines['left'].set_position((‘data’, 0))`  
`ax.spines['bottom'].set_position((‘data’, 0))`  
`plt.ylim(-1, 1)`  
`print(sympy.nsolve(2*sympy.sin(x) - x, x, 0.8))`  
`print(sympy.nsolve(2*sympy.sin(x) - x, x, 0.1))`  
`print(sympy.nsolve(2*sympy.sin(x) - x, x, 2))`

#### Пример 3.

Попробуем решить уравнение, не имеющее вещественных корней  $x^2+1=0$

In [6]: `sympy.nsolve(x**2 + 1, x, 1)`

ValueError Traceback (most recent call last)  
<ipython-input-6-489472ba3fda> in <module>  
---> 1 sympy.nsolve(x\*\*2 + 1, x, 1)

~/AppData/Roaming/Python/Python37/site-packages/sympy/utilities/decorator.py in func\_wrapper(\*args, \*\*kwargs)

86       dps = mpmath.mp.dps  
87       try:  
---> 88           return func(\*args, \*\*kwargs)  
89       finally:  
90           mpmath.mp.dps = dps

~/AppData/Roaming/Python/Python37/site-packages/sympy/solvers/solvers.py in nsolve(dict, \*args, \*\*kwargs)

2932  
2933       f = lambdify(fargs, f, modules)  
-> 2934       x = sympify(findroot(f, x0, \*\*kwargs))  
2935       if as\_dict:  
2936           return [(fargs: x)]

~/AppData/Roaming/Python/Python37/site-packages/mpmath/calculus/optimization.py in findroot(ctx, f, x, 0, solver, tol, verbose, verify, \*\*kwargs)

977           '(%s)\n'  
978           'Try another starting point or tweak arguments.'  
--> 979           %(norm(f(x1))\*\*2, tol))  
980       return x  
981     finally:

ValueError: Could not find root within given tolerance. (5.22912334436213473229 > 2.1684043449710088680e-19)  
Try another starting point or tweak arguments.

Ошибка: не удается найти корень с заданной точностью. Попробуйте другое начальное приближение.

Попробуем в качестве начального приближения комплексное число  $i$ :

In [7]: `sympy.nsolve(x**2 + 1, x, sympy.I)`

Out[7]: \$\displaystyle 1.0\\$i

С помощью `nsolve` можно решать системы уравнений, в т.ч. нелинейных.

#### Пример 4.

Дана система уравнений:  $\begin{cases} (x-2)^2+(y-3)^2=25 \\ 2(x-2)^2+3(y-3)^2=66 \end{cases}$ . Зададим левые части в виде функций:  $f(x) = (x-2)^2 + (y-3)^2$ ,  $g(x) = 2(x-2)^2 + 3(y-3)^2$ , составим уравнения с помощью `Eq`, в качестве начального приближения возьмем  $(0, 0)$ .

In [8]: `from sympy.abc import y`  
`def f(x, y):`  
`return (x - 2)**2 + (y - 3)**2`  
`def g(x, y):`  
`return 2*(x - 2)**2 + 3*(y - 3)**2`  
`root = sympy.nsolve((sympy.Eq(f(x, y), 25), sympy.Eq(g(x, y), 66)), (x, y), (0, 0))`  
`root`

Out[8]: \$\displaystyle \begin{bmatrix} 1.0 \\ 2.0 \end{bmatrix}\$

Проверим подстановкой:

In [9]: `x0, y0 = root`  
`f(x0, y0) == 25 and g(x0, y0) == 66`

Out[9]: `True`

#### Пример 5.

Найдем точку пересечения параболоида  $T$  и прямой, заданной параметрически:  $\begin{cases} x = 3 + 5t \\ y = -2 + t \\ z = -5t \end{cases}$ . Стартуя с  $t=0$ , находим корень, отключаем проверку `verify=False`.

In [10]: `from sympy.abc import z, t`  
`variables = (x, y, z, t)`  
`L = [sympy.Eq(x, 3 + 5*t), sympy.Eq(y, -2 + t), sympy.Eq(z, -5*t)]`  
`T = sympy.Eq(2*x**2 + (y + 2)**2 - 2*z, 0, evaluate=False)`  
`L.append(T)`  
`res = sympy.nsolve(L, variables, (1, 1, 1, 1))`

Out[10]: \$\displaystyle \begin{bmatrix} 1.07692307692308 \\ -2.38461538461538 \\ 1.92307692307692 \\ -0.38461538461538 \end{bmatrix}\$

Подставим:

In [11]: `[equation.subs({var: res[i] for i, var in enumerate(variables)}) for equation in L]`

Out[11]: `[True, True, True, True]`

Найденное решение с допустимой точностью удовлетворяет всем уравнениям системы, т.е. точка лежит и на прямой, и на параболоиде.

#### Пример 6.

В общей координатной плоскости построить графики функций  $\log_2(1 + 3x^2)$  и  $\cos(2x - 1)$  на отрезке  $[-2, 2]$ , отметить точки пересечения графиков, подписать их  $A_1$ ,  $A_2$ , ... Отметки по горизонтальной оси сделать в точках  $\frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{2}, \dots$ ,  $n$  - целое, включая конечные точки, отметки подписать значениями (при необходимости - формулами!).

Вначале опишем функции так, чтобы в них можно было использовать  $\log_2$  и  $\cos$  из `sympy` и `numpy`, в зависимости от контекста.

In [12]: `def f(x, lib='sympy'):`  
`if lib == 'sympy':`  
`return sympy.log(1 + 3*x**2, 2)`  
`if lib == 'numpy':`  
`return np.log2(1 + 3*x**2)`  
`return 'error'`

def g(x, lib='sympy'):

    if lib == 'sympy':

        return sympy.cos(2\*x - 1)

    if lib == 'numpy':

        return np.cos(2\*x - 1)

    return 'error'

Построим графики на указанном в условии промежутке, чтобы примерно оценить начальное приближение и число корней.

In [13]: `X = np.linspace(-2, 2)`  
`plt.plot(X, f(X, lib='numpy'), color='green')`  
`plt.plot(X, g(X, lib='numpy'), color='red')`

Out[13]: [`<matplotlib.lines.Line2D at 0x23f11278ac8>`]

Найденное решение с допустимой точностью удовлетворяет всем уравнениям системы, т.е. точка лежит и на прямой, и на параболоиде.

Для использования дихотомии (деление пополам) используем `solver='bisect'`, при этом начальным приближением служит не число, а отрезок, на котором ищем корень, отключаем проверку `verify=False`.

In [14]: `from sympy.abc import x`  
`roots = [sympy.nsolve(sympy.Eq(f(x, lib='sympy'), g(x, lib='sympy')), x, x0, solver='bisect', verify=False) for x0 in [0, 1]]`

Out[14]: `[0.573082928246172, 1.0201836142021704]`

Добавим в это множество целые точки из  $[-2, 2]$  и преобразуем в список:

In [15]: `my_ticks = list(sympy.Union(my_ticks0, set(range(-2, 3))))`

Out[15]: `[-2, -1, 0, 1, 2, -pi/2, -pi/4, pi/4, pi/2]`

Составим на основе этого списка список надписей для отметок по оси:

In [16]: `my_ticks_annotation = [r'$\frac{\pi}{4}n$' + sympy.latex(item) + r'$\frac{\pi}{4}' for item in my_ticks]`

Out[16]: `['$\frac{\pi}{4}0$', '$\frac{\pi}{4}1$', '$\frac{\pi}{4}2$', '$\frac{\pi}{4}3$', '$\frac{\pi}{4}4$', '$\frac{\pi}{4}5$']`

Проверим подстановкой:

In [17]: `my_ticks_annotation = list(sympy.Union(my_ticks0, set(range(-2, 3))))`

Out[17]: `[-2, -1, 0, 1, 2, -pi/2, -pi/4, pi/4, pi/2]`

Составим на основе этого списка список надписей для отметок по оси:

In [18]: `my_ticks_annotation = [r'$\frac{\pi}{4}n$' + sympy.latex(item) + r'$\frac{\pi}{4}' for item in my_ticks]`

Out[18]: `['$\frac{\pi}{4}0$', '$\frac{\pi}{4}1$', '$\frac{\pi}{4}2$', '$\frac{\pi}{4}3$', '$\frac{\pi}{4}4$', '$\frac{\pi}{4}5$']`

Построим график, используем найденные координаты точек пересечения для задания местоположения подписей к этим точкам.

In [19]: `X = np.linspace(-2, 2)`  
`ax = plt.gca() # get current axes - получить текущую систему координат`  
`ax.plot(X, f(X, lib='numpy'), color='green')`  
`ax.plot(X, g(X, lib='numpy'), color='red')`  
`y_coord = [float(root) for root in roots]`  
`for i, y_coord in enumerate(y_coord):`  
`ax.annotate('A' + str(i + 1),`  
`xy=(0, y_coord),`  
`xytext=(0, y_coord + 0.3),`  
`textcoords='data')`  
`ax.set_xticks(my_ticks)`  
`ax.set_xticklabels(my_ticks_annotation) # установить текущие позиции и метки.`

Out[19]: `[Text(-2, 0, '$\frac{\pi}{4}0$'), Text(-1, 0, '$\frac{\pi}{4}1$'), Text(0, 0, '$\frac{\pi}{4}2$'), Text(1, 0, '$\frac{\pi}{4}3$'), Text(2, 0, '$\frac{\pi}{4}4$'), Text(pi/4, 0, '$\frac{\pi}{4}5$'), Text(pi/2, 0, '$\frac{\pi}{2}6$')]`

Построим график, используем найденные координаты точек пересечения для задания местоположения подписей к этим точкам.

In [20]: `X = np.linspace(-2, 2)`  
`ax = plt.gca() # get current axes - получить текущую систему координат`  
`ax.plot(X, f(X, lib='numpy'), color='green')`  
`ax.plot(X, g(X, lib='numpy'), color='red')`  
`y_coord = [float(root) for root in roots]`  
`for i, y_coord in enumerate(y_coord):`  
`ax.annotate('A' + str(i + 1),`  
`xy=(0, y_coord),`  
`xytext=(0, y_coord + 0.3),`  
`textcoords='data')`  
`ax.set_xticks(my_ticks)`  
`ax.set_xticklabels(my_ticks_annotation) # установить текущие позиции и метки.`

Out[20]: `[Text(-2, 0, '$\frac{\pi}{4}0$'), Text(-1, 0, '$\frac{\pi}{4}1$'), Text(0, 0, '$\frac{\pi}{4}2$'), Text(1, 0, '$\frac{\pi}{4}3$'), Text(2, 0, '$\frac{\pi}{4}4$'), Text(pi/4, 0, '$\frac{\pi}{4}5$'), Text(pi/2, 0, '$\frac{\pi}{2}6$')]`

Построим график, используем найденные координаты точек пересечения для задания местоположения подписей к этим точкам.

In [21]: `X = np.linspace(-2, 2)`  
`ax = plt.gca() # get current axes - получить текущую систему координат`  
`ax.plot(X, f(X, lib='numpy'), color='green')`  
`ax.plot(X, g(X, lib='numpy'), color='red')`  
`y_coord = [float(root) for root in roots]`  
`for i, y_coord in enumerate(y_coord):`  
`ax.annotate('A' + str(i + 1),`  
`xy=(0, y_coord),`  
`xytext=(0, y_coord + 0`