

Denklemlerin Kökleri/Roots of Equations

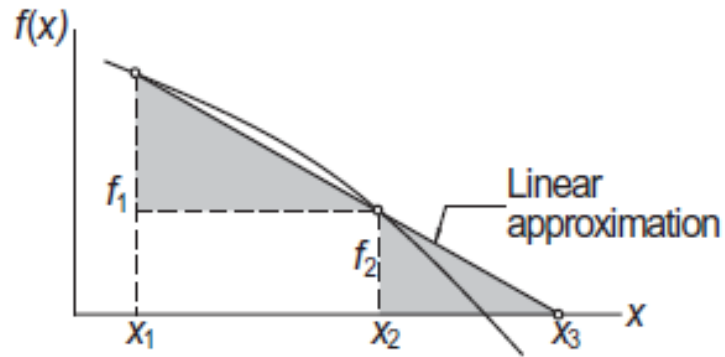
- Burada amaç $f(x) = 0$ denklemini çözmek, ve bunu analitik olarak değil sayısal olarak yapmak istiyoruz.
- Bazen analitik çözüm zaten olmadığı için sayısal olarak yapmak zorunda kalırız, bazense analitik çözüm olsa bile çok yavaş olacağı için sayısal çözümü tercih ederiz.
- Bu denklemleri sayısal olarak çözmek için iki grup metod göreceğiz. Bunlardan ilk grup metod daha çok geometrik yaklaşımlar içerirken, ikinci grup metodda ise Taylor Serisi Kullanılarak cebirsel bir yaklaşım serilenmektedir.
- İlk grup metodda şu metodlar yer alır: (i) Arama yöntemi (Incremental Search), (ii) ikiye bölme yöntemi (bisection method), (iiia) Sekant Yöntemi, (iiib) false position yöntemi, (iv) Ridder Yöntemi. İkinci olarak ise Newton-Raphson Yöntemini göreceğiz.

Arama Yöntemi ve İkiye Bölme Yöntemi

- Arama Yöntemi: $f(x_1)$ ve $f(x_2)$ ters işaretliyse x_1 ve x_2 arasında kök vardır. Bu kökü x_1 'den Δx adımlarla artırarak x_2 'ye kadar tarayarak bulunabilir. Sorunlar
 - * Δx yeterince küçük değilse kök gözden kaçabilir
 - * Δx çok küçük olursa sistem çok yavaş olur
 - * İşaret değişikliği olduğu halde kök olmayabilir. Ör: $\tan(x)$
- İkiye Bölme Yöntemi
 - x_1, x_2 arasında kök olsun.
 $x_3 = \frac{x_1 + x_2}{2}$ 'ye bakılır. İşaretine göre ya $[x_1, x_3]$ ya da $[x_2, x_3]$ arasında kök vardır. İşlem devam ettirilir.

Sekant ve False Position Yöntemleri

- Burada x_1, x_2 köke yakın değerler olsun, bu iki noktadan geçen doğru bulunur ve bu doğrunun sıfır kestiği nokta kök tahmini olarak kullanılır.



$$x_3 = x_2 - f_2 \frac{x_2 - x_1}{f_2 - f_1}$$

- Sekant Metodu: x_2 ve x_3 yeni x_1 ve x_2 olarak kullanılır.
- False Position Method: x_1 ve x_2 ters işaretli olmalı x_1 x_2 x_3 den ters işaretli olacak şekilde x_1 x_3 veya x_2 x_3 seçilir.

Örnek

Şu kök bulma problemine bakalım

$$x^3 - 10x^2 + 5 = 0, \quad x = ?$$

1. Arama/incremental search $\Delta x = 0.2$ olsun

$$x = 0 \rightarrow 5 \quad 0.2 \rightarrow 4.608 \quad 0.4 \rightarrow 3.464 \quad 0.6 \rightarrow 1.616 \quad 0.8 \rightarrow -0.888$$

kök 0.6 ile 0.8 arası.

$\Delta x = 0.005$ olsun.

$$0.65 \rightarrow 1.0496 \quad 0.7 \rightarrow 0.4430 \quad 0.75 \rightarrow -0.20301$$

root 0.7-0.75 arası.

$\Delta x = 0.01$ olsun.

$$x = 0.71 \rightarrow 0.3169 \quad 0.72 \rightarrow 0.1892 \quad 0.73 \rightarrow 0.06 \quad 0.74 \rightarrow -0.007$$

root $\cong 0.735$

Roots of Equations

2. İkiye bölme/Bisection

$$0.6 \rightarrow 1.616 \quad 0.8 \rightarrow -0.888 \quad x_3 = \frac{x_1 + x_2}{2} = 0.7 \rightarrow 0.4430 \quad 0.7 \text{ ve } 0.8$$

$$(\text{ters işaretli olanlar}) \Rightarrow 0.75 \rightarrow -0.20301$$

$$0.7 \text{ ve } 0.75 (\text{ters işaretli olanlar}) \Rightarrow 0.725 \rightarrow 0.1248$$

$$0.75 \text{ ve } 0.725 (\text{ters işaretli olanlar}) \Rightarrow 0.7375 \rightarrow -0.0374$$

$$0.7375 \text{ ve } 0.7312 (\text{ters işaretli olanlar}) \Rightarrow 0.7344 \rightarrow -0.044$$

$$0.7344 \text{ ve } 0.7375 (\text{ters işaretli olanlar}) \Rightarrow 0.7360 \rightarrow -0.0183$$

$$0.7360 \text{ ve } 0.7344 (\text{ters işaretli olanlar}) \Rightarrow 0.7352 \rightarrow -0.0078$$

3. Sekant

$$x_1 = 0.6, \quad x_2 = 0.8, \quad x_3 = x_2 - \frac{f_2(x_2 - x_1)}{f_2 - f_1} = 0.7291 \quad x_4 = 0.7344, \quad x_5 = 0.7346$$

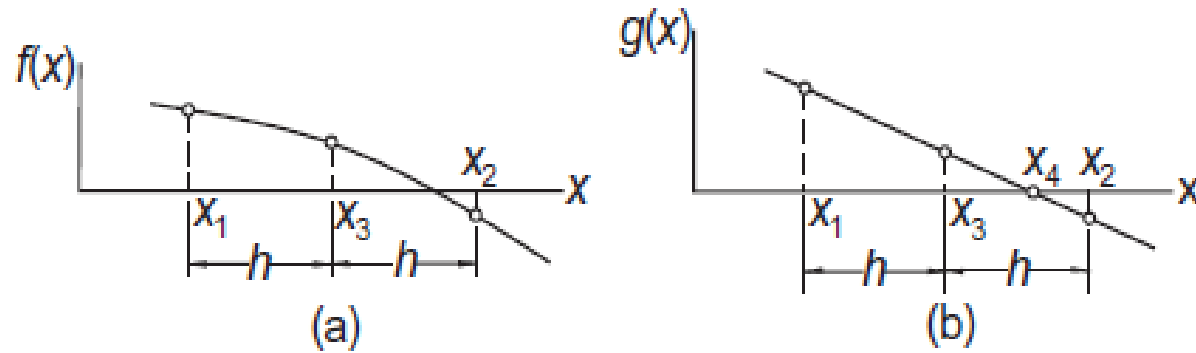
$$3.2. \text{false position } x_1 = 0.6, \quad f_1 = (0.6)^3 - 10(0.6)^2 + 5 = 1.6160$$

$$x_2 = 0.8, \quad f_2 = (0.8)^3 - 10(0.8)^2 + 5 = -0.8880 \quad x_3 = x_2 - f_2 \frac{x_2 - x_1}{f_2 - f_1} = 0.791 \rightarrow 0.0721$$

$$0.7291 \text{ ve } 0.8 \rightarrow x_3 = 0.7344 \rightarrow f_3 = 0.0027 \dots$$

Ridder Metodu

- Bu methodda kökünü bulmak istediğimiz fonksiyonu doğrusal olmaya yaklaştıracak şekilde modifiye ediyoruz.



x_1, x_2 arası kök olsun.

$$f_3 = f(x_3), x_3 = \frac{x_1 + x_2}{2} \text{ için} \quad g(x) = f(x)e^{(x-x_1)Q}$$

Q şu şekilde seçilir $\rightarrow (x_1, g_1), (x_2, g_2), (x_3, g_3)$ bir doğru üzerinde.

Ridder Metodu

- $g(x)$ ve $f(x)$ in kökleri aynı.

$$g_1 = f_1 \quad g_2 = f_2 e^{2hQ} \quad g_3 = f_3 e^{hQ}, \quad h = \frac{x_2 - x_1}{2}$$

$$g_3 = \frac{g_1 + g_2}{2} \Rightarrow f_3 e^{hQ} = \frac{1}{2}(f_1 + f_2 e^{2hQ}) \quad e^{hQ} = \frac{f_3 \mp \sqrt{f_3^2 - f_1 f_2}}{f_2}$$

$$x_4 = x_3 - g_3 \frac{x_3 - x_1}{g_3 - g_1} = x_3 - f_3 e^{hQ} \frac{x_3 - x_1}{f_3 e^{hQ} - f_1} = x_3 \mp (x_3 - x_1) \frac{f_3}{\sqrt{f_3^2 - f_1 f_2}}$$

$$+ i f \quad f_1 - f_2 > 0$$

$$- i f \quad f_1 - f_2 < 0$$

Ridder Metodu: Örnek

$$x^3 - 10x^2 + 5 = 0, x = ?$$

$$x_1 = 0.6 \rightarrow f_1 = 1.61 \quad x_2 = 0.8 \rightarrow f_2 = -0.8880 \quad x_3 = 0.7 \rightarrow f_3 = 0.4430$$

$f_1 > f_2$ + seçiyoruz

$$x_4 = x_3 + (x_3 - x_1) \frac{f_3}{\sqrt{f_3^2 - f_1 f_2}} = 0.7348 \quad f_4 = -0.0026$$

kökler x_1, x_4 arasında, buradan $x_1 \leftarrow x_3$ $x_2 \leftarrow x_4$

$$x_1 = 0.7, \quad x_2 = 0.7348$$

İkinci iterasyon: $x_3 = 0.7174, f_3 = 0.2226, f_1 > f_2 \rightarrow x_4 = 0.7346$

Newton Raphson ile Kök Bulma

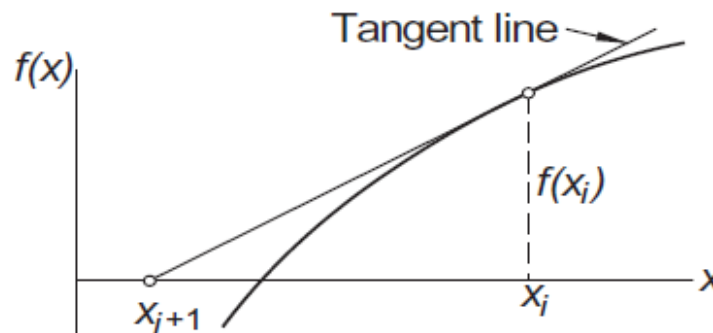
- Newton Raphson ile kök bulmak için fonksiyonumuzu Taylor Serisi ile açıyoruz ve iki ve yüksek dereceleri ihmal ediyoruz.

$$f(x_i + 1) = f(x_i) + f'(x_i)(x_{i+1} - x_i) + O(x_{i+1} - x_i)^2$$

x_{i+1} değeri $f(x) = 0$ için kök olsun.

- Newton-Raphson update kuralı :

$$x_{i+1} = x_i - \frac{f(x_i)}{f'(x_i)}$$



Newton Raphson ile Kök Bulma: Örnek

örnek

$$x^3 - 10x^2 + 5 = 0$$

0.7'ye yakın olan kökü bulalım.

$$x_{i+1} = x_i - \frac{x_i^3 - 10x_i^2 + 5}{3x_i^2 - 20x_i} = \frac{2x_i^3 - 10x_i^2 - 5}{3x_i^2 - 20x_i}$$

İki iterasyon yapalım: $x \leftarrow 0.73536$ $x \leftarrow 0.734660$

Newton Raphson ile birden fazla deęişkenli problemler için kök bulma

- Burada tek bir denklem yerine bir denklem sistemi vardır.

$$f_1(x_1 \dots x_n) = 0$$

$$f_2(x_1 \dots x_n) = 0$$

...

$$f_n(x_1 \dots x_n) = 0$$

Bu problemi çözmek için çok değişkenli Newton Raphson Metodu kullanılabilir, çok boyutlu Taylor Serisini yazalım

$$f_i(\vec{x} + \Delta \vec{x}) = f_i(\vec{x}) + \sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \Delta x_j + \dots + O(\Delta x^2)$$

$$\vec{f}(\vec{x} + \Delta \vec{x}) = \vec{f}(\vec{x}) + J(x) \Delta \vec{x} \quad J : \text{Jacobian} \quad J_{ij} = \frac{\partial f_i}{\partial x_j}$$

Newton Raphson ile birden fazla deęişkenli problemler için kök bulma

- İki ve yüksek dereceli terimleri ihmal ederek sıfıra eşitlersek kökümüzü bulabiliriz:

$$f(\vec{x}) + J(x)\Delta\vec{x} = 0 \Rightarrow J(x)\Delta\vec{x} = -f(\vec{x})$$

- bir ilk x değeri seçilir
- $f(x)$ hesaplanır
- $J(x)$ matrix hesaplanır
- Δx çözülür
- $x_{k+1}^{\vec{}} = x_k^{\vec{}} + \Delta\vec{x}$

Newton Raphson ile birden fazla deęişkenli problemler için kök bulma örneęi

$x^2 + y^2 = 3$ ve $xy = 1$ in ortak çözümünü bulunuz.

$$\begin{aligned} f_1(x, y) &= x^2 + y^2 - 3 = 0 \\ f_2(x, y) &= xy - 1 = 0 \end{aligned} \quad J(x, y) = \begin{bmatrix} 2x & 2y \\ y & x \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2x & 2y \\ y & x \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -x^2 - y^2 + 3 \\ -xy + 1 \end{bmatrix}$$

Başlangıç Noktası: $x=0.5$ $y=1.5$ İlk iterasyon:

$$\begin{bmatrix} 1.0 & 3.0 \\ 1.5 & 0.5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.50 \\ 0.25 \end{bmatrix} \Rightarrow \Delta x = \Delta y = 0.125$$

$$x = 0.625 \quad y = 1.625$$

Newton Raphson ile birden fazla deęişkenli problemler için kök bulma örneęi

İkinci İterasyon

$$\begin{bmatrix} 1.250 & 3.250 \\ 1.625 & 0.625 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.031250 \\ -0.015625 \end{bmatrix} \Rightarrow \Delta x = \Delta y = -0.00694$$

$$x = 0.61806 \quad y = 1.61806$$

Üçüncü İterasyon

$$\begin{bmatrix} 1.23612 & 3.23612 \\ 1.61806 & 0.61806 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.000116 \\ -0.000058 \end{bmatrix} \Rightarrow \Delta x = \Delta y = -0.00003$$

$$x = 0.61803 \quad y = 1.61803$$