

# Raices

## Question 1

[Top 1](#) [Bottom](#) [Focus](#) [Help](#)

Calcular el vector  $\mathbf{x}^{(k)}$  de la iteración k-ésima cuando  $k=4$  si se utiliza el método de Newton-Raphson en la resolución del sistema no lineal:  $5 \cos(x) + 6 \cos(x+y) - 10 = 0$ ,  $5 \sin(x) + 6 \sin(x+y) - 4 = 0$ , tomando  $\mathbf{x}^{(0)} = [0.5, 0.5]^T$ .

Calcular en cada iteración k el valor de la estimación del error absoluto  $\|\mathbf{e}^{(k)}\| = \|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)}\|_\infty$  y también del error relativo  $\|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)}\|_\infty / \|\mathbf{x}^{(k)}\|_\infty$ . Dar los resultados con cuatro decimales exactos. You have not attempted this yet

The teacher's answer was:

$$\begin{bmatrix} 0.156 & 0.412 & 0.0251 \end{bmatrix}$$

## Solution:

Queremos resolver un sistema de ecuaciones del tipo:

$$f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0, \quad f_2(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0, \quad \dots \quad f_n(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0$$

donde las funciones  $f_i(\mathbf{x})$ ,  $i=1, 2, \dots, n$  son arbitrarias. Llamando entonces a  $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = [f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_n(\mathbf{x})]^T$  queremos resolver  $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = \mathbf{0}$ , con  $\mathbf{F}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ . Si se usa el método de Newton-Raphson, esto se traduce en usar el esquema iterativo:

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{x}^{(k)} - (\mathbf{J}(\mathbf{x}^{(k)}))^{-1} \mathbf{F}(\mathbf{x}^{(k)}), \quad k=0, 1, 2, \dots$$

siendo:

$$\mathbf{J}(\mathbf{x}^{(k)}) = \left[ \frac{\partial f_i(\mathbf{x})}{\partial x_j} \right]_{\mathbf{x}=\mathbf{x}^{(k)}}, \quad 1 \leq i, j \leq n, \quad \text{la matriz de Jacobi.}$$

Por tanto, al resolver el sistema por Newton-Raphson, debemos resolver en cada iteración el sistema lineal:

$$\mathbf{J}(\mathbf{x}^{(k)}) \mathbf{vc}^{(k)} = -\mathbf{F}(\mathbf{x}^{(k)})$$

y obtener luego la siguiente iteración usando este vector de corrección recién calculado:

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{vc}^{(k)}$$

En nuestro caso la función es:

$$\mathbf{F}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 5 \cos(x) + 6 \cos(x+y) - 10 \\ 5 \sin(x) + 6 \sin(x+y) - 4 \end{bmatrix}$$

y la matriz de Jacobi:

$$\mathbf{J}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} -5 \sin(x) - 6 \sin(x+y) & -6 \sin(x+y) \\ 5 \cos(x) + 6 \cos(x+y) & 6 \cos(x+y) \end{bmatrix}$$

Como la aproximación inicial es  $\mathbf{x}^{(0)} = [0.5, 0.5]^T$ , calculamos:

$$\mathbf{J}(\mathbf{x}^{(0)}) = \begin{bmatrix} -7.445953602 & -5.48825909 \\ 7.629726645 & 3.241813835 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{F}(\mathbf{x}^{(0)}) = \begin{bmatrix} -2.370273355 \\ 3.445953602 \end{bmatrix}$$

Y por tanto, el sistema lineal a resolver es:

$$\begin{bmatrix} -7.445953602 & -5.48825909 \\ 7.629726645 & 3.241813835 \end{bmatrix} \mathbf{vc}^{(0)} = \begin{bmatrix} 2.370273355 \\ -3.445953602 \end{bmatrix}$$

Una vez resuelto es  $\mathbf{vc}^{(0)} = [-0.6753940628, 0.5265936175]^T$ , por lo que entonces:

$$\mathbf{x}^{(1)} = \mathbf{x}^{(0)} + \mathbf{vc}^{(0)} = \begin{bmatrix} 0.5 \\ 0.5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -0.6753940628 \\ 0.5265936175 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -0.1753940628 \\ 1.26593617 \end{bmatrix}$$

Con  $\mathbf{x}^{(1)}$  continuaríamos el proceso y obtendríamos  $\mathbf{x}^{(2)}$ , etc., comprobando la convergencia con cada  $\mathbf{x}^{(k)}$  calculado (es  $\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{vc}^{(k-1)}$ ). Las iteraciones son:

NEWTON-RAPHSON SISTEMAS				
Iter.	$\mathbf{x}^{(k)}$		Estimación errores	
k	$x_1^{(k)}$	$x_2^{(k)}$	$\ \mathbf{e}^{(k)}\ _\infty$	$\ \mathbf{e}^{(k)}\ _\infty / \ \mathbf{x}^{(k)}\ _\infty$
0	.5	.5	0	0
1	-.17539406275787702602	1.0265936173941492347	0.6753940628	0.6578981705
2	.6081225806453468072e-1	.58736219222301272738	0.4392314252	0.7478033673
3	.14193373611155913870	.43701311021247177926	0.150349082	0.3440379213
4	.15557387477489366978	.41189213145763239363	0.02512097875	0.06098921741
5	.15598349004498065132	.41113854295393411541	0.0007535885037	0.001832930813
6	.15598386007243313317	.41113786232290295762	6.806310312e-07	1.655481272e-06
7	.15598386007273499515	.41113786232234770639	5.5525123e-13	1.350523221e-12
8	.15598386007273499512	.41113786232234770642	3e-20	7.296822489e-20

A continuación viene la gráfica donde aparecen las funciones que intervienen en el sistema, el punto de intersección pedido, la iteración solicitada en el enunciado y el conjunto de puntos calculados en las diferentes iteraciones. La aproximación inicial aparece con un pequeño círculo rojo.

