

非線形代数方程式の簡易数値解法

福井工大 正員 ○ 和田 久 範
 武生工高 正員 滝 沢 信 之
 科学技術高校 多 門 喜伊知
 京大数理研 三 井 斌 友

1. はじめに

単独非線形方程式の実根を求める方法は、十分に研究されているとはいえ、なお基本的な多くの問題が残されている。その解法を大別すると、初期値より出発して高い精度で根に収束させる方法と、初期値なしに、すべての根を低い精度で求める方法に分けられるが、単独で万能であるといわれるものではなく、幾つかの方法を組合わせたプログラムにしたものが多用される現状にある。さてここに提案するものは三角関数の週期性および、展開式の収束性を利用して根を求める特殊な方法で、方程式の解法としては全く別の側面より見た試みである。それも単なる試案にすぎないが、以上の意味において、他の解法の補助的手段として用いられることを期待してここに提案する。

2. 数値計算の考え方と方法

この解法の考え方は高次方程式の実根を、それより低い方程式の反復計算によって求めようとする試みである。

$$\text{実係数方程式 } f(x) = a_0 x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_{n-1} x + a_n = 0$$

において、 x を三角関数におき換えて $f(x)$ を変換する。その1つは $x = r \sin \theta$ とする方法であり、その2は $x = r \cos \theta$ とする方法で r を固定し、 θ を助変数として考える。

(1) $x = r \sin \theta$ とする場合

$$f(\theta) = a_0 r^n \sin^n \theta + a_1 r^{n-1} \sin^{n-1} \theta + \dots + a_{n-1} r \sin \theta + a_n = 0$$

$f(\theta)$ において $\sin \theta$ のべきをフーリエ展開を用いて次のように変換する。

$$n: \text{偶数} \quad F(\theta) = A_0 \cos n\theta + A_1 \sin(n-1)\theta + \dots + A_{n-2} \cos 2\theta + A_{n-1} \sin \theta + A_n = 0$$

$$n: \text{奇数} \quad F(\theta) = A_0 \sin n\theta + A_1 \cos(n-1)\theta + \dots + A_{n-2} \cos 2\theta + A_{n-1} \sin \theta + A_n = 0$$

上式の係数 $A_0, A_1, A_2, \dots, A_n$ は参考資料(1)によって容易に求められる。次に三角関数はテーラ展開して必要な項数を計算に用いる。

$$\begin{aligned} \sin \theta &= \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} - \frac{\theta^7}{7!} + \dots + (-1)^{n-1} \frac{\theta^{2n-1}}{(2n-1)!} \\ \cos \theta &= 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} - \frac{\theta^6}{6!} + \dots + (-1)^n \frac{\theta^{2n}}{(2n)!} \end{aligned}$$

以上によって $F(\theta)$ の計算は係数 $A_0, A_1, A_2, \dots, A_n$ に展開式を乗ずればよいことになる。又 $F(\theta)$ は r (実数)の任意半径について常に $|r| < \infty$ で収束する。但し、 $|r|$ が大きいと収束は遅くかつ精度が低下するので $|r|$ を大きくすることにより $|r|$ を小さく押える方がよいので、いま $|r| \leq \frac{\pi}{2}$ に制限する場合を考えてみる。

さて代数学の知識を借れば、実根の存在する区間の上限と下限を知ることは容易である。その絶対値の大きい方を $|x_1|$ とすれば $|r \sin \theta| \equiv x_1$ 、 $|n\theta| = \frac{\pi}{2}$ において $|r| \equiv \frac{|x_1|}{\sin \frac{\pi}{2n}}$ を得る。

この条件をみたすことができれば収束の精度は非常によい。しかし、 $|r|$ を大きくすれば各係数の桁数が増大し、有効桁数の不足を生ずることになるのでこの制限が無理になるであろう。特に次数 n の大きい方程式では困難である。この場合 $|n\theta| > \frac{\pi}{2}$ を含めた一般角の計算法が必要になるが、その方法は三角関数には週期性があるのですべての角を $\frac{\pi}{2}$ より小さい角に修正して計算に用いるのである。

次に具体的に計算法を述べる。(ここでは n の偶数の場合について説明し、奇数の場合を省略する)

$$F(\theta) = A_0 \cos n\theta + A_1 \sin(n-1)\theta + \dots + A_{n-2} \cos 2\theta + A_{n-1} \sin \theta + A_n = 0$$

$F(\theta)$ の各項は次のようになる。

$$A_0 \cos n\theta = A_0 \left\{ 1 - \frac{(n\theta)^2}{2} + \frac{(n\theta)^4}{24} - \frac{(n\theta)^6}{720} + \dots \right\}$$

$$A_1 \sin(n-1)\theta = A_1 \left\{ (n-1)\theta - \frac{(n-1)\theta^3}{6} + \frac{(n-1)\theta^5}{120} - \frac{(n-1)\theta^7}{5040} + \dots \right\}$$

$$A_2 \cos 2\theta = A_2 \left\{ 1 - \frac{(2\theta)^2}{2} + \frac{(2\theta)^4}{24} - \frac{(2\theta)^6}{720} + \dots \right\}$$

$$A_{n-1} \sin \theta = A_{n-1} \left\{ \theta - \frac{\theta^3}{6} + \frac{\theta^5}{120} - \frac{\theta^7}{5040} + \dots \right\}$$

$$A_n = A_n$$

以上をまとめると

$$\text{オ1項 } A_0 + A_1(n-1)\theta + \dots + A_{n-2} + A_{n-1}\theta + A_n$$

$$\text{オ2項 } A_0 \frac{(n\theta)^2}{2} + A_1 \frac{(n-1)\theta^3}{6} + \dots + A_{n-2} \frac{(2\theta)^2}{2} + A_{n-1} \frac{\theta^3}{6}$$

$$\text{オ3項 } A_0 \frac{(n\theta)^4}{24} + A_1 \frac{(n-1)\theta^5}{120} + \dots + A_{n-2} \frac{(2\theta)^4}{24} + A_{n-1} \frac{\theta^5}{120}$$

$$\text{オ4項 } A_0 \frac{(n\theta)^6}{720} + A_1 \frac{(n-1)\theta^7}{5040} + \dots + A_{n-2} \frac{(2\theta)^6}{720} + A_{n-1} \frac{\theta^7}{5040}$$

(i) 出発値 θ_0 の計算

オ1項を0とおくと $\theta_0 = \frac{-\{A_0 + A_2 + A_4 + \dots + A_n\}}{A_1(n-1) + A_3(n-3) + \dots + A_{n-1}}$ ここに $A_0 + A_2 + A_4 + \dots + A_n \equiv a_n$

$$A_1(n-1) + A_3(n-3) + \dots + A_{n-1} \equiv r a_{n-1}$$

$$\therefore \theta_0 = \frac{-a_n}{r a_{n-1}}$$

(ii) 第n回以降の θ の計算

オ2項以下の式に θ_0 を代入してその値を計算し $S_0, S'_0, S''_0, \dots$ 等とすれば次の式により補正される。

$$\theta_1 = \frac{-\{a_n - S_0 + S'_0 - S''_0 + \dots\}}{r a_{n-1}} \quad \text{一般には } \theta_i = \frac{-\{a_n - S_{i-1} + S'_{i-1} - S''_{i-1} + \dots\}}{r a_{n-1}} \quad \text{で示される。}$$

又この計算による収束は遅いので次の方法で加速することもできる。

$$\theta_0 = \frac{-a_n}{r a_{n-1}} \quad D = -S + S' - S'' + \dots \text{とおくと}$$

$$\theta_i = \frac{-\{a_n + D_{i-1}\}}{r a_{n-1}}$$

$$\text{収束率 } M = \frac{\theta_i - \theta_{i-1}}{\theta_{i-1}} \quad (\text{一般角では } \frac{\sin \theta_i - \sin \theta_{i-1}}{\sin \theta_{i-1}})$$

$$\begin{cases} S = \frac{\theta^2}{2} \{A_0 n^2 + A_2(n-2)^2 + A_4(n-4)^2 + \dots\} + \frac{\theta^3}{6} \{A_1(n-1)^3 + A_3(n-3)^3 + \dots\} \\ S' = \frac{\theta^4}{24} \{A_0 n^4 + A_2(n-2)^4 + A_4(n-4)^4 + \dots\} + \frac{\theta^5}{120} \{A_1(n-1)^5 + A_3(n-3)^5 + \dots\} \\ S'' = \frac{\theta^6}{720} \{A_0 n^6 + A_2(n-2)^6 + A_4(n-4)^6 + \dots\} + \frac{\theta^7}{5040} \{A_1(n-1)^7 + A_3(n-3)^7 + \dots\} \end{cases}$$

$\Delta \theta_i = \theta_i - \theta_{i-1}$ において次の式で加速する。 k は加速係数で収束率に応じて変化させる方がよい。

$$\theta'_i = \theta_i + k \Delta \theta_i \quad \text{加速後の収束率 } M' = \frac{\theta'_i - \theta_{i-1}}{\theta_{i-1}} \quad (\text{一般角では } \frac{\sin \theta'_i - \sin \theta_{i-1}}{\sin \theta_{i-1}})$$

(iii) 収束の判定

以上の計算を反復すれば逐次収束するので、その判定値として ε をとれば $|\frac{\theta_i - \theta_{i-1}}{\theta_{i-1}}| < \varepsilon$ (一般角では $\frac{\sin \theta_i - \sin \theta_{i-1}}{\sin \theta_{i-1}} < \varepsilon$)になるときの計算は終る。そのとき $x = r \sin \theta_i$ が根である。この方法では正根に対して+、負根に対して-、とするが、共に絶対値の最小の根に収束する。

例 (I) $f(x) = x^4 - 4x^3 + 6x^2 - 5x + 2 = 0$ の実根を求める (根1, 2)

$$x = r \sin \theta \text{ とし } F(\theta) = A_0 \cos 4\theta + A_1 \sin 3\theta + A_2 \cos 2\theta + A_3 \sin \theta + A_4 = 0$$

$$A_0 = \frac{r^4 a_4}{8} = 12.50 \quad \text{但し } r = 10 \quad \cos 4\theta = 1 - \frac{(4\theta)^2}{2} + \frac{(4\theta)^4}{24} - \frac{(4\theta)^6}{720} + \dots$$

$$A_1 = -\frac{r^3 a_3}{4} = 1000 \quad \sin 3\theta = 3\theta - \frac{(3\theta)^3}{6} + \frac{(3\theta)^5}{120} - \frac{(3\theta)^7}{5040} + \dots$$

$$A_2 = -\left\{ \frac{r^2 a_2}{2} + \frac{r^2 a_3}{2} \right\} = -5300 \quad \cos 2\theta = 1 - \frac{(2\theta)^2}{2} + \frac{(2\theta)^4}{24} - \frac{(2\theta)^6}{720} + \dots$$

$$A_3 = \frac{3r^2 a_1}{4} + r a_4 = -3050 \quad \sin \theta = \theta - \frac{\theta^3}{6} + \frac{\theta^5}{120} - \frac{\theta^7}{5040} + \dots$$

$$A_4 = \frac{3r^4 a_0}{8} + \frac{r^2 a_2}{2} + a_4 = 4052$$

$$\theta_0 = \frac{-a_4}{r a_3} = \frac{-2}{50} \quad \delta' = (4.57286\theta)^5 + (9.9496205\theta)^8$$

$$\theta_i = \frac{-2 - \delta' - \delta'' - \delta'''}{50} \quad \delta'' = (4.33539\theta)^4 + (2.3806\theta)^7$$

$$\delta = (15.862979\theta)^3 - (24.4945974\theta)^2 \quad \text{計算結果表(a)}$$

x の根を求めるため組立除法をした次の式を解く

$$f(x) = x^3 - 3x^2 + 3x - 2 = 0$$

$$F(\theta) = A_0 \sin 3\theta + A_1 \cos 2\theta + A_2 \sin \theta + A_3 = 0$$

$$A_0 = -\frac{r^3 a_0}{4} = -250 \quad \text{但し } r = 10$$

$$A_1 = -\frac{r^2 a_1}{2} = 150 \quad \sin 3\theta = 3\theta - \frac{(3\theta)^3}{6} + \frac{(3\theta)^5}{120} + \dots$$

$$A_2 = \frac{3r^2 a_0}{4} + r a_1 = 780 \quad \cos 2\theta = 1 - \frac{(2\theta)^2}{2} + \frac{(2\theta)^4}{24} + \dots$$

$$A_3 = \frac{r^2 a_1}{2} + a_2 = -152 \quad \sin \theta = \theta - \frac{\theta^3}{6} + \frac{\theta^5}{120} + \dots$$

$$\theta_0 = \frac{-2}{30} \quad \text{漸化式 } \theta_i = \frac{-2 + \delta_{i-1} - \delta'_{i-1}}{30} \quad \delta = 300\theta^2 - 995\theta^3 \quad \delta' = 100\theta^3 - 500\theta^5 \quad \text{計算結果表(b)}$$

```
190 PRINT CHR$(157)  NEC PC-3001
195 PRINT DATES
200 TIME$="00:00:00"
210 TB= 04:00:00-77:00
220 L=0
230 T=0:K=0
240 D=0:0=0
250 T3=TH+15:063
260 T5=TH+4:57:06
270 T7=TH+2:38:06
280 T=1:2
290 T=0:K=1
300 D=0:0=0
310 T2=TH+24:49:49
320 T4=TH+9:54:06
330 T6=TH+4:23:39
340 D1=T3-T4-T5-T7-T2
350 D2=T5-T4-T6-T7-T4-T6-T4-T7
360 D3=T4-T6-T6-T6-T6-T6-T6-T6-T7-T7-T7-T7-T7
370 D=0:0=1:02:03
380 DT=D-D0
390 T1=(D+0.14901)/50
395 T2=T1-T0-T0
400 LP=INT USING "###.##" D0
410 T0=T1-D0-D0
420 IF ABS(T2)>1E-07 THEN 230 ELSE T8=T1
430 IF K=0 THEN 440 ELSE 450
440 P=INT(T/6:20219)
450 T8=T-P*6:20219
460 IF T8>2:14159 THEN IF T8>3:14159+2/2
  THEN TH=SIGN(T8-3:14159)*2 ELSE T8=TH
  TH=SIGN(T8-3:14159)
470 IF T8>3:14159 THEN IF T8>3:14159+2TH
  THEN TH=SIGN(T8-3:14159-T8) ELSE TH=SIGN(T8)
475
480 RETURN
490 P=INT(T/6:20219)
500 T8=T-P*6:20219
510 IF T8>2:14159 THEN IF T8>3:14159+2/2
  THEN TH=SIGN(T8-3:14159)*2 ELSE TH=SIGN(T8)
  TH=SIGN(T8-3:14159)
520 IF T8>3:14159 THEN IF T8>3:14159+2TH
  THEN TH=SIGN(T8-3:14159-T8) ELSE TH=SIGN(T8)
530 RETURN
```

表(b) (a)	(b ₁)	(b ₂)	(b ₃)	(b ₄)	(b ₅)	(b ₆)
0.0150000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0250000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0350000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0450000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0550000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0650000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0750000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0850000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.0950000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000
0.1050000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000	0.0000000000

(i) 出発値 θ_0 の計算

$Y = Y_0$ とする方程式 $P(Q_0) = 0$ を解いて Q_0 を求める.

(ii) 糸を回以降の θ の計算

$$r_1 = r_0 \cos \theta_1 \text{ (又は } r_0 \cos h\theta_1 \text{)} \text{ とする方程式 } P(\theta_1) = 0 \text{ を解いて } \theta_1 \text{ を求める。}$$

一般に $y_i = y_{i-1} \cos \theta_{i-1}$ (又は $y_{i-1} \sinh \theta_{i-1}$) とする方程式 $P(\theta_i) = 0$ を解いて θ_i を求める。

(iii) 収束の判定

θ_k が 0 に収束すると正解になるので、その誤差の判定値を ε とすれば、 $|\theta_k| < \varepsilon$ が収束の条件になる。

この計算で $|r_i|$ が根の絶対値より大きい側にあるときは $x = r_i \cos \theta_i$ となり、小さい側にあるときは $x = r_i \cos \phi_i$ となる。若し $r_i = x$ となれば $\sum A = 0$ すなわち $P_3 = 0, \theta = 0$ である。

なお以上の説明では展開式を4項まで取ったが、必要に応じ8項又は6項以上の偶数個を取れば、実数の範囲内で計算が可能になる。

參考資料

[illegible]

(1) $x = r \sin \theta$ とおく場合

n : 偶数 $F(\theta) = A_0 \cos n\theta + A_1 \sin(n-1)\theta + \dots + A_{n-2} \cos 2\theta + A_{n-1} \sin \theta + A_n$

ii. 奇数 $F(\theta) = A_0 \sin n\theta + A_1 \cos(n-1)\theta + \dots + A_{n-2} \cos 2\theta + A_{n-1} \sin \theta + A_n$

(2) $X = Y \cap A$ 且 $k \neq 1$ 場合

この表の ACM をすべて CMR に変え、かつ 負の符号を正に変える

[illegible]

3. おわりに

この解法では最初の準備にフーリエ展開などの手数を要するが、その手順はすべてプログラム化されているので方程式の係数を入れるだけで迅速に計算できる。三角関数は $\sin$ と $\cos$ について考えたが、これは収束性がよいからで、 ϕ を小さく取れば、テーラ展開のままで十分な精度が得られる。一般角として引き数を ϕ/π に押える場合については最良近似式を用いることもできるが、ここでは省略した。

ただこの解法で問題となるのは、 α の根又は重根を求めることが困難なことで、根の存在する全区間を走査するプログラムも作り得るが、根が広く散在する場合は組立除法を用いるのがよい。結局この解法は絶対値最大の根と、最小の根を求めることを目的とするとき有効であり、その意味では他の解法の補助として利用されることを期待したい。

参考文献 「山内二郎、森口繁一、一松信着 電子計算機のための数値計算Ⅲ、オ3章」