Отчёт по теме: "Метод Ньютона"

Постановка задачи

Задана система, состоящая из п нелинейных уравнений с п неизвестными:

$$\begin{cases} f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0; \\ f_2(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0; \\ \vdots \\ f_k(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0; \\ \vdots \\ f_n(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0. \end{cases}$$

 $\forall i = 1, ..., n \quad f_i : R^n \to R$ — нелинейные функции, определенные и достаточно гладкие в некоторой области $\subseteq R^n$.

Перепишем систему в векторном виде:

$$\overline{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)^{\mathrm{T}}, \overline{F}(x) = [f_1(\overline{x}), f_2(\overline{x}), \dots, f_n(\overline{x})]^{\mathrm{T}} = \overline{0};$$

Требуется найти вектор $\overline{x^*} = (x_1^*, x_2^*, ..., x_n^*)^T$ – решение данной системы.

Реализация

Будем искать решение с помощью итерационного метода Ньютона.

В многомерном случае формула для нахождения решения является обобщением формулы одномерного итеративного метода и имеет вид:

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - J^{-1}(\widehat{x^{(k)}}) * \overline{F}(x^{(k)}), k = 0, 1, 2...,$$
 где $J(\overline{x}) = \left[\frac{\partial f_i(x_j)}{x_j}\right]$ — матрица Якоби первых производных, взятая в точке $\widehat{x^{(k)}} = (x_k^0, x_2^k, x_3^k, ..., x_n^k), k = 1, 2, ..., \widehat{x^{(0)}} = x^{(0)}$.

Для реализации метода Ньютона необходимо, чтобы матрица Якоби $J(\bar{x})$ была невырождена в некоторой окрестности точки $\bar{x} = \bar{x}^*$.

Тогда обратная матрица $J^{-1}(\overline{x})$ существует в данной окрестности.

На каждом шаге будем вычислять $J_k^{-1}(x^{(k)})$, используя метод отражений.

Для получения компонентов матрицы Якоби будем вычислять производные по определению как отношение приращения функции к приращению аргумента.

Возьмём приращение аргумента $dx_j = [x^{(k)} - x^{(k)}]_j = \frac{1}{\varepsilon_1}$ по j — ой координате, остальные фиксированы. Тогда приращение функции имеет следующий вид: $df_{ij} = f_i([x^{(k)}]_j) - f_i([x^{(k)}]_j), \ \mathrm{a}\ (ij)$ — ая компонента матрицы вычисляется как $df_{ij} * \varepsilon_1$.

Для сходимости последовательности $\{x^{(k)}\}$ к решению необходимо выбрать начальное приближение $x^{(0)}$ из достаточно малой окрестности $\overline{x^*}$. При предположении $F \in C^2$ метод имеет квадратичную сходимость.

Алгоритм поиска решения завершается на шаге k, когда $||F(x_1^k, x_2^k, ..., x_n^k)|| < \varepsilon_2$.

В программе положим $\varepsilon_1 = 10^{10}$, $\varepsilon_2 = 10^{-15}$.

Результаты работы программы

Для системы нелинейных уравнений с n = 2 неизвестными

$$\begin{cases} f_1(x_1, x_2) = e^{x_1} * sin(\pi * x_2) - 1; \\ f_2(x_1, x_2) = sin(x_1) + cos(\pi * x_2); \end{cases}$$

и вектора начального приближения $x^{(0)} = (1, 0.2)$ был получен результат:

Итерация: 1

Итерация: 2

Итерация: 3

Итерация: 4

0.13399966919180 0.55334793557945

Итерация: 5

-0.00899743918670 0.49687466081420

Итерация: 6

Итерация: 7

Итерация: 8

Решение =

 Для вектора начального приближения $x^{(0)} = (0.4, 0.4)$ был получен результат:

Итерация: 1

Итерация: 2

Итерация: 3

Итерация: 4

Итерация: 5

Решение =

-0.00000000000000 0.50000000000000

Для системы нелинейных уравнений с n = 3 неизвестными

$$\begin{cases} f_1(x_1, x_2, x_3) = \frac{x_1^2}{8} - \sin(\frac{x_2}{6}); \\ f_2(x_1, x_2, x_3) = \sin(\frac{x_1 * x_2}{4}) + \sin(x_2) - e^{x_3}; \\ f_3(x_1, x_2, x_3) = \sin(x_1 * x_2) + \cos(x_2) + e^{x_3}; \end{cases}$$

и вектора начального приближения $x^{(0)} = (2.3, 2.5, 1)$ был получен результат:

Итерация: 1

2.3000000000000 2.500000000000 1.000000000000

Итерация: 2

2.00595187032576 3.07384346978777 0.42280359191285

Итерация: 3

2.00033590117168 3.14250518226883 0.07777919388799

Итерация: 4

2.00000009044273 3.14159282600081 0.00294798310335

Итерация: 5

Итерация: 6

 $2.00000000000000 \quad 3.14159265358979 \quad 0.000000000001022$

Итерация: 7

 $2.00000000000000 \quad 3.14159265358979 \quad \text{-}0.00000000000000$

Решение =

 $2.00000000000000 \quad 3.14159265358979 \quad \hbox{-}0.00000000000000 \, .$