

Министерство образования Республики Беларусь
Учреждение образования
“БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИНФОРМАТИКИ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ”

Факультет компьютерных систем и сетей
Кафедра информатики
Дисциплина: Методы численного анализа

ОТЧЁТ
к лабораторной работе 4
на тему

Решение систем нелинейных уравнений

Выполнил: студент группы 053502

Герчик Артём Вадимович

Проверил: Анисимов Владимир Яковлевич

Минск 2022

Оглавление

Цели выполнения задания	3
Краткие теоретические сведения	4
Задание	8
Программная реализация	9
Полученные результаты	13
Выводы	16

Цели выполнения задания

- 1) Изучить методы численного решения систем нелинейных уравнений (метод простой итерации, метод Ньютона)
- 2) Составить программу численного решения нелинейных уравнений методами простой итерации и Ньютона
- 3) Проверить правильность работы программы на тестовых примерах
- 4) Численно решить нелинейное уравнение заданного варианта
- 5) Сравнить число итераций, необходимого для достижения заданной точности вычисления разными методами

Пусть точка \bar{x}^{-0} есть некоторое начальное приближение к решению. Рассмотрим δ -окрестность $U_\delta(\bar{x})$ этой точки. В силу принципа сжимающих отображений итерационная последовательность

$$\bar{x}^{-k} = \varphi(\bar{x}^{-k-1}), \quad k=1,2,\dots$$

будет сходиться, если существует число $q < 1$ такое, что выполнено условие:

$$\left\| \varphi(\bar{x}^{-1}) - \varphi(\bar{x}^{-2}) \right\| \leq q \left\| \bar{x}^{-1} - \bar{x}^{-2} \right\|, \quad \forall \bar{x}^{-1}, \bar{x}^{-2} \in U_\delta(\bar{x}^{-0}), \quad (4.3)$$

называемое условием сжатия для отображения φ . В частности, это условие всегда выполняется, если векторная функция φ непрерывно дифференцируема и норма матрицы производных функции φ удовлетворяет неравенству:

$$\left\| \frac{\partial \varphi}{\partial x}(\bar{x}) \right\| \leq q$$

во всех точках x из δ -окрестности $U_\delta(\bar{x})$ точки \bar{x}^{-0} . Следующая теорема дает условие сходимости и оценку скорости сходимости метода простых итераций.

Теорема. Пусть отображение φ является сжатием в $U_\delta(\bar{x}^{-0})$ и пусть

$$\left\| \varphi(\bar{x}^{-0}) - \bar{x}^{-0} \right\| < \delta(1-q).$$

Тогда итерационная последовательность:

$$\bar{x}^{-k} = \varphi(\bar{x}^{-k-1}),$$

с начальной точкой \bar{x}^{-0} , сходится к решению \bar{x}^{-*} системы (1). При этом справедлива следующая оценка погрешности:

$$\left\| \bar{x}^{-k} - \bar{x}^{-*} \right\| \leq \frac{q^k}{1-q} \left\| \varphi(\bar{x}^{-0}) - \bar{x}^{-0} \right\|.$$

Отметим, что начальное приближение $x^{(0)}$ выбирают экспериментально. (Например, на основе грубого графического решения системы, если порядок системы не высок. По точкам строят график первого уравнения, потом второго и ищут приблизительно точку их пересечения).

Метод Ньютона.

Пусть дана система нелинейных уравнений :

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

Запишем ее в векторной форме:

$$f(\bar{x}) = 0 \quad (4.1)$$

Найдем начальное приближение x_0 .

Будем предполагать, что векторная функция f непрерывна дифференцируема в некоторой окрестности начального приближения. Вместо системы (4.1) будем искать решение соответствующей ей линеаризованной системы

$$f(\bar{x}^0) + \frac{\partial f}{\partial x}(\bar{x}^0)(\bar{x} - \bar{x}^0) = 0 \Rightarrow f(\bar{x}^0) + J(\bar{x}^0)(\bar{x} - \bar{x}^0) = 0,$$

где через $J(\bar{x})$ обозначена для удобства записи матрица производных векторной функции f в точке \bar{x} (матрица Якоби системы (4.1) в этой точке).

При этом при применении метода Ньютона предполагается, что $\det J(\bar{x}^0) \neq 0$ в окрестности точки \bar{x}^0 .

Тогда из линеаризованной системы, которая линейна относительно переменных x , можно найти первое приближение

$$\bar{x}^k = \bar{x}^{k-1} - J^{-1}(\bar{x}^{k-1})f(\bar{x}^{k-1}), k = 1, \dots$$

Рассматривая линеаризованную систему в точках \bar{x}^{k-1} при $k=1, 2, \dots$, найдем k -ое приближение

$$\bar{x}^k = \bar{x}^{k-1} - J^{-1}(\bar{x}^{k-1})f(\bar{x}^{k-1}), k = 1, \dots$$

Построенная таким способом рекуррентная последовательность Ньютона сходится при определенных дополнительных условиях к решению системы (4.1). Легко видеть, что рассматриваемый метод совпадает с методом касательных в случае $n=1$, т.е. является многомерным вариантом метода касательных.

На практике обратную матрицу не считают, а на каждом шаге решают линеаризованную систему:

$$f(\bar{x}^{k-1}) + J(\bar{x}^{k-1})(\bar{x} - \bar{x}^{k-1}) = 0 \Rightarrow \bar{x} = \bar{x}^k$$

Теорема. При сделанных выше предположениях, последовательность

Ньютона сходится к решению системы (4.1), если начальное

приближение выбрано достаточно близко к решению.

Отметим в заключение, что метод Ньютона сходится достаточно быстро (скорость сходимости квадратичная), если начальное приближение выбрано удачно. На практике итерационный процесс заканчивают, когда норма разности двух последовательных приближений меньше заданной точности вычисления решения.

Задание

Вариант 7

ЗАДАНИЕ. Решить систему нелинейных уравнений:

$$\begin{aligned} \operatorname{tg}(xy + m) &= x \\ ax^2 + 2y^2 &= 1, \end{aligned} \quad \text{где } x > 0, y > 0,$$

с точностью до 0,0001 методами простых итераций и Ньютона,

принимая для номера варианта k значения параметров a и m из таблицы:

k	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
m	0,0	0,1	0,1	0,2	0,2	0,3	0,3	0,4	0,4	0,1	0,2	0,3	0,2	0,2
a	0,5	0,6	0,7	0,8	0,9	1,0	0,5	0,6	0,7	0,8	0,9	1,0	0,7	0,5

Программная реализация

```
import numpy
import sympy

print("Системы нелинейных уравнений \n")

m = 0.3
a = 0.5

EPS = 10.0 ** -4

(x, y) = sympy.symbols("x y")
eq1 = sympy.tan(x * y + m) - x
eq2 = a * (x ** 2) + 2 * (y ** 2) - 1

# Исходное 1
def val1(x, y):
    return numpy.tan(x * y + m) - x

# Исходное 2
def val2(x, y):
    return a * (x ** 2) + 2 * (y ** 2) - 1

# Выражение из Исходное 1
def eqx(x, y):
    return numpy.tan(x * y + m)

# Выражение из Исходное 2
def eqy(x, y):
    return numpy.sqrt((1 - a * (x ** 2)) / 2)
```

Матрица Якоби

```
def jakobi_matrix(x, y):  
    return numpy.array([  
        ((1 + numpy.tan(x * y + m) ** 2) * y - 1, (1 +  
numpy.tan(x * y + m) ** 2) * x],  
        [2 * a * x, 4 * y]  
    ])
```

```
count_of_iterations = 0
```

```
def method_of_simple_iterations(x0, y0):  
    global count_of_iterations  
    count_of_iterations = 0  
    (x, y) = (x0, y0)  
    while True:  
        count_of_iterations += 1  
        oldx = x  
        oldy = y  
        x = eqx(x, y)  
        y = eqy(x, y)  
  
        if not (numpy.isfinite(x) and numpy.isfinite(y)):  
            raise RuntimeError("Расходится")  
        if max(abs(x - oldx), abs(y - oldy)) < EPS:  
            return x, y
```

```
def method_of_newton(x0, y0):  
    global count_of_iterations  
    count_of_iterations = 0  
    (x, y) = (x0, y0)
```

```

while True:
    count_of_iterations += 1
    w = jakobi_matrix(x, y)
    f = numpy.array([[val1(x, y)], [val2(x, y)]])
    deltas = numpy.linalg.solve(w, -f)
    x += deltas[0][0]
    y += deltas[1][0]
    if not (numpy.isfinite(x) and numpy.isfinite(y)):
        raise RuntimeError("Расходится")
    if max(abs(deltas)) < EPS:
        return x, y

def main():
    print("Первое уравнение: ", eq1, "= 0")
    print("Второе уравнение:", eq2, "= 0")
    print()

    x0 = 1.0
    y0 = 0.5
    print("Начальное приближение: ", (x0, y0))
    print()

    global count_of_iterations
    try:
        (x, y) = method_of_simple_iterations(x0, y0)
        print("(x, y) = ({:.4f}, {:.4f})".format(x, y))
        print(f"Используя
{method_of_simple_iterations.__name__}, заняло
{count_of_iterations} итераций")
    except Exception as ex:
        print(f"ошибка в :
{method_of_simple_iterations.__name__}")
    print()

```

```

try:
    (x, y) = method_of_newton(x0, y0)
    print("(x, y) = ({:.4f}, {:.4f})".format(x, y))
    print(f"Используя {method_of_newton.__name__},
заняло {count_of_iterations} итераций")
except Exception as ex:
    print(f"ошибка в : {method_of_newton.__name__}")
print()

if __name__ == '__main__':
    main()

```

Полученные результаты

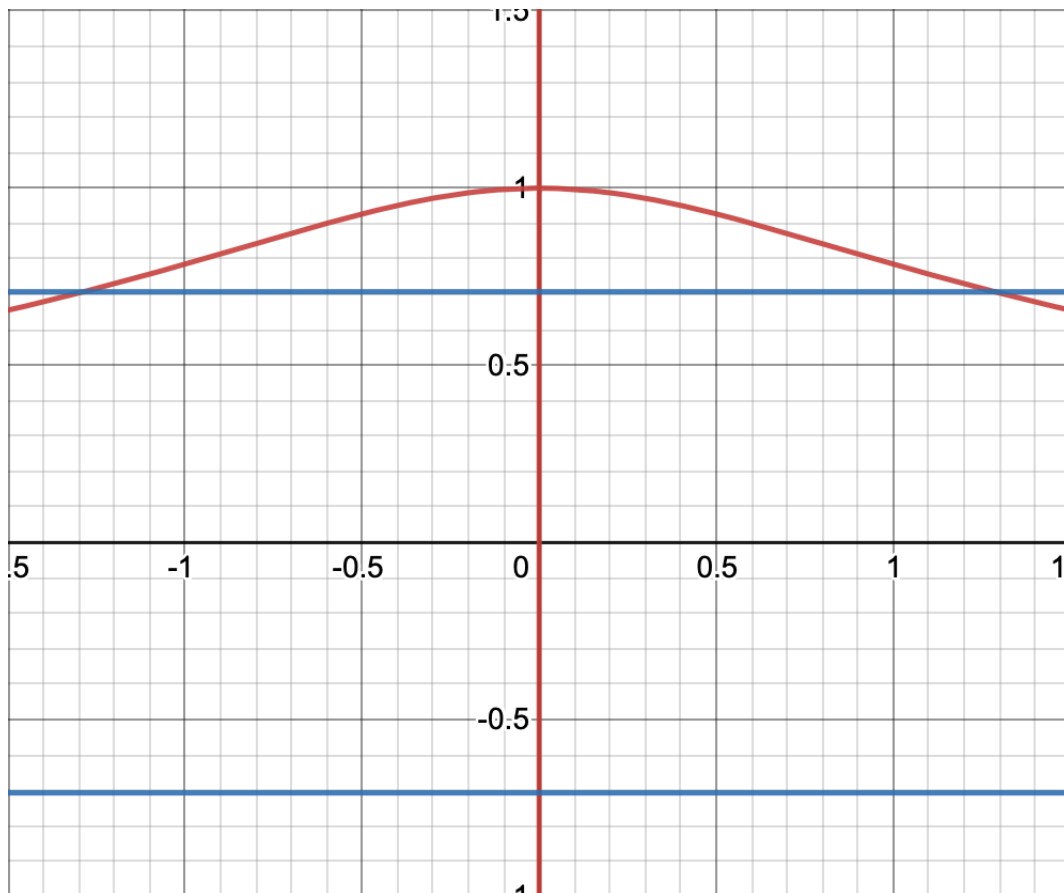
Тестовый пример 1

Решить систему нелинейных уравнений с точностью до 0,0001 методами простых итераций и Ньютона:

$$\operatorname{tg}(xy) = x$$

$$2y^2 = 1;$$

Решение:



Начальное приближение: $\begin{cases} x = 1.25 \\ y = 0.75 \end{cases}$	
Метод простых итераций	Метод Ньютона
$\begin{cases} x = 0.0000 \\ y = 0.7071 \end{cases}$	$\begin{cases} x = 1.2876 \\ y = 0.7071 \end{cases}$
Количество итераций	
35	3

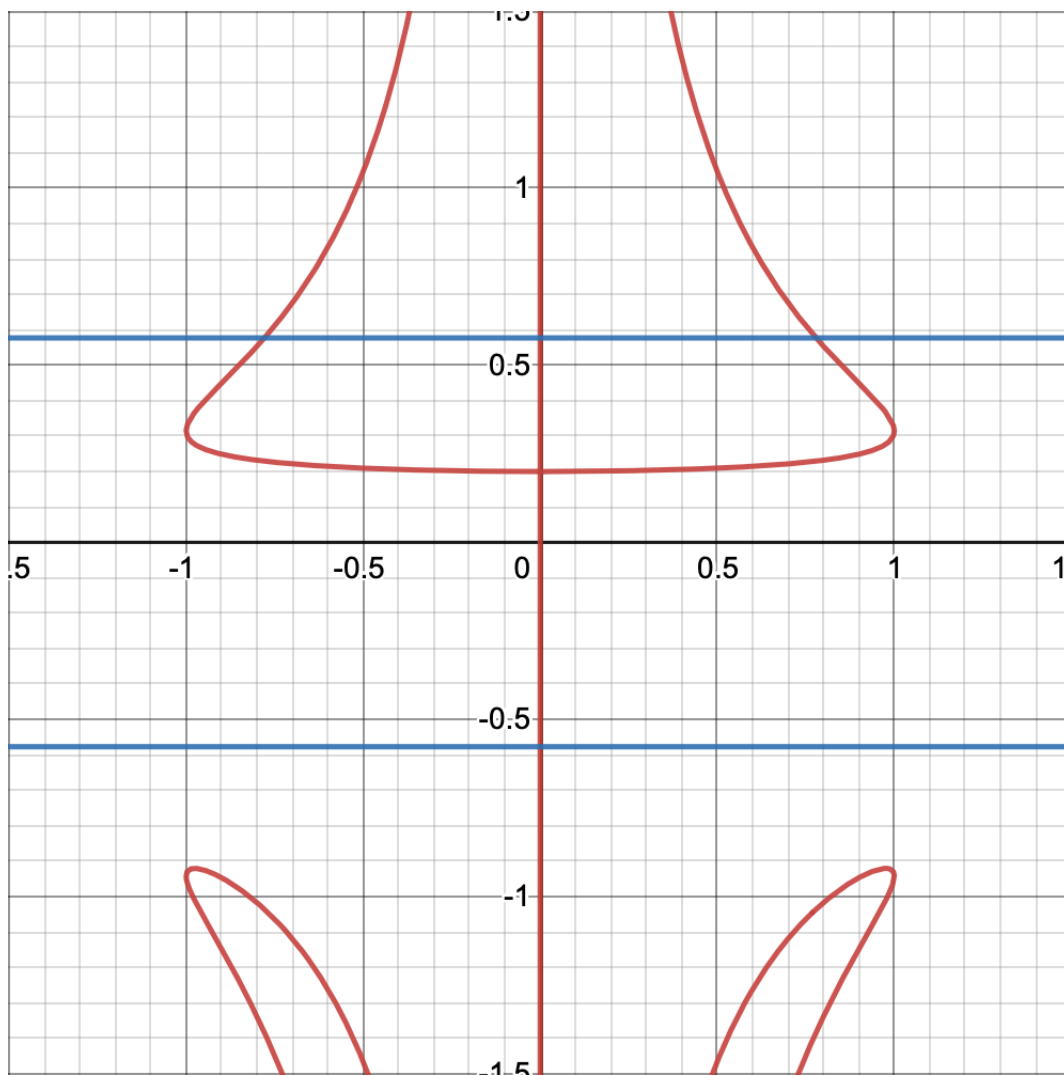
Тестовый пример 2

Решить систему нелинейных уравнений с точностью до 0,0001 методами простых итераций и Ньютона:

$$\sin(5xy) = x$$

$$3y^2 = 1;$$

Решение:



Начальное приближение: $\begin{cases} x = 0.75 \\ y = 0.55 \end{cases}$

Метод простых итераций

$$\begin{cases} x = 0.0000 \\ y = 0.5784 \end{cases}$$

Метод Ньютона

$$\begin{cases} x = 0.7798 \\ y = 0.5784 \end{cases}$$

Количество итераций

28

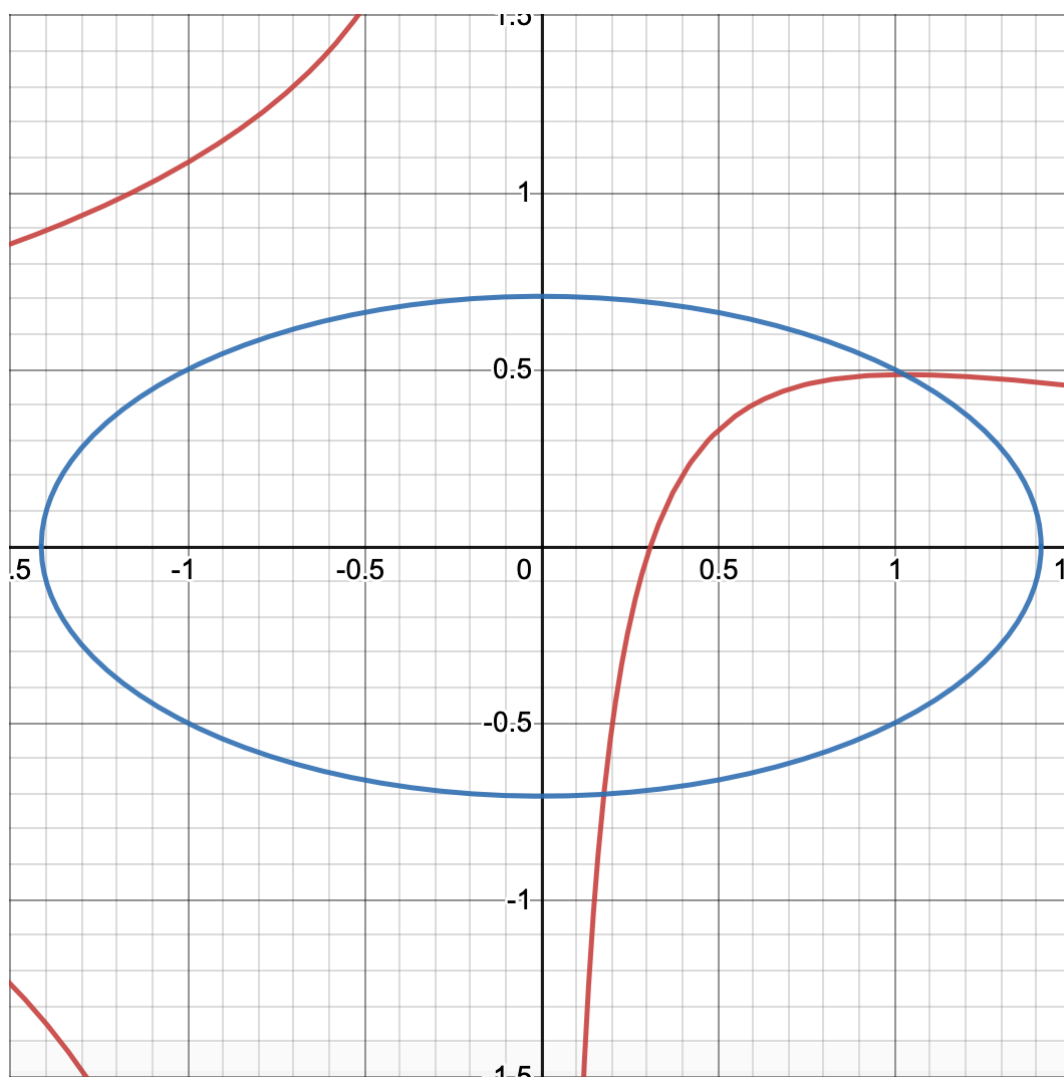
5

ЗАДАНИЕ

Вариант 7

Решить систему нелинейных уравнений с точностью до 0,0001 методами простых итераций и Ньютона:

$$\begin{cases} \operatorname{tg}(xy + 0.3) = x, \\ 0.5x^2 + 2y^2 = 1; \end{cases} \quad \text{где } x > 0, y > 0$$



Начальное приближение: $\begin{cases} x = 1.0 \\ y = 0.5 \end{cases}$

Метод простых итераций

$$\begin{cases} x = 1.0280 \\ y = 0.4856 \end{cases}$$

Метод Ньютона

$$\begin{cases} x = 1.0280 \\ y = 0.4856 \end{cases}$$

Количество итераций

4

3

Выводы

Таким образом, в ходе выполнения лабораторной работы были изучены методы численного решения систем нелинейных уравнений (метод простой итерации, метод Ньютона), составлена программа численного решения нелинейных уравнений методами простой итерации и Ньютона, проверена правильность работы программы на тестовых примерах, численно решено нелинейное уравнение заданного варианта, сравнено число итераций, необходимого для достижения заданной точности вычисления разными методами.