Министерство образования Республики Беларусь Учреждение образования «Белорусский государственный университет информатики и радиоэлектроники»

Факультет компьютерных систем и сетей Кафедра информатики Дисциплина «Методы численного анализа»

ОТЧЕТ

к лабораторной работе №4

на тему:

«РЕШЕНИЕ НЕЛИНЕЙНЫХ УРАВНЕНИЙ»

БГУИР 6-05 0612 02 86

Выполнил студент группы 353505 МАРТЫНКЕВИЧ Евгений Дмитриевич

(дата, подпись студента)

Проверил доцент кафедры информатики АНИСИМОВ Владимир Яковлевич

(дата, подпись преподавателя)

Содержание

- 1. Цель работы
- 2. Задание
- 3. Программная реализация
- 4. Полученные результаты
- 5. Оценка полученных результатов
- 6. Вывод

Цель работы

- изучить метод простых итераций и метод Ньютона решения нелинейных уравнений;
- составить программу решения нелинейных уравнений указанными методами, применимую для организации вычислений на ЭВМ;
- выполнить тестовые примеры и проверить правильность работы программы

ЗАДАНИЕ. Решить систему нелинейных уравнений:

$$tg(xy+m) = x$$

 $ax^2 + 2y^2 = 1$, где x>0, y>0,

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

принимая для номера варианта k значения параметров а 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

Начальные приближения найти графически. Сравнить скорость сходимости методов.

Вариант 3

Программная реализация

Для проверки решения подставим найденный корень в функцию и найдем ее значение.

Исходные данные

Система, полученная в результате подстановки в m и a:

$$-x + \tan(x*y + 0.1) = 0$$

0.7*x**2 + 2*y**2 - 1 = 0

Примечание: $x^{**}n$ — возведение x в степень n.

Код метода простых итераций:

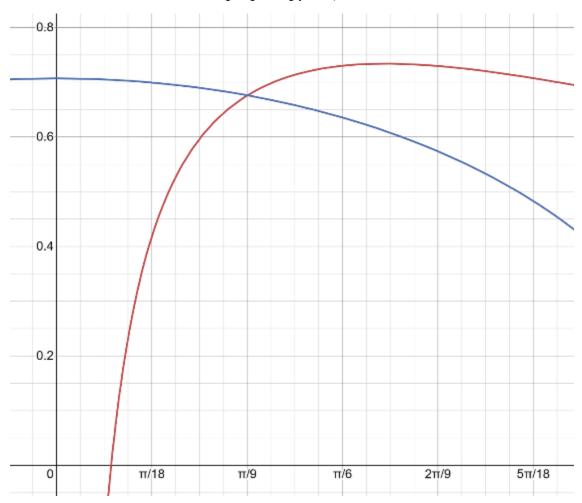
return Numeric

```
def simple method(phi x, phi y, X):
    X \text{ solve} = Matrix(X)
    X = Matrix([[0.0], [0.0]])
    count = 0
    while count < 2000:
         X \text{ next}[0] = \text{phi } x.subs([(x, X \text{ solve}[0]), (y, X \text{ solve}[1])])
         X_{\text{next}}[1] = \text{phi}_y.subs([(x, X_{\text{solve}}[0]), (y, X_{\text{solve}}[1])])
         if max(abs(X next - X solve)) < 10 ** (-4):
             print(f"Кол-во итераций {count}")
             return X next
         X solve = X next.copy()
         count += 1
    return X solve
Код метода Ньютона:
def newton method (f1, f2, X):
    X \text{ solve} = Matrix(X)
    J = Matrix([[f1.diff(x), f1.diff(y)], [f2.diff(x), f2.diff(y)]])
    F = Matrix([[f1], [f2]])
    count = 0
    while count < 2000:
         NumJ = get numeric matrix(J, X solve)
         NumF = get numeric matrix(F, X solve)
         if(NumJ.det() == 0):
             print("Определитель матрицы Якоби равен 0 :(")
             exit()
         X \text{ next} = X \text{ solve - (NumJ ** (-1) * NumF)}
         if (\max(abs(X next - X solve)) < 10 ** (-4)):
             print(f"Кол-во итераций: {count}")
             return X next
         X \text{ solve} = X \text{ next.copy()}
         count += 1
    return X solve
def get numeric matrix(Matr, X solve):
    Numeric = Matr.copy()
    tup = Matr.shape
    for i in range (0, tup[0] * tup[1]):
         Numeric[i] = Matr[i].subs([(x, X solve[0]), (y, X solve[1])])
```

Полученные результаты

```
Исходная система уравнений:
-x + \tan(x*y + 0.1) = 0
0.7*x**2 + 2*y**2 - 1 = 0
Приближение:
[0.3, 0.6]
Метод простых итераций:
Кол-во итераций 14
Вектор решений:
Matrix([[0.349690667221588], [0.676183697707782]])
Значение f1 в точке: 6.27486198832017e-5
Значение f2 в точке: 4.72800108549665e-5
Метод Ньютона:
Кол-во итераций: 3
Вектор решений:
Matrix([[0.349869684918810], [0.676133804251189]])
Значение f1 в точке: -6.10622663543836e-16
Значение f2 в точке: 1.55431223447522e-15
```

График функций:



Результаты вычислений:

	Метод простых	Метод Ньютона
	итераций	
Решение найденное	x = 0.34969066	x = 0.34986968
с точностью 10^-4	y = 0.67618370	y = 0.67613380
Функция-1,	0.00006274	-6.106e-16
Функция-2	0.00004728	1.554e-15
Кол-во итераций	14	3

Тестовый пример 1.

Исходная система уравнений:

 $-x + \sin(x*y)**x = 0$

-y + cos(x*y)**y = 0

Приближение:

[0.6, 0.8]

Метод простых итераций:

Кол-во итераций 7

Вектор решений:

Matrix([[0.665316078894085], [0.860954006618983]])

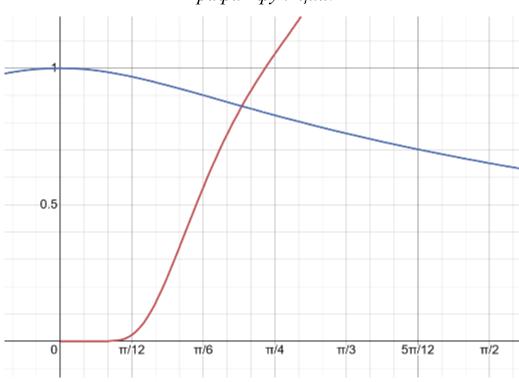
Значение f1 в точке: -9.85763470140455e-6 Значение f2 в точке: -2.94765634878402e-6

Метод Ньютона: Кол-во итераций: 2 Вектор решений:

Matrix([[0.665304672854928], [0.860955196779156]])

Значение f1 в точке: 6.29988283762373e-11 Значение f2 в точке: -6.07131012131390e-11

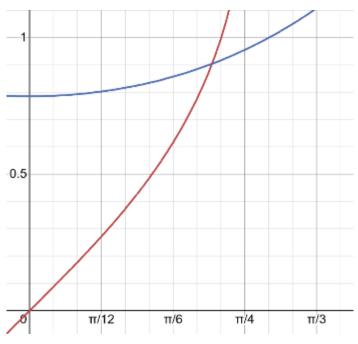
График функций:



Тестовый пример 2.

```
Исходная система уравнений:
-\sin(y) + \tan(x) = 0
-\cos(x) + \cot(y) = 0
Приближение:
[0.7, 0.9]
Метод простых итераций:
Кол-во итераций 7
Вектор решений:
Matrix([[0.666255074360238], [0.904554823195875]])
Значение f1 в точке: 2.65894007531742e-5
Значение f2 в точке: 1.30184282509660e-5
Метод Ньютона:
Кол-во итераций: 2
Вектор решений:
Matrix([[0.666239432492970], [0.904556894302416]])
Значение f1 в точке: 7.13540337926588e-13
Значение f2 в точке: 2.24043006369357e-13
```

График функций:

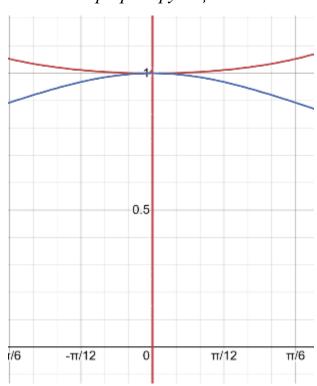


Тестовый пример 3.

```
Исходная система уравнений:
-x + \sin(x*y) = 0
-y + cos(x*y) = 0
Приближение:
[0.1, 0.9]
Метод простых итераций:
Кол-во итераций 174
Вектор решений:
Matrix([[0.0529522903669825], [0.998597043328735]])
Значение f1 в точке: -9.89282035142106e-5
Значение f2 в точке: 5.24092061415793e-6
Метод Ньютона:
Кол-во итераций: 15
Вектор решений:
Matrix([[0.000115903951080631], [0.999999995458787]])
Значение f1 в точке: -7.85848125396844e-13
```

Значение f2 в точке: -2.17565021554122e-9

График функций:



Вывод

В ходе выполнения лабораторной работы я изучил метод простых итераций и метод Ньютона решения нелинейных уравнений, написал программу их реализации на языке Python, правильность работы программы проверил на тестовых примерах.

На основании тестов можно сделать следующие выводы:

- Программа позволяет получить решения системы с заданной точностью (заданная точность в условиях лабораторной работы 10^-4);
- Метод Ньютона эффективнее по сравнению с методом простых итераций, так как затрачивает меньшее число итераций;
- Оптимальным способом решения нелинейных уравнений является применение метода Ньютона, так скорость сходимости в этом методе почти всегда квадратичная.
- Основной недостаток методов малая область сходимости (\bar{x} о должен быть достаточно близок к решению уравнения).