

Doğrusal olmayan Denklemler Sistemi

Bu bölümde iki değişkenli doğrusal olmayan denklemler sisteminin nümerik çözümleri üzerinde duracağız.

$$(1) \begin{cases} f_1(x,y) = 0 \\ f_2(x,y) = 0 \end{cases} \quad \text{iki değişkenli doğrusal olmayan denklemler sistemi}$$

$$(2) \begin{cases} f_1(x,y,z) = 0 \\ f_2(x,y,z) = 0 \\ f_3(x,y,z) = 0 \end{cases} \quad \text{üç değişkenli doğrusal olmayan denklemler sistemi}$$

Verilecek olan yöntemler n değişkenli n tane non-linear denklemler sistemine uygulanabilir.

işlem kolaylığından kurtulmak için

$$(1') \begin{cases} \underline{f}(\underline{x}) = 0, \quad \underline{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \\ \underline{f}(\underline{x}) = \begin{pmatrix} f_1(x,y) \\ f_2(x,y) \end{pmatrix} \end{cases} \quad \text{ile gösterilecek}$$

$$(2') \begin{cases} \underline{f}(\underline{x}) = 0, \quad \underline{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \\ \underline{f}(\underline{x}) = \begin{pmatrix} f_1(x,y,z) \\ f_2(x,y,z) \\ f_3(x,y,z) \end{pmatrix} \end{cases}$$

Analitik derslerimizden de biliyoruz ki $\underline{f}(\underline{x})$ fonksiyonlarının Jökbson Matrisi (Jacobian Matrisi) iki boyutlu

$$\underline{J}(x,y) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{bmatrix}$$

3 boyutlu 1 gen

Sistem 2

$$J(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} & \frac{\partial f_1}{\partial z} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} & \frac{\partial f_2}{\partial z} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x} & \frac{\partial f_3}{\partial y} & \frac{\partial f_3}{\partial z} \end{pmatrix}$$

vektörlerde

$f(x)$ fonksiyonunun \underline{x}_0 noktasındaki değerleri
varlıyorsa, herhangi bir \underline{x} noktasındaki değerleri
önceden bilmek istiyorsak, bağımsız değişkenlerdeki
değişim du , dv , dw ve bağımsız değişkenlerdeki
değişim dx , dy , dz ile verilebilir, bu değişim
2D (iki boyutlu) da

$$df = \left(\frac{du}{dv} \right) = J(x, y) \Big|_{\underline{x}_0} \cdot \begin{pmatrix} dx \\ dy \end{pmatrix} = J(x, y) \Big|_{\underline{x}_0} \cdot d\underline{x}$$

3D (3 boyutlu)

$$\begin{pmatrix} du \\ dv \\ dw \end{pmatrix} = J(x, y, z) \Big|_{\underline{x}_0} \cdot \begin{pmatrix} dx \\ dy \\ dz \end{pmatrix} = J(x, y, z) \Big|_{\underline{x}_0} \cdot d\underline{x}$$

olar. Açık bir şekilde

$$du = \frac{\partial f_1}{\partial x}(x_0, y_0, z_0) dx + \frac{\partial f_1}{\partial y}(x_0, y_0, z_0) dy + \frac{\partial f_1}{\partial z}(x_0, y_0, z_0) dz$$

$$dv = \frac{\partial f_2}{\partial x}(x_0, y_0, z_0) dx + \frac{\partial f_2}{\partial y}(x_0, y_0, z_0) dy + \frac{\partial f_2}{\partial z}(x_0, y_0, z_0) dz$$

$$dw = \frac{\partial f_3}{\partial x}(x_0, y_0, z_0) dx + \frac{\partial f_3}{\partial y}(x_0, y_0, z_0) dy + \frac{\partial f_3}{\partial z}(x_0, y_0, z_0) dz$$

örnek: $f_1(x, y) = 7x^3 - 10x - y - 1$ sistemindeki

$$f_2(x, y) = 8y^3 - 11y + x - 1$$

değer (1,0) dan (0,2-0,1) noktasına doğru ise
(du, dv) değişimini bulun.

Sistem 1

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = J(x, y) \Big|_{x_0} \cdot \left(\frac{dx}{dy} \right)$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = J(x, y) \Big|_{x_0} \cdot \underline{dx}$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix} \Big|_{x_0} \cdot \begin{pmatrix} 0.2 \\ -0.1 \end{pmatrix}$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = \begin{pmatrix} 21x^2 - 10 & -1 \\ 1 & 24y^2 - 11 \end{pmatrix} \Big|_{(1,0)} \cdot \begin{pmatrix} 0.2 \\ -0.1 \end{pmatrix}$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = \begin{pmatrix} 21 - 10 & -1 \\ 1 & -11 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0.2 \\ -0.1 \end{pmatrix}$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = \begin{pmatrix} 11 & -1 \\ 1 & -11 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0.2 \\ -0.1 \end{pmatrix}$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = \begin{pmatrix} 11 \cdot (0.2) + (0.1) \\ 0.2 + 11 \cdot (0.1) \end{pmatrix}$$

$$\left(\frac{du}{dv} \right) = \begin{pmatrix} 2.3 \\ 1.3 \end{pmatrix} \quad \text{bukan,}$$

Sistem 3