

# Содержание

Аннотация	3
Введение	4
Определения и теоремы	5
Описание методов	6
Листинг программы	9
Пример работы	14
Заключение	17
Список литературы	18

## Задание

**Решение системы нелинейных уравнений с помощью сочетания метода наискорейшего спуска и метода Ньютона.**

Оценить скорость сходимости метода. На начальном этапе применить метод наискорейшего спуска, на завершающем – метод Ньютона.

## **Аннотация**

В данной работе рассматриваются такие методы нахождения решения систем нелинейных уравнений, как метод простой итерации, методы градиентного и наискорейшего спусков и метод Ньютона.

## Введение

Многие задачи физики и математики сводятся к решению систем нелинейных уравнений. При этом, очень часто для решения прикладных задач аналитическое решение не требуется, достаточно вычислить приближенное решение.

Для решения систем нелинейных уравнений нет универсального способа решения, поэтому при решении конкретной системы уравнений необходимо учитывать особенности данных уравнений. Для решения нелинейных систем не существует прямых методов, поэтому используются итерационные методы, основанные на существовании стационарной точки у сжимающего оператора, получающегося из системы.

Одним из таких методов и является рассматриваемый в данной работе метод Ньютона. Однако, в силу особой чувствительности этого метода к выбору начального приближения корня, на практике обычно используют более медленный, но менее чувствительный метод наискорейшего спуска на начальном этапе, получая лучшее приближение для метода Ньютона.

## Определения и теоремы

**Функционал** — традиционное название для функции с областью определения в векторном пространстве и областью значений в множестве действительных чисел

**Норма** — неотрицательный невырожденный положительно однородный полуаддитивный функционал, определенный на линейном пространстве

### Принцип сжимающих отображений

Пусть  $A$  — отображение полного метрического пространства  $(X, \rho_X)$  в себя. Пусть, кроме того  $\forall x, y \in X$  выполнено следующее неравенство:

$$\rho(Ax, Ay) \leq q\rho(x, y), \quad (1)$$

где число  $q \in (0, 1)$  и не зависит от  $x$  и  $y$ . Тогда существует единственная точка  $z \in X$  такая, что

$$Az = z. \quad (2)$$

Такая точка  $z$  называется неподвижной.

Рассматривая в итерационном процессе  $x_n$ , как очередное приближение к стационарной точке, можно получить оценку

$$\rho(x_n, z) \leq \frac{q^n}{1 - q} \rho(A(x_0), x_0) \quad (3)$$

## Описание методов

Будем рассматривать систему нелинейных уравнений:

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

где  $x = (x_1, x_2 \dots x_n)$

Общая проблема методов решения систем нелинейных уравнений заключается в их сугубо локальном характере сходимости. Это сильно затрудняет их применение в случаях, когда имеются проблемы с выбором начального приближения.

Для решения данной проблемы используют численные методы оптимизации, а именно, минимизации. Необходимо поставить задачу минимизации таким образом, чтобы её приближенное решение являлось решением исходной системы нелинейных уравнений. Для этого, можно, например, ввести функцию:

$$\Phi(x) = (f_1(x))^2 + (f_2(x))^2 + \dots + (f_n(x))^2,$$

находя минимум которой, найдем и решение исходной системы.

### Метод градиентного спуска

Из математического анализа известно, что функция растет быстрее всего в направлении своего градиента. Значит, оптимальным направлением движения для минимизации будет направление, противоположное градиенту в данной точке. То есть, для нахождения последующего приближения нужно выбирать точку, смещенную относительно предыдущего приближения на вектор антиградиента с неким коэффициентом, большим нуля.

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - \alpha \nabla \Phi(x^{(k)}), \quad (4)$$

где  $\alpha$ , вообще говоря, зависит от текущего приближения, то есть  $\alpha = \alpha_k$

### Метод наискорейшего спуска

Итак, известно направление, в котором функция убывает быстрее всего. Однако, нужно еще определить, как далеко в этом направлении нужно искать следующее приближение. А оптимальным этот шаг будет, если

значение  $\Phi(x^{(k+1)})$  минимальное из всех возможных в этом направлении. То есть

$$\alpha_k = \arg \min_{\alpha > 0} (\Phi(x^{(k)} - \alpha \nabla \Phi(x^{(k)}))) \quad (5)$$

Сходимость этого метода линейная, что медленнее, чем, скажем, у метода Ньютона. Однако, как говорилось выше, метод Ньютона, как и другие, чувствителен к выбору начального приближения. Используя на начальном этапе метод наискорейшего спуска можно найти хорошее приближение для него.

Немного о реализации *argmin*. Использовать будем троичный поиск. Выбранный интервал разбивается на три равных интервала. Пусть, скажем, изначальный интервал был  $[a, b]$ . Тогда выбираются точки  $m_1 = a + \frac{b-a}{3}$  и  $m_2 = b - \frac{b-a}{3}$  и сравниваются значения в них. Допустим, ищется минимум. Если  $f(m_1) > f(m_2)$ , то  $a = m_1$ , в противном случае  $b = m_2$ . Алгоритм запускается заново с новыми параметрами. Так продолжается до тех пор, пока  $\|a - b\| > \epsilon$ , где  $\epsilon$  — один из параметров алгоритма — наименьшая длина отрезка, на котором ищется минимум, при достижении которой поиск останавливается и выбирается точка посередине такого отрезка. В итоге, можно достигнуть точности

$$\left\| \arg \min_{\alpha} (f(\alpha)) - \frac{a+b}{2} \right\| \leq \frac{\epsilon}{2}.$$

## Метод Ньютона

Если определено начальное приближение  $x^{(0)}$ , итерационный процесс нахождения решения системы методом Ньютона можно представить в виде

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} + \Delta x^{(k)}, \quad (6)$$

где значения  $\Delta x^{(k)}$  определяются из решения системы линейных алгебраических уравнений, все коэффициенты которой выражаются через известное предыдущее приближение  $x^{(k)}$ . Вектор приращений

$$\Delta x^{(k)} = \begin{pmatrix} \Delta x_1^{(k)} \\ \Delta x_2^{(k)} \\ \Delta x_3^{(k)} \\ \dots \\ \Delta x_n^{(k)} \end{pmatrix}$$

находится из решения уравнения

$$f(x^{(k)}) + J(x^{(k)})\Delta x^{(k)} = 0. \quad (7)$$

Здесь

$$J = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2(x)}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2(x)}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_2(x)}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n(x)}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n(x)}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_n(x)}{\partial x_n} \end{pmatrix} — \text{Матрица Якоби}$$

первых производных вектор-функции  $f(x)$ . Выражая из (7) вектор приращений  $\Delta x^{(k)}$  и подставляя его в (6), итерационный процесс нахождения решения можно записать в виде

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} + [J(x^{(k)})]^{-1} f(x^{(k)}). \quad (8)$$

При реализации алгоритма метода Ньютона в большинстве случаев предпочтительным является не вычисление обратной матрицы Якоби, а нахождение из системы (7) значений приращений  $\Delta x^{(k)}$  и вычисление нового приближения по (6).

Использование метода Ньютона предполагает дифференцируемость функций  $f_1(x), \dots, f_n(x)$  и невырожденность матрицы Якоби. В случае, если начальное приближение выбрано в достаточно малой окрестности искомого корня, итерации сходятся к точному решению, причем сходимость квадратичная (если только якобиан в точке решения не равен или близок к нулю).

В практических вычислениях в качестве условия окончания итераций обычно используется критерий

$$\|x^{(k+1)} - x^{(k)}\| \leq \epsilon, \quad (9)$$

где  $\epsilon$  — заданная точность.



## Листинг программы

```
1 #include <iostream>
2 #include <functional>
3 #include <vector>
4 #include <cmath>
5 #include <fstream>
6 #include <limits>
7 #include <unistd.h>
8
9 using std::function;
10 using std::vector;
11 using std::cout;
12 using std::endl;
13 using std::ofstream;
14 using std::numeric_limits;
15
16 class MF2;
17 class F2;
18 class V2;
19 F2 grad(function<double(V2)>);
20
21 class V2 {
22 public:
23     double x,y;
24     double norm_eu() const {return sqrt(x*x + y*y);};
25     double norm_max() const {return fabs(x)>fabs(y) ? fabs(x) : fabs(
26         y);};
27     V2(double _x=0, double _y=0) { x = _x; y = _y;};
28     V2(const V2 &v){x = v.x; y = v.y;};
29     V2 operator+ (V2 p2) const {return V2(this->x + p2.x, this->y +
30         p2.y);};
31     V2 operator- () const {return V2(-x,-y);};
32     V2 operator- (V2 p2) const {return V2(*this) + (-p2);};
33     V2 operator* (double k) const {return V2(k*x, k*y);}
34 };
35
36 const V2 hx(10e-10,0);
37 const V2 hy(0,10e-10);
38
39 class MF2 {
40 public:
41     function<double(V2)> f11 , f12 , f21 , f22 ;
42     MF2() {}
43     MF2 (function<double(V2)> f1 ,function<double(V2)> f2 ,
44         function<double(V2)> f3 ,function<double(V2)> f4){
45         this->f11 = f1;
46         this->f12 = f2;
47         this->f21 = f3;
```

```

45     this->f22 = f4;
46 }
47 function<double(V2)> Det() {
48     return [this](V2 arg){
49         return
50             (this->f11)(arg)*(this->f22)(arg) - (this->f12)(arg)*(this
51                 ->f21)(arg);
52     };
53 }
54 double Det(V2 v){
55     return this->Det()(v);
56 }
57
58 class F2 {
59 public:
60     function<double(V2)> f1, f2;
61     F2() {}
62     F2 (function<double(V2)> f1, function<double(V2)> f2){
63         this->f1 = f1;
64         this->f2 = f2;
65     }
66     MF2 jacobian() const {
67         MF2 res(
68             grad(f1).f1,
69             grad(f1).f2,
70             grad(f2).f1,
71             grad(f2).f2
72         );
73         return res;
74     }
75     V2 operator()(V2 x){V2 res(f1(x),f2(x));return res;};
76 };
77 F2 grad(const function<double(V2)> f){
78     F2 res(
79         [f](V2 x){
80             return (f(x+hx) - f(x))/hx.norm_eu();
81         },
82         [f](V2 x){
83             return (f(x+hy) - f(x))/hy.norm_eu();
84         }
85     );
86     return res;
87 };
88 double argmin(function<double(double)> f, double eps, double l,
89     double r){
90     static double m1,m2;
91     while(fabs(r - l) > eps){
92         m1 = l + (r-l)/3;
93         m2 = r - (r-l)/3;

```

```

92     if (f(m1) > f(m2))
93         l = m2;
94     else
95         r = m1;
96 }
97 return (r+l)/2;
98 }
99
100 template<class VecFun, class VecScal>
101 V2 gradient_descent(const VecFun f, VecScal p0, double eps,
102     VecScal app_result, double radius, size_t maxItCount){
103     function<double(V2)> phi = [f](V2 x){return f.f1(x)*f.f1(x) + f
104         .f2(x)*f.f2(x);};
105     V2 p1 = p0;
106     int i = 0;
107
108     ofstream ofs;
109     ofs.open("xs.dat", ofstream::out);
110     ofs << p1.x << "\t" << p1.y << endl;
111     double k;
112     do {
113         p0 = p1;
114         k = argmin(
115             [phi,p0](double a){return phi(p0 - phi(p0) * a);},
116             eps,
117             10e-8,
118             1 / (grad(phi)(p0)).norm_eu()
119         );
120         ++i;
121         p1 = p0 - grad(phi)(p0)*k;
122         ofs << p1.x << "\t" << p1.y << endl;
123         if (i > maxItCount || (app_result - p1).norm_eu() > radius){
124             cout << "Algorithm does not converge" << endl;
125             ofs.close();
126             p1 = V2( std::numeric_limits<double>::infinity(), std::
127                 numeric_limits<double>::infinity());
128             ofs.open("xs.dat", ofstream::out);
129             break;
130         }
131     } while ((p0 - p1).norm_max() > eps);
132     ofs.close();
133     return p1;
134 }
135
136 template<class VecFun, class VecScal>
137 V2 find_root(VecFun f, VecScal p0, double eps, VecScal app_result
138     , double radius, size_t maxItCount){
139     V2 p1 = p0;
140     V2 dp(0,0);
141     MF2 J = f.jacobian();

```

```

137 MF2 A1, A2;
138
139 A1.f11 = f.f1;
140 A1.f12 = J.f12;
141 A2.f11 = J.f11;
142 A2.f12 = f.f1;
143 A1.f21 = f.f2;
144 A1.f22 = J.f22;
145 A2.f21 = J.f21;
146 A2.f22 = f.f1;
147 int i = 0;
148 ofstream ofs;
149 ofs.open("xs.dat", ofstream::app);
150 do{
151     i++;
152     p0 = p1;
153     p1.x = p0.x - A1.Det(p0) / J.Det(p0);
154     p1.y = p0.y - A2.Det(p0) / J.Det(p0);
155     ofs << p1.x << "\t" << p1.y << endl;
156     if (i > maxItCount || (app_result - p1).norm_eu() > radius){
157         cout << "Algorithm does not converge" << endl;
158         ofs.close();
159         p1 = V2( std::numeric_limits<double>::infinity(), std::
            numeric_limits<double>::infinity());
160         ofs.open("xs.dat", ofstream::out);
161         break;
162     }
163 }while((p0-p1).norm_max() > eps);
164 ofs.close();
165 return p1;
166 }
167
168 int main(int argc, const char *argv[])
169 {
170     F2 f;
171     f.f1 = [](V2 p) {return p.x*p.x + p.y*p.y -1 ;};
172     f.f2 = [](V2 p) {return p.y - p.x - 0.5 ;};
173     V2 app_result(0.4,0.9);
174     ofstream of("p0stats.dat");
175     double x=-0.1,y=0.5;
176     for (;x<0.9;x+=0.1){
177         cout << "x = " << x << endl;
178         for (;y<1.3;y+=0.1) {
179             V2 p00(x,y);
180             V2 p0 = gradient_descent<F2,V2>(f, p00, 0.01, app_result
                ,1.0f, 1000);
181             if(numeric_limits<double>::infinity() != p0.x ||
                numeric_limits<double>::infinity() != p0.y){

```

```

182     V2 result = find_root<F2,V2>(f,p0, 0.00001, app_result,
183         0.8,1000);
184     cout << result.x << " , " << result.y << endl;
185     of << endl << x << "\t" << y << "\t" << 0 << "\t" << 0 <<
186         "\t" << 0 << "\t" << endl;
187     of.close();
188     system("wc -l xs.dat | awk '{print $1}' >> p0stats.dat");
189     of.open("p0stats.dat",std::ostream::app);
190 }
191 else {
192     cout << "I know it does not converge here" << endl;
193     of << endl << x << "\t" << y << "\t" << 0 << "\t" << 0 <<
194         "\t" << 0 << "\t" << endl;
195     of << 0 << endl;
196 }
197 }
198 y = 0.3;
199 }
200 of.close();
201 double eps_0 = 1e-02;
202 double eps = 1e-02;
203 V2 p00(0.5,0.8);
204 ofstream ofe("epsstats.dat");
205 for (;eps > 10e-09;eps /= 10){
206     V2 p0 = gradient_descent<F2,V2>(f, p00 , eps_0, app_result
207         ,0.8,10e+05);
208     if(numeric_limits<double>::infinity() != p0.x ||
209         numeric_limits<double>::infinity() != p0.y){
210         V2 result = find_root<F2,V2>(f,p0, eps/10, app_result
211             ,0.8,10e+06);
212     }
213     ofe << eps/10 << endl;
214     ofe.close();
215     system("wc -l xs.dat | awk '{print $1}' >> epsstats.dat");
216     ofe.open("epsstats.dat",std::ostream::app);
217 }
218 ofe.close();
219 return 0;
220 }

```

## Пример работы

Для примера будет использоваться система из двух нелинейных уравнений

$$\begin{cases} x^2 + y^2 - 1 = 0 \\ x - y + 0.5 = 0 \end{cases} \quad (10)$$

Решением которой с точностью до  $10^{-7}$  является  $(0.411438, 0.911438)$ . Существует еще одно решение, вторая точка пересечения прямой и окружности. Его мы здесь рассматривать не будем.

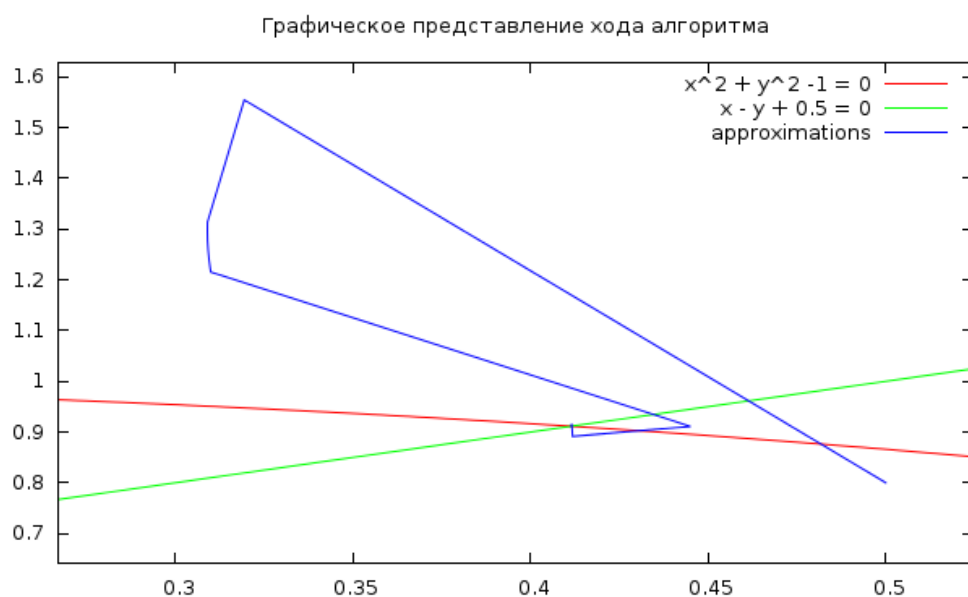


рис. 1

## Зависимости количества итераций от начальных приближений и точности

Количество итераций в зависимости от выбора начального приближения

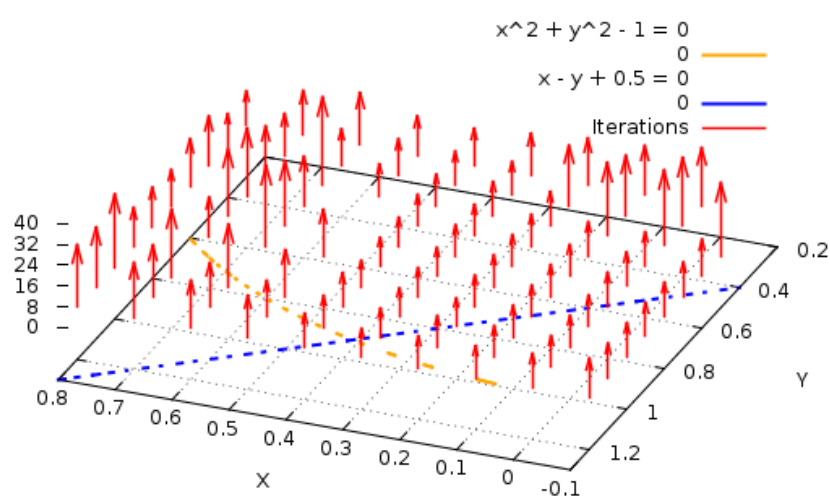


рис. 2

На рисунке 2 явно просматривается тенденция увеличения количества итераций при удалении от точки решения.

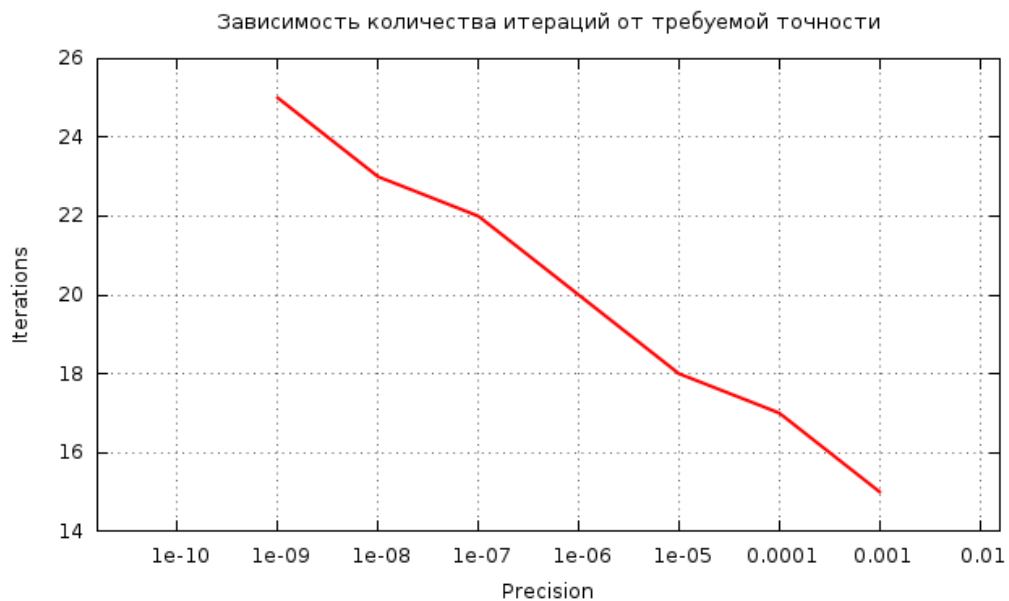


рис. 3

На рисунке 3 изображено суммарное количество итераций (сначала методом наискорейшего спуска, потом и методом Ньютона). При этом для метода наискорейшего спуска была задана фиксированная точность 0.01, а для метода Ньютона значения, которые можно выделить на оси абсцисс. Из графика на этом рисунке можно сделать вывод, что существенное увеличение точности не влечет большого роста количества итераций в методе Ньютона при хорошем начальном приближении.



## Заключение

В результате выполнения работы были достигнуты следующие результаты:

- Написана программа, решающая системы нелинейных уравнений различной размерности, в пространствах с разными нормами с задаваемой точностью
- Исследована скорость сходимости связки методов при различных входных данных и точности

## Список литературы

- [1] Худак Ю. И. Бакушинский А. Б. *Основы функционального анализа*. 2009.
- [2] Вержбицкий В. М. *Численные методы (Линейная алгебра и нелинейные уравнения)*. Учебное пособие для ВУЗов. 2000.
- [3] Вержбицкий В. М. *Численные методы (Математический анализ)*. Учебное пособие для ВУЗов. 2000.
- [4] Richard Hamming. *Numerical methods for scientists and engineers*. 1987.
- [5] Robert Sedgewick. *Algorithms, 4th ed.* 2011.