ЧИСЛЕННЫЕ МЕТОДЫ РЕШЕНИЯ НЕЛИНЕЙНЫХ УРАВНЕНИЙ

Основные методы решения нелинейных уравнений: дихотомии, простой итерации, Ньютона, секущих.

Рассмотрим уравнение вида

$$f(x)=0$$
,

где f – некоторая заданная функция, x – неизвестная численная величина.

Только для сравнительно несложных уравнений его корни можно найти точно. Поэтому при решении уравнений f(x)=0 приходится применять итерационные методы. Предварительным этапом этих методов является процедура отделения корней.

Об отделения корней

Отделение (или локализация) корней — это отыскание таких достаточно малых интервалов, в которых находится один и только один корень уравнения f(x)=0. Укажем на некоторые способы отделения корней.

1. Применение следующей теоремы из математического анализа:

Функция f(x), непрерывная и монотонная на отрезке [a,b], имеет внутри этого отрезка один нуль при разных по знаку значениях f(a) и f(b) и не имеет нулей при одинаковых по знаку значениях f(a) и f(b).

2. Графический способ отделения корней.

Корни уравнения можно найти как абсциссы точек пересечения графика функции y=f(x) с осью Ox (т.е. с прямой y=0). Визуально найденные точки пересечения порождают промежутки, которые следует проверить, например, с помощью сформулированной выше теоремы.

Иногда при графическом решении задачи об отделении корней оказывается более удобным представить исходное уравнение f(x)=0 в виде $f_1(x)=f_2(x)$, где функции $f_1(x)$ и $f_2(x)$ более простые, чем f(x). Тогда корни можно найти как абсциссы точек пересечения графиков $y=f_1(x)$ и $y=f_2(x)$. Например, корни уравнения $x^3+ax^2+bx+c=0$ есть абсциссы точек пересечения кубической параболы $y=x^3$ и функции $y=-ax^2-bx-c$.

- 3. Поиск точек перемены знака посредством вычисления таблицы значений функции f(x) в заданном числе точек x_k отрезка [a,b].
- 4. Использование конкретных свойств конкретной функции, задающей данное уравнение. Так, например, для алгебраических уравнений существуют аналитические методы, позволяющие установить количество вещественных корней того или иного знака, а также их границы.

Метод деления отрезка пополам

Пусть получен интервал (a, b), содержащий единственный корень x_{∞} уравнения f(x)=0. Процесс уточнения корня состоит в построении числовой последовательности приближенных значений

$$x_0, x_1, ..., x_k, ...$$

сходящейся к x_{∞} . Тогда значение x_k , удовлетворяющее условию $|x_k-x_{\infty}| \le \varepsilon$, где ε — заданная величина, можно принять за приближенное значение корня с точностью, не превышающей ε (т.е. с предельной абсолютной погрешностью ε).

Опишем метод деления отрезка пополам (метод половинного деления, дихотомии), который является простейшей итерационной процедурой решения задачи о вычислении корней с требуемой точностью.

Пусть мы нашли такие точки x_0 и x_1 , что выполняется условие $f(x_0)\cdot f(x_1)<0$ существования решения. Найдем середину отрезка $x_2=\frac{x_0+x_1}{2}$ и вычислим $f(x_2)$. Если $f(x_2)=0$, то $x_\infty=x_2$ и вычисления заканчиваются. Если $f(x_2)\neq 0$, то выберем из двух половин отрезка ту, для которой $f(x_2)\cdot f(x_{epah})<0$, где $x_{epah}=x_0$ или $x_{epah}=x_1$. Затем новый отрезок опять делим пополам и выбираем ту половину, на концах которой функция принимает значения разных знаков, и так далее.

Если требуется найти корень с точностью ε, то продолжаем деление пополам до тех пор, пока длина отрезка не станет меньше 2ε. Тогда середина последнего отрезка даст значение корня с требуемой точностью.

Дихотомия проста и очень надежна: к единственному на выделенном отрезке корню она сходится для любых непрерывных функций f(x), в том числе недифференцируемых; при этом она устойчива к ошибкам округления.

Скорость сходимости сравнительно невелика: за одну итерацию точность гарантированно увеличивается примерно вдвое, что означает сходимость со скоростью геометрической прогрессии со знаменателем, равным 1/2.

Дихотомию применяют либо тогда, когда требуется высокая надежность счета, а скорость сходимости малосущественна, либо тогда, когда требуется уточнить начальную локализацию корня перед применением других, быстрее сходящихся итерационных алгоритмов.

Метод простой итерации

Пусть уравнение f(x)=0 каким-либо способом приведена к виду, пригодному для итераций:

$$x = \varphi(x)$$
.

Если указано некоторое начальное приближение x_0 . то вычислительный процесс метода простой итерации задает формула

$$x_{k+1} = \varphi(x_k), k=0,1,...$$

Пусть корень x_{∞} локализован на отрезке Δ , x_0 выбрано произвольно из отрезка Δ . Достаточное условие сходимости метода простой итерации:

$$|\varphi'(x)| \le q < 1, x \in \Delta.$$

Метод простой итерации сходится со скоростью геометрической прогрессии со знаменателем q.

На практике задача определения номера итерации, на которой достигается заданная точность ε решается следующим образом: процесс вычислений прерывается, если выполняется неравенство

$$|x_{k+1}-x_k| \leq \varepsilon$$
.

Если справедливо неравенство

$$-1 < \varphi'(x_{\infty}) \le \frac{1}{2}$$
,

то из оценки $|x_{k+1} - x_k| \le \varepsilon$ следует оценка

$$|x_{\infty}-x_{k+1}| \leq \varepsilon$$
.

Если метод простой итерации сходится, то оценка $|x_{k+1}-x_k| \le \epsilon$ не гарантирует оценки $|x_{\infty}-x_{k+1}| \le \epsilon$ только в случае $\frac{1}{2} < \phi'(x_{\infty}) < 1$. При $q = \phi'(x_{\infty}) > \frac{1}{2}$ лучше использовать дихотомию.

Некоторые приемы приведения уравнений к виду, пригодному для итераций:

- 1. Выразить х каким-либо образом из исходного уравнения.
- 2. Записать уравнение f(x)=0 в виде x=x+Cf(x); тогда $\phi(x)=x+Cf(x)$, $\phi'(x)=1+Cf'(x)$. Для выбора ненулевой константы C решить неравенство -1<1+Cf'(x)<1. При решении в окрестности точки x_{∞} производная f'(x) должна сохранять знак и быть ограничена: 0<f'(x)<M, либо M<f'(x)<0.

Метод Ньютона, метод секущих

Вычислительный процесс метода Ньютона решения нелинейных уравнений f(x)=0 задает формула

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}, k=0,1,...$$

Если корень x_{∞} локализован внутри достаточно малого отрезка, функция f дважды непрерывно дифференцируема и монотонна на этом отрезке, $f'(x_{\infty})\neq 0$, то метод Ньютона сходится, причем с квадратичной скоростью:

$$|x_{k+1}-x_k| \le \alpha |x_k-x_{k-1}|^2$$
,

где α – некоторое число.

Заметим, что для метода простых итераций имеет место оценка

$$|x_{k+1} - x_k| \le q|x_k - x_{k-1}|,$$

что означает линейную скорость сходимости.

Точность вычислений метода Ньютона гарантированно обеспечивается сравнением двух соседних итераций: если $|x_{k+1} - x_k| \le \varepsilon$, то $|x_{\infty} - x_{k+1}| \le \varepsilon$.

В методе Ньютона мы приближаемся к корню по последовательности касательных прямых. Эта геометрическая интерпретация дала еще одно название метода: метод касательных.

Основным достоинством метода Ньютона является высокая скорость сходимости. Недостатком — необходимость вычисления производной на каждом шаге итераций. Второй недостаток — сильная зависимость результативности метода от начального приближения: если взять x_0 недостаточно близко к x_∞ , то метод расходится.

Первый недостаток может быть в какой-то мере преодолен. Рассмотрим итерационный процесс

$$x_{k+1} = x_k - f(x_k) \frac{x_k - x_{k-1}}{f(x_k) - f(x_{k-1})}, \ k=0,1, \dots$$

Здесь чтобы найти x_{k+1} нужно знать x_k и x_{k-1} . Мы приближаемся к корню по секущей, проходящей через точки двух предыдущих приближений. Эта геометрическая интерпретация и дала название метода: метод секущих.

Для метода секущих имеет место оценка

$$|x_{k+1}-x_k| \le \alpha |x_k-x_{k-1}|^{\nu},$$

где $v = \frac{1+\sqrt{5}}{2} \approx 1,62$. Скорость сходимости превосходит линейную (линейная скорость, напомним у метода простых итераций), но меньше, чем у метода Ньютона.