Alkalmazott matematika

Baran Ágnes

Nemlineáris egyenletek

Nemlineáris egyenletek

Az $f(x) = 0$ egyenlet gyökeit keressük, ahol $f : \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ nemlineáris függvény.

Példa:

$$\cos(x) - x = 0$$

vagy

$$x^5 - 3x^4 + x^3 - 5x^2 + 3 = 0$$

vagy

$$e^x - 4x^2 = 0$$

vagy

$$\ln(x) - x + 2 = 0$$

A gyök numerikus közelítése

Az $f(x) = 0$ egyenlet gyökét egy $\{x_k\}$, $k = 0, 1, 2, \ldots$ sorozattal (iteráció) fogjuk közelíteni.

A közelítés adott, ha adott

- az x_0 kiindulópont,
- az algoritmus x_{k+1} meghatározására, ha x_k már ismert,
- a leállási feltétel.

1. Felezési módszer

Tfh $f : [a, b] \to \mathbb{R}$ folytonos, és $f(a) \cdot f(b) < 0$
Ekkor az

$$f(x) = 0$$

egyenletnek van gyöke (a, b)-ben.

Az algoritmus

Adott a maximális iterációszám (maxit) és az ε pontosság.

1. legyen $k = 1$, $x_0 = a$ és $x_1 = b$
2. legyen $x_2 = \frac{x_0 + x_1}{2}$
3. a) ha $f(x_2) = 0$, akkor x_2 gyök $\to$ kilépés (eredmény: x_2)
   b) ha $f(x_0) \cdot f(x_2) < 0$, akkor $x_1 = x_2$
   c) ha $f(x_1) \cdot f(x_2) < 0$, akkor $x_0 = x_2$

   ha $|x_1 - x_0| < \varepsilon \to$ kilépés (eredmény: x_2)

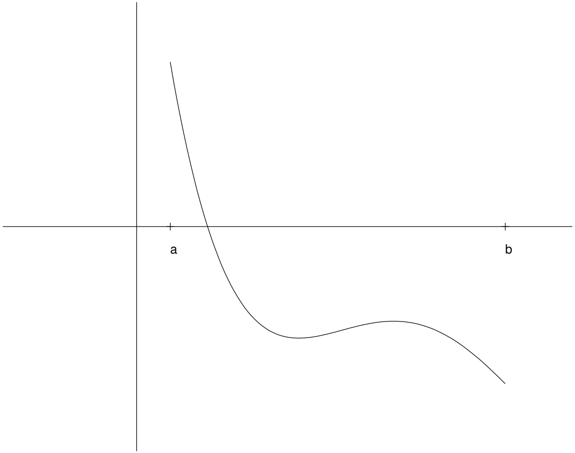
   $k := k + 1$

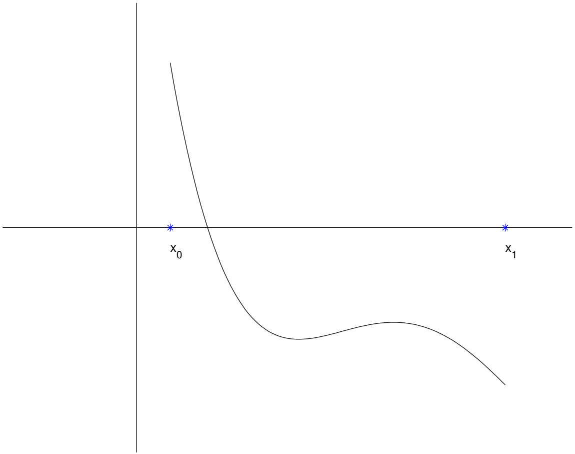
   ha $k = maxit \to$ kilépés (maxit lépésben nem találtunk gyököt)

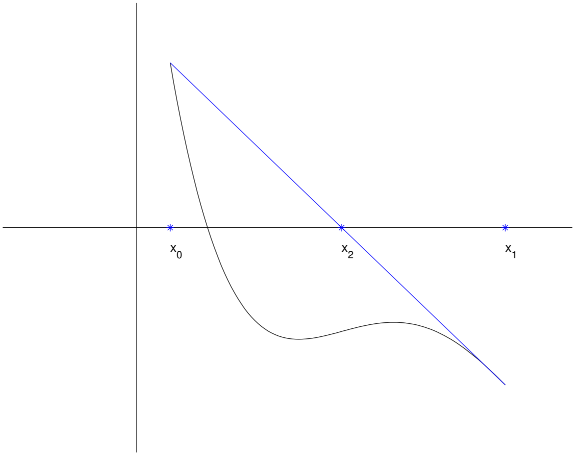
   $\to 2.$

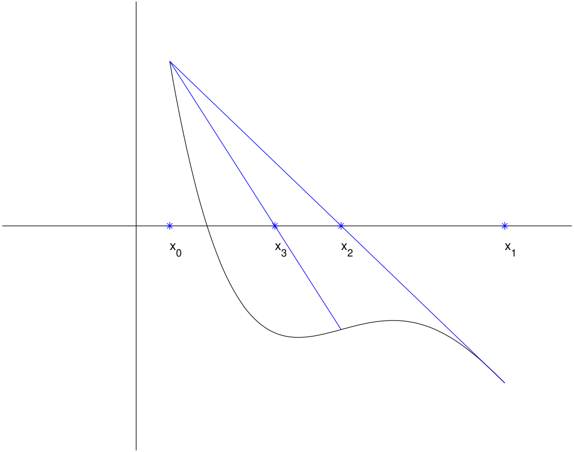
2. Húrmódszer

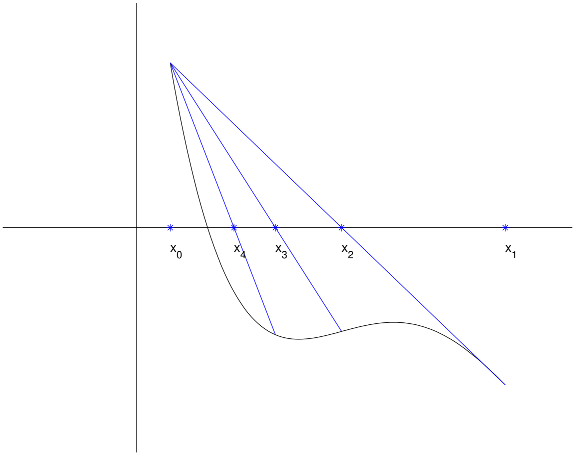
Az $f(x) = 0$ nemlineáris egyenlet gyökét keressük, ahol $f : [a, b] \to \mathbb{R}$, továbbá $f(a) \cdot f(b) < 0$ és f folytonos.



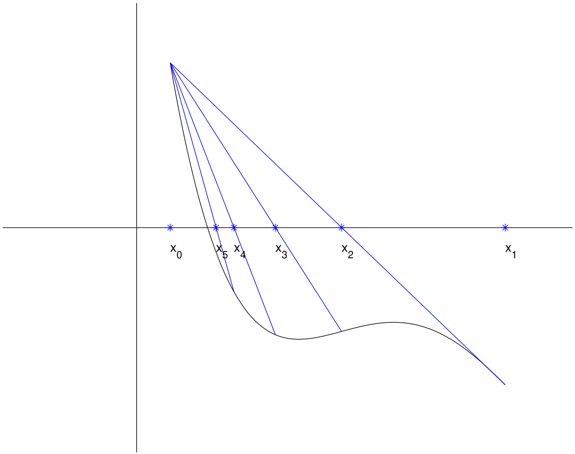

x0
x1


x0
x2
x1


x_0
x_3
x_2
x_1



x_0
x_4
x_3
x_2
x_1


x_0
x_5
x_4
x_3
x_2
x_1

Húrmódszer

$x_0 = a$, $x_1 = b$.
Az x_2 pont meghatározása:

Az $(x_0, f(x_0))$ és $(x_1, f(x_1))$ pontokra illeszkedő egyenes egyenlete (Lagrange-interpoláció):

$$\begin{array}{c|c c}
x_0 & f(x_0) & \\
 & & \frac{f(x_1)-f(x_0)}{x_1-x_0} \\
x_1 & f(x_1) &
\end{array}$$

$y(x) = f(x_1) + \frac{f(x_1)-f(x_0)}{x_1-x_0} \cdot (x - x_1)$

Ott metszi az x-tengelyt, ahol $y(x) = 0$:

$$x_2 = x_1 - f(x_1) \cdot \frac{x_1 - x_0}{f(x_1) - f(x_0)}$$

Húrmódszer

x_2 kiszámítása után ismételjük meg az előző lépéseket az $[x_0, x_2]$, illetve $[x_2, x_1]$ intervallumok közül azzal, ahol előjelet vált a függvény.

A húrmódszer esetén

- x_2 kiszámítása jól definiált
- az eljárás minden folytonos f esetén konvergál f egy gyökéhez
- csak páratlan multiplicitású gyök közelítésére
- két pontra támaszkodó iteráció

Az algoritmus:

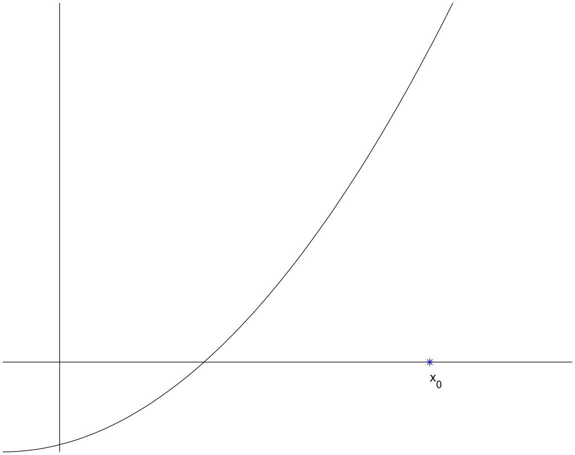
Adott a maximális iterációszám (maxit) és az ε pontosság.

1. $x_0 := a$, $x_1 := b$, $f0 := |f(x_0)|$
2. $$x_2 := x_1 - f(x_1) \cdot \frac{x_1 - x_0}{f(x_1) - f(x_0)}$$
3. a) Ha $f(x_2) = 0$, akkor kilépés (x_2 gyök).
   b) ha $f(x_2) \cdot f(x_1) < 0$, akkor $x_0 = x_1$, $x_1 = x_2$
   c) ha $f(x_2) \cdot f(x_0) < 0$, akkor $x_1 = x_2$

   ha $|f(x_2)| < \varepsilon * (1 + f0)$, akkor kilépés (eredmény: x_2)
   $k := k + 1$
   ha $k = maxit$, akkor kilépés (maxit lépésben nem találtunk gyököt)
   $\rightarrow 2.$

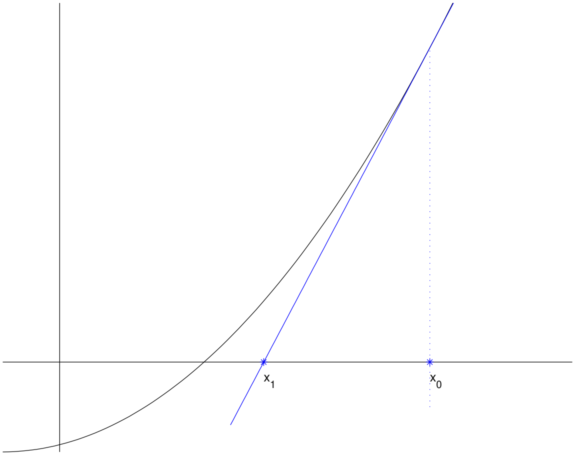
3. Newton-módszer

Az $f(x) = 0$ nemlineáris egyenlet gyökét keressük.



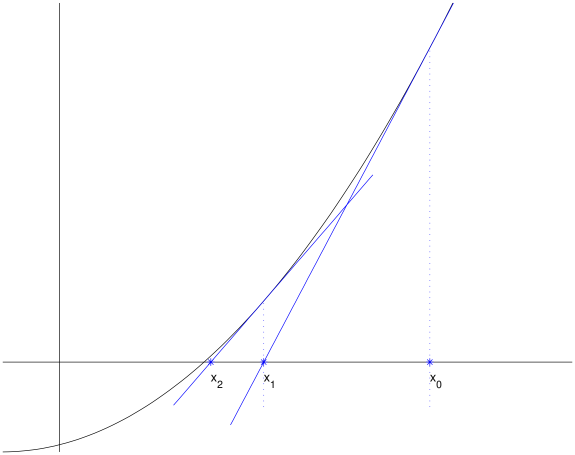
3. Newton-módszer

Az $f(x) = 0$ nemlineáris egyenlet gyökét keressük.



3. Newton-módszer

Az $f(x) = 0$ nemlineáris egyenlet gyökét keressük.



Az algoritmus:

x_0 a gyök egy kezdeti közelítése,
x_{k+1} meghatározása:
Az f függvény x_k-beli érintője (Hermite-interpoláció):

$$\begin{array}{c|cc} x_k & f(x_k) & \\ & & f'(x_k) \\ x_k & f(x_k) & \end{array}$$

$$y(x) = f(x_k) + f'(x_k) \cdot (x - x_k)$$

Ott metszi az x-tengelyt, ahol $y(x) = 0$:

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

A Newton-iteráció:

x_0 kezdőpont,

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

- nem feltétlenül definiált
- egy pontra támaszkodó iteráció

Tétel. Legyen x^* az f egy gyöke. Ha

- f kétszer folytonosan diff.ható,
- $|f'(x)| \geq m_1 > 0$,
- $|f''(x)| \leq M_2$,
- $|x_0 - x^*| < \frac{2m_1}{M_2}$,

akkor a Newton-iteráció jól definiált, $x_k \to x^*$, ha $k \to \infty$, továbbá

$$|x_{k+1} - x^*| \leq C|x_k - x^*|^2$$

Mit jelent a gyakorlatban a

$$|x_{k+1} - x^*| \leq C|x_k - x^*|^2$$

becslés?

Ha valamely k-ra $|x_k - x^*| \approx 0.1$, akkor a sorozat következő néhány tagjának a távolsága a gyöktől kb

$$0.01$$
$$0.0001$$
$$0.00000001$$

A Newton-módszer konvergenciája **kvadratikus**, vagy másodrendű.

1. példa

Közelítsük az $x^3 - 3x - 2 = 0$ egyenlet gyökét Newton–módszerrel az $x_0 = 1.5$ pontból indulva!

$f(x) = x^3 - 3x - 2$ és $f'(x) = 3x^2 - 3$.

$$x_{k+1} = x_k - \frac{x_k^3 - 3x_k - 2}{3x_k^2 - 3}, \quad k = 0, 1, 2, \ldots$$

$$\begin{aligned}
x_0 &= 1.5 \\
x_1 &= 2.33333333333333 \\
x_2 &= 2.\underline{0}5555555555556 \\
x_3 &= 2.\underline{00}194931773879 \\
x_4 &= 2.\underline{00000}252829797 \\
x_5 &= 2.\underline{00000000000}426
\end{aligned}$$

2. példa

Közelítsük $\sqrt{a}$, $(a > 0)$ értékét Newton–módszerrel!

$f(x) = x^2 - a$ és $f'(x) = 2x$. Ekkor

$$x_{k+1} = x_k - \frac{x_k^2 - a}{2x_k} = \frac{1}{2}\left(x_k + \frac{a}{x_k}\right)$$

$a = 5$, $x_0 = 2$ esetén:

$$\begin{aligned} x_1 &= 2.\underline{2}5 \\ x_2 &= 2.\underline{236}1111111111 \\ x_3 &= 2.\underline{236067977}91580 \\ x_4 &= 2.\underline{23606797749979} \end{aligned}$$

3. példa

Közelítsük az $x^3 - 3x + 2 = 0$ egyenlet gyökét Newton–módszerrel az $x_0 = 1.5$ pontból indulva!

$f(x) = x^3 - 3x + 2$ és $f'(x) = 3x^2 - 3$.

$$x_{k+1} = x_k - \frac{x_k^3 - 3x_k + 2}{3x_k^2 - 3}, \quad k = 0, 1, 2, \ldots$$

$$\begin{aligned}
x_0 &= 1.5 \\
x_1 &= 1.26666666666667 \\
x_2 &= 1.13856209150327 \\
x_3 &= 1.\underline{0}7077733565581 \\
x_4 &= 1.\underline{0}3579185227111 \\
&\ldots \\
x_9 &= 1.\underline{00}113136084711
\end{aligned}$$

Hasonlítsuk össze az eredmény az 1. példa eredményével! Bár az egyenlet gyökéhez konvergál a sorozat, de a konvergencia nem kvadratikus. Miért?

A probléma: az 1 kétszeres gyöke f-nek (a konvergenciatétel 2. feltétele nem teljesül).

Ha az

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

iteráció helyett az

$$x_{k+1} = x_k - 2\frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$$

iterációt alkalmazzuk:

$$\begin{aligned}
x_0 &= 1.5 \\
x_1 &= 1.\underline{0}3333333333333 \\
x_2 &= 1.\underline{000}18214936248 \\
x_3 &= 1.\underline{00000000}552926
\end{aligned}$$

4. Szelőmódszer

A Newton-iteráció minden lépésében szükséges a derivált adott pontbeli értéke.

Ha a derivált számítása nem lehetséges, vagy túl költséges, akkor az $f'(x_k) \approx [x_{k-1}, x_k]f$ közelítést alkalmazhatjuk.

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

Ez a **szelőmódszer**.

Szelőmódszer

x_0, x_1 kezdőpontok,

$$x_{k+1} = x_k - f(x_k)\frac{x_k - x_{k-1}}{f(x_k) - f(x_{k-1})}, \quad k = 1, 2, \ldots$$

A képlet hasonló a húrmódszerhez, de itt nem vizsgáljuk az új pontban a függvény előjelét, mindig a 2 utolsó pontból számítjuk a következőt.

- a képlet nem feltétlenül definiált ($f(x_k) = f(x_{k-1})$ lehet)
- 2 pontra támaszkodó

Szelőmódszer

Konvergencia feltételei ugyanazok, mint a Newton-iterációnál, csak még $|x_1 - x^*| < \frac{2m_1}{M_2}$ is kell.

A konvergenciarend alacsonyabb, mint a Newton-iterációnál:

$$|x_{k+1} - x^*| \leq C|x_k - x^*|^p,$$

ahol $p = \frac{1+\sqrt{5}}{2} \approx 1.618$.

(Húrmódszernél $p = 1$, Newton-módszernél $p = 2$.)

5. Fixpont-iteráció.

$g(x) = x$ gyökét keressük, ahol $g : [a, b] \to \mathbb{R}$.

Az algoritmus:
x_0 kezdőpont, $x_{k+1} = g(x_k)$, $k = 0, 1, \ldots$

Tétel

Ha $g([a, b]) \subseteq [a, b]$, és $\exists \quad 0 \leq \alpha < 1$:

$$|g(x) - g(y)| \leq \alpha \cdot |x - y| \quad \forall x, y \in [a, b], \tag{1}$$

akkor egyértelműen létezik olyan $x^* \in [a, b]$, hogy $g(x^*) = x^*$, továbbá $\forall x_0 \in [a, b]$ esetén az $x_{k+1} = g(x_k)$, $k = 0, 1, \ldots$ sorozat tart x^*-hoz.

Megjegyzés: Ha $|g'(x)| \leq \alpha < 1$, akkor (1) teljesül.

Megjegyzés

Ha egy g függvény teljesíti az (1) tulajdonságot, akkor összehúzó leképezésnek (kontrakciónak) nevezzük.

5. feladat

Mutassuk meg, hogy a

$$\frac{1}{3}\cos(x) = x$$

egyenletnek van gyöke a $[0, \pi]$ intervallumban. Közelítsük a gyököt fixpont-iterációval.

Nemlineáris egyenletrendszerek.

$f(x) = 0$, ahol $f : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$. Másképpen:

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

Példa: $f : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$,

$$\begin{aligned} x_1^2 + x_1 x_2 - 3x_2 + 3 &= 0 \\ -3x_1^2 + x_2^2 - x_1 &= 0 \end{aligned}$$

Newton-módszer több dimenzióban

$x^{(0)}$ kezdővektor,

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - \left(J(x^{(k)})\right)^{-1} \cdot f(x^{(k)}), \quad k = 0, 1, \ldots,$$

ahol J a Jacobi-mátrix:

$$J(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \ldots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \ldots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & & & \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \ldots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

A mátrixinvertálás helyett: a

$$J(x^{(k)}) \cdot \underbrace{\left(x^{(k+1)} - x^{(k)}\right)}_{\delta x :=} = -f(x^{(k)})$$

lineáris egyenletrendszert oldjuk meg. Ezután

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} + \delta x.$$

Leállási feltétel:

$$\|f(x^{(k+1)})\|_\infty < \varepsilon \cdot (1 + \|f(x^{(0)})\|_\infty)$$

Fixpont-iteráció egyenletrendszerekre

A $g(x) = x$ gyökét keressük, ahol $g : T \to \mathbb{R}^n$, $T \subseteq \mathbb{R}^n$.

Példa:

$$\begin{aligned} \frac{1}{4}\cos(2x_1 - x_2) - \frac{3}{4} &= x_1 \\ \frac{1}{3}\sin(x_1) - \frac{2}{3} &= x_2 \end{aligned}$$

Az algoritmus:
$x^{(0)}$ kezdővektor, $x^{(k+1)} = g(x^{(k)})$, $k = 0, 1, \ldots$.

Feladat

Közelítsük a

$$\begin{aligned} -4x_1 + \cos(2x_1 - x_2) &= 3 \\ -3x_2 + \sin x_1 &= 2 \qquad x_1, x_2 \in [-\pi, \pi] \end{aligned}$$

egyenletrendszert megoldását fixpont-iterációval pl. az $x^{(0)} = [0, 0]^T$ kezdővektorból indulva.