

ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА №1. ВАРИАНТ 6

Выполнил:

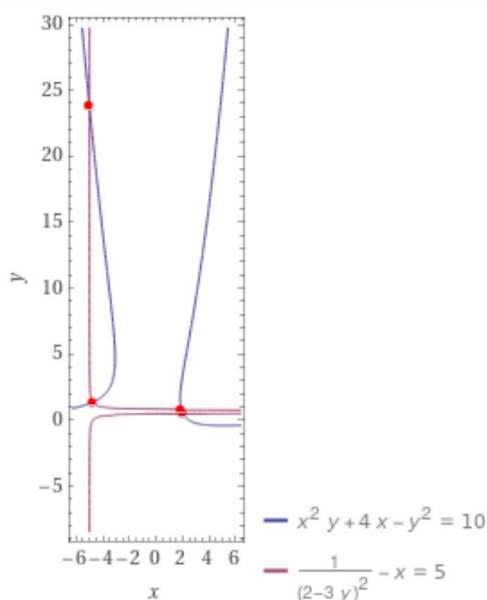
студент 3 курса 13 группы кафедры
ТП.

Петров Андрей Александрович

Задание №1: Необходимо найти решение системы нелинейных уравнений $f(x) = 0$ с точностью $\varepsilon = 10^{-6}$ с помощью метода Ньютона, и дискретного варианта метода Ньютона (подбор шагов в замене производной выполнить самостоятельно, обосновать свой выбор). Требуется предварительно выбрать начальное приближение (можно графически). Для каждого метода укажите количество итераций, необходимое для достижения заданной точности (полученное на практике), и значение $f(x^n)$, где x^n – полученное решение. Сравните используемые методы решения систем нелинейных уравнений. Объясните быструю / медленную сходимость каждого из методов.

$$\begin{cases} x^2 y - y^2 + 4x = 10; \\ \frac{1}{(3y-2)^2} - x = 5; \end{cases}$$

Ход работы:



Рассмотрев график, можно заметить, что корней всего 4. За начальное приближение возьмем $(x_0, y_0) = (-6, 3)$;

$$f(x) = \begin{pmatrix} x^2 y - y^2 + 4x - 10; \\ \frac{1}{(3y-2)^2} - x - 5; \end{pmatrix}$$

Построим матрицу Якоби:

$$J(x^k) = \begin{pmatrix} 2xy + 4 & -1 \\ x^2 - 2y & -\frac{6}{(3y-2)^3} \end{pmatrix}$$

Обобщенный метод Ньютона на случай системы

$$x_{k+1} = x^k - f'(x^k)^{-1}f(x^k)$$

где $f' = \frac{df}{dx}$ - матрица Якоби

Реализовывать программу будем на языке C# с использованием библиотеки MathNet.Numerics.LinearAlgebra.

Реализуем заданные функции:

```
private static Vector<double> F(Vector<double> X)
{
    Vector<double> f = DenseVector.Create(X.Count, 0);
    f[0] = Math.Pow(X[0], 2) * X[1] - Math.Pow(X[1], 2) + 4 * X[0] - 10;
    f[1] = 1 / Math.Pow(3 * X[1] - 2, 2) - X[0] - 5;
    return f;
}
```

Реализуем матрицу Якоби:

```
private static Matrix<double> dF(Vector<double> X)
{
    Matrix<double> dF = DenseMatrix.Create(X.Count, X.Count, 0);
    dF[0, 0] = 2 * X[0] * X[1] + 4;
    dF[0, 1] = Math.Pow(X[0], 2) - 2 * X[1];
    dF[1, 0] = -1;
    dF[1, 1] = -6 / Math.Pow(3 * X[1] - 2, 3);

    return dF;
}
```

Реализация метода Ньютона будет выглядеть таким образом:

```
public static void Run(Vector<double> X, double epsilon)
{
    Vector<double> dX;
    Vector<double> XLast;
    Matrix<double> W;

    Console.WriteLine($"X0 = [{string.Join("; ", X)}]");

    var Dx = double.MaxValue;
    var iter = 0;

    while (Dx > epsilon)
    {
        iter++;
    }
}
```

```

XLast = X;
W = dF(XLast);
X = XLast - W.Inverse() * F(XLast);
dX = X - XLast;
Dx = dX.SumMagnitudes();
}

Console.WriteLine($"Count iteration = {iter}");
Console.WriteLine($"X = [{string.Join("; ", X)}]");
Console.WriteLine($"F(x) = [{string.Join("; ", F(X))}]");
}

```

Результат выполнения программы:

```

=====Newton Method=====
X0 = [-6; 3]
Count iteration = 6
X = [-4,768755187566936; 1,3598414348220473]
F(x) = [3,552713678800501E-15; 0]
=====

```

Количество итераций для метода Ньютона: 6.

$$x^n = (-4.767552, 1.359841)^T$$

$$f(x^n) = (0, 0)^T$$

Найдем решение системы нелинейных уравнений с помощью дискретного метода Ньютона.

Матрица Якоби изменится и будет выглядеть следующим образом

$$J(x^k) = \begin{pmatrix} \frac{f_1(x_1+h, x_2) - f_1(x_1, x_2)}{h} & \frac{f_1(x_1, x_2+h) - f_1(x_1, x_2)}{h} \\ \frac{f_2(x_1+h, x_2) - f_2(x_1, x_2)}{h} & \frac{f_2(x_1, x_2+h) - f_2(x_1, x_2)}{h} \end{pmatrix}$$

Возьмем шаг $h = 10^{-5}$

Реализуем матрицу Якоби для дискретного метода Ньютона:

```

private static Matrix<double> dF(Vector<double> X, double h)
{
    Matrix<double> dF = DenseMatrix.Create(X.Count, X.Count, 0);
    dF[0, 0] = (F1(X[0] + h, X[1]) - F1(X[0], X[1])) / h;
    dF[0, 1] = (F1(X[0], X[1] + h) - F1(X[0], X[1])) / h;
    dF[1, 0] = (F2(X[0] + h, X[1]) - F2(X[0], X[1])) / h;
    dF[1, 1] = (F2(X[0], X[1] + h) - F2(X[0], X[1])) / h;
    return dF;
}

```

Реализация дискретного метода Ньютона будет выглядеть таким образом:

```

public static void Run(Vector<double> X, double h, double epsilon)
{
    Vector<double> dX;
    Vector<double> XLast;
    Matrix<double> W;

    Console.WriteLine($"X0 = [{string.Join("; ", X)}]");
    Console.WriteLine($"h = {h}");

    var Dx = double.MaxValue;
    var iter = 0;

    while (Dx > epsilon)
    {
        iter++;
        XLast = X;
        W = dF(XLast, h);
        X = XLast - W.Inverse() * F(XLast);
        dX = X - XLast;
        Dx = dX.SumMagnitudes();
    }

    Console.WriteLine($"Count iteration = {iter}");
    Console.WriteLine($"X = [{string.Join("; ", X)}]");
    Console.WriteLine($"F(x) = [{string.Join("; ", F(X))}]");
}

```

Результат выполнения программы:

```

=====Discrete Newton Method=====
X0 = [-6; 3]
h = 1E-05
Count iteration = 6
X = [-4,768755187566936; 1,3598414348220473]
F(x) = [3,552713678800501E-15; 0]
=====

```

Исходя из результатов выполнения обоих методов видно, что у них получились одинаковые результаты. Причиной этого послужил достаточно малая величина шага. Однако если мы возьмем большую величину шага, скоростьходимости изменится в худшую сторону, либо метод вовсе перестанет сходиться.

Вот, например, результат выполнения программы дискретного метода Ньютона с увеличенным шагом $h = 1$:

```

=====Discrete Newton Method=====
X0 = [-6; 3]
h = 1
Count iteration = 11
X = [-4,768755158295182; 1,3598414351390824]
F(x) = [-2,56205574089563E-07; -2,948328070573325E-08]
=====

```

Как видно, количество итераций увеличилось почти в 2 раза.

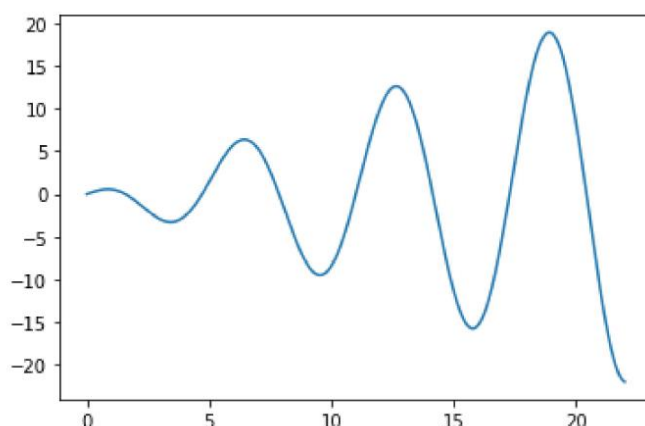
Задание №2: Рассмотрим функцию

$$f(x) = x \cos x, x \in [0, 22];$$

1. Построить интерполяционные многочлены функции $f(x)$ по 6, 12, 18 равноотстоящим узлам.
2. Построить интерполяционные многочлены функции $f(x)$ по 6, 12, 18 узлам Чебышева.
3. Построить интерполяционные сплайны третьего порядка функции $f(x)$ по 6, 12, 18 равноотстоящим узлам.
4. На графике функции $f(x)$ выбрать 100 случайных точек на отрезке и построить по ним наилучшие среднеквадратичные приближения для базиса $\varphi_i(x) = x^i, i = \overline{0, n}$ при $n = 1, 2, 4, 6$.
5. Вывести отчет в формате .txt. В отчет должно входить:
 - Время, затраченное на построение каждого интерполяционного многочлена.
 - Время, затраченное на построение каждого сплайна.
 - Время, затраченное на построение каждого среднеквадратичного приближения.

Ход работы:

График заданной функции:



1. Построим интерполяционные многочлены функции $f(x)$ по 6, 12, 18 равносторонним узлам. Для этого используем барицентрическую интерполяционную формулу.

$$P_n(x) = \frac{\sum_{i=0}^n y_i \frac{v_i}{x - x_i}}{\sum_{i=0}^n \frac{v_i}{x - x_i}},$$

где весовой коэффициент $v_i = \frac{1}{\omega'_{n+1}(x_i)} = \frac{1}{\prod_{j \neq i} (x_i - x_j)}, \quad i = \overline{0, n}.$

Реализуем функцию нахождения весового коэффициента:

```
private static double WeightFactor(Vector<double> X, int i)
{
    double multiply = 1;
    for (var j = 0; j < X.Count; j++)
        if (i != j) multiply *= (X[i] - X[j]);
    return 1 / multiply;
}
```

Реализуем функцию нахождения $P_n(x)$:

```
private static double Pn(double X0, Vector<double> X, Vector<double> Y, Func<double, double> F)
{
    if (X.Exists(x => x.Equals(X0))) return F(X0);

    double numerator = 0;
    double denominator = 0;
    for (var i = 0; i < X.Count; i++)
    {
        var v = WeightFactor(X, i);
        numerator += Y[i] * v / (X0 - X[i]);
        denominator += v / (X0 - X[i]);
    }
    return numerator / denominator;
}
```

Программа:

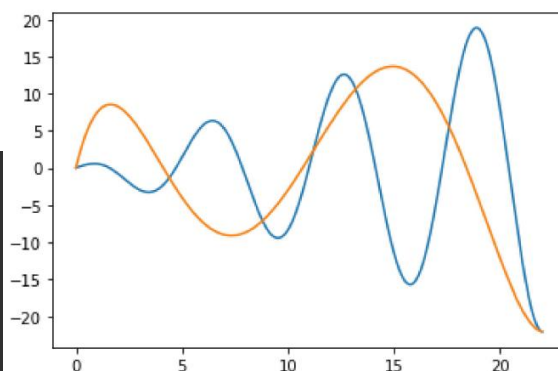
```
X0 = DenseVector.OfArray(new double[] { 0, 22 });
var xArr = Generate.LinearRange(X0[0], 0.02, X0[1]);
...
Vector<double> X = DenseVector.OfArray(Generate.LinearSpaced(nodes, X0[0], X0[1]));
Vector<double> Y = Barycentric.Y(F, X);
Vector<double> P = DenseVector.Build.Dense(xArr.Length, 0);

time.Start();
for (var i = 0; i < xArr.Length; i++)
    P[i] = Pn(xArr[i], X, Y, F);
time.Stop();
...

```

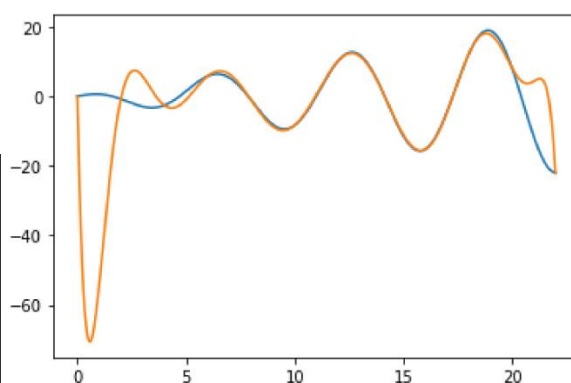
Построим интерполяционный многочлен функции $f(x)$ по 6 равносторонним узлам и засечем время:

```
=====Barycentric Equally Spaced Nodes(6)=====
X0 = [0; 22]
arrX = file: results/6.txt, row 1; Number of items: 1101
P = file: results/6.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/6.txt, row 3; Number of items: 6
Y = file: results/6.txt, row 4; Number of items: 6
Time = 4,3824ms
=====
```



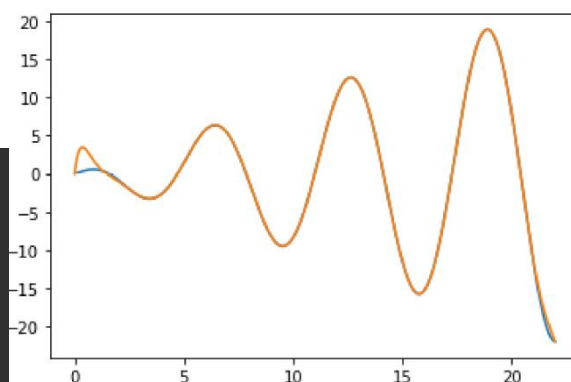
Построим интерполяционный многочлен функции $f(x)$ по 12 равносторонним узлам и засечем время:

```
=====Barycentric Equally Spaced Nodes(12)=====
X0 = [0; 22]
arrX = file: results/12.txt, row 1; Number of items: 1101
P = file: results/12.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/12.txt, row 3; Number of items: 12
Y = file: results/12.txt, row 4; Number of items: 12
Time = 7.6435ms
=====
```



Построим интерполяционный многочлен функции $f(x)$ по 18 равносторонним узлам и засечем время:

```
=====Barycentric Equally Spaced Nodes(18)=====
X0 = [0; 22]
arrX = file: results/18.txt, row 1; Number of items: 1101
P = file: results/18.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/18.txt, row 3; Number of items: 18
Y = file: results/18.txt, row 4; Number of items: 18
Time = 13.9709ms
=====
```



2. Построим интерполяционные многочлены функции $f(x)$ по 6, 12, 18 узлам Чебышева. Для этого используем барицентрическую интерполяционную формулу.

Использование чебышевских узлов интерполяции, помимо прочего, существенно повышает эффективность барицентрической интерполяционной формулы. Таким образом применив чебышевские узлы к формуле весовых коэффициентов, она принимает более простой вид:

$$v_i = (-1)^i \sin \frac{2i+1}{2n+2} \pi.$$

Реализуем измененную функцию нахождения весового коэффициента барицентрической интерполяционной формулы:

```
private static double WeightFactor(int i, double degree)
{
    return Math.Pow(-1, i) * Math.Sin((2 * i + 1) / (2 * degree + 2) * Math.PI);
}
```

Корни многочлена Чебышева, масштабированного на заданный промежуток (оптимальные узлы интерполяции на отрезке) будем находить с помощью формулы:

$$x_i = \frac{a+b}{2} + \frac{b-a}{2} \cos \frac{\pi(2i+1)}{2n+2}, \quad i = \overline{0, n}.$$

Реализуем функцию нахождения корней многочлена:

```
private static double Xn(double a, double b, double i, double n)
{
    return (a + b) / 2 + ((a - b) / 2) * Math.Cos(Math.PI * (2 * i + 1) /
                                                    (2 * n + 2));
}
```

Измененная программа

```
...
Vector<double> X = DenseVector.Build.Dense(nodes, 0);
Vector<double> Y = DenseVector.Build.Dense(nodes, 0);
Vector<double> P = DenseVector.Build.Dense(xArr.Length, 0);

for (var i = 0; i < nodes; i++)
{
    X[i] = Xn(X0[0], X0[1], i, nodes);
    Y[i] = F(X[i]);
}

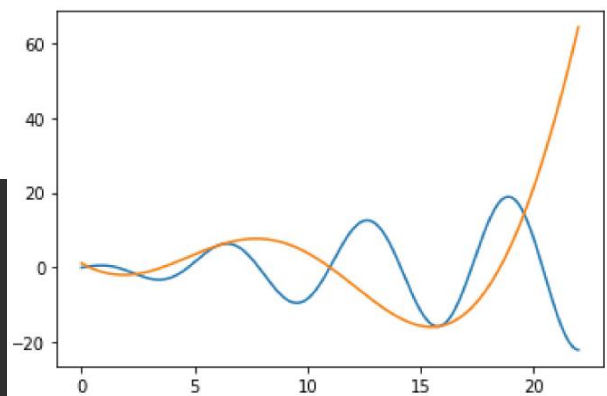
time.Start();
for (var i = 0; i < xArr.Length; i++)
    P[i] = Pn(xArr[i], X, Y, F, nodes);
time.Stop();
...
```

Построим интерполяционный многочлен функции $f(x)$ по 6 узлам Чебышева и засечем время:


```

==ChebyshevBarycentric Equally Spaced Nodes(6)==
X0 = [0; 22]
arrX = file: results/6.txt, row 1; Number of items: 1101
P = file: results/6.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/6.txt, row 3; Number of items: 6
Y = file: results/6.txt, row 4; Number of items: 6
Time = 1.3056ms
=====

```

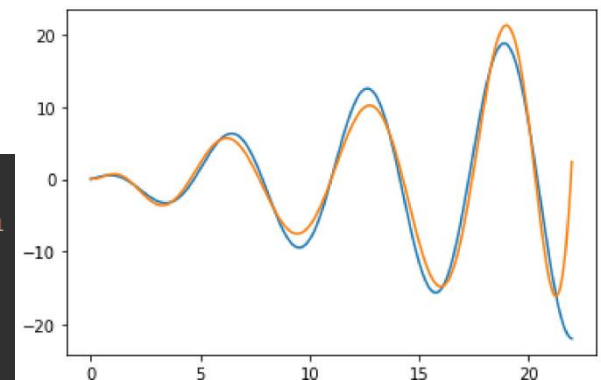


Построим интерполяционный многочлен функции $f(x)$ по 12 узлам Чебышева и засечем время:

```

==ChebyshevBarycentric Equally Spaced Nodes(12)=
X0 = [0; 22]
arrX = file: results/12.txt, row 1; Number of items: 1101
P = file: results/12.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/12.txt, row 3; Number of items: 12
Y = file: results/12.txt, row 4; Number of items: 12
Time = 1.7992ms
=====

```

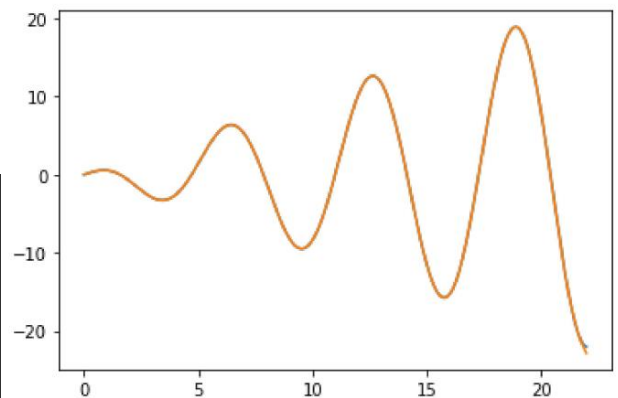


Построим интерполяционный многочлен функции $f(x)$ по 18 узлам Чебышева и засечем время:

```

==ChebyshevBarycentric Equally Spaced Nodes(18)=
X0 = [0; 22]
arrX = file: results/18.txt, row 1; Number of items: 1101
P = file: results/18.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/18.txt, row 3; Number of items: 18
Y = file: results/18.txt, row 4; Number of items: 18
Time = 1.6896ms
=====

```



Рассмотрев графики, можно отметить, что при использовании чебышевских узлов приближение улучшается на краях промежутка, но становится немного хуже в середине. При этом на 18 узлах сходимость очень хорошая.

3. Построим интерполяционные сплайны третьего порядка функции $f(x)$ по 6, 12, 18 равноотстоящим узлам. Каждый «кусок» сплайна будем искать в виде:

$$s_i(x) = \alpha_i + \beta_i(x - x_i) + \frac{\gamma_i}{2}(x - x_i)^2 + \frac{\delta_i}{6}(x - x_i)^3, \quad x \in \Delta_i = [x_{i-1}, x_i].$$

В качестве граничных условий возьмем $S''(x_0) = S''(x_n)$, откуда следует $\gamma_0 = \gamma_n = 0$

Реализуем функцию нахождения $s_i(x)$

```
private static double Spline(double t, Vector<double> alpha, Vector<double> beta,
    Vector<double> gamma, Vector<double> delta, int i)
{
    return alpha[i] + beta[i] * t + gamma[i] * Math.Pow(t, 2) / 2 + delta[i] *
    Math.Pow(t, 3) / 6;
}
```

Реализуем функции нахождения alpha, beta, gamma, delta

```
private static double GetDeltaByIndex(int i, double h, Vector<double> gamma) =>
    (gamma[i] - gamma[i - 1]) / h;

private static double GetBetaByIndex(int i, double h, Vector<double> alpha,
    Vector<double> gamma) =>
    (alpha[i] - alpha[i - 1]) / h + h * (2 * gamma[i] + gamma[i - 1]) / 6;

private static Vector<double> GetGamma(double h, Vector<double> alpha)
{
    var n = alpha.Count;
    var cI = 1 / 2;
    var eI = cI;
    Vector<double> b = DenseVector.Build.Dense(n - 2, 0);

    for (var i = 1; i < n - 1; i++)
        b[i - 1] = 3 * (alpha[i + 1] + alpha[i - 1] - 2 * alpha[i]) / Math.Pow(h, 2);

    var matrix = DenseMatrix.Build.Dense(n - 2, n - 2);

    for (var i = 0; i < n - 2; i++) {
        var col = DenseVector.Build.Dense(n - 2, 0);
        col[i] = 2;

        if (i == 0) col[i + 1] = cI;
        else if (i == n - 3) col[i - 1] = eI;
        else {
            col[i - 1] = eI;
            col[i + 1] = cI;
        }

        matrix.SetColumn(i, col);
    }

    var gamma = matrix.Solve(b).ToList();
    gamma.Add(0);
    gamma.Insert(0, 0);
    return DenseVector.Build.DenseFromArray(gamma.ToArray());
}
```

Основная часть программы:

```
Vector<double> X = DenseVector.OfArray(Generate.LinearSpaced(nodes, range[0],
range[1]));
Vector<double> Y = GetY(F, X);
Vector<double> S = DenseVector.Build.Dense(xArr.Length, 0);
var h = (range[1] - range[0]) / (nodes - 1);

time.Start();
Vector<double> gamma = GetGamma(h, Y);
var delta = DenseVector.Build.Dense(gamma.Count, 0);
var beta = DenseVector.Build.Dense(gamma.Count, 0);

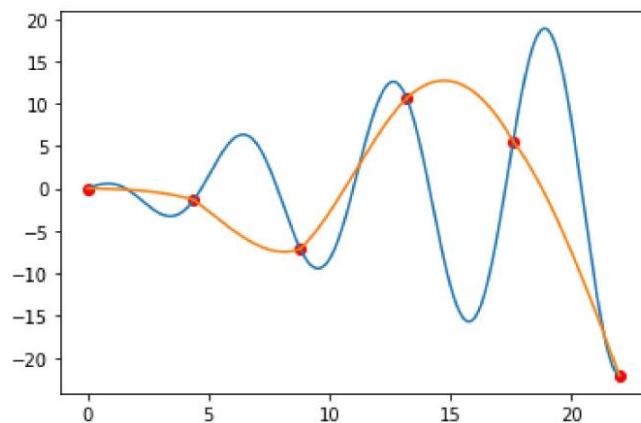
for (var i = 1; i < nodes; i++)
{
    delta[i] = GetDeltaByIndex(i, h, gamma);
    beta[i] = GetBetaByIndex(i, h, Y, gamma);
}

for (var i = 0; i < xArr.Length; i++)
{
    var index = 1;
    while (xArr[i] > X[index]) index++;

    S[i] = Spline(xArr[i] - X[index], Y, beta, gamma, delta, index);
}
time.Stop();
```

Построим интерполяционный сплайн третьего порядка функции $f(x)$ по 6 равноотстоящим узлам.

```
====CubicSpline Equally Spaced Nodes(6)====
Range = [0; 22]
h = 4.4
arrX = file: results/6.txt, row 1; Number of items: 1101
S = file: results/6.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/6.txt, row 3; Number of items: 6
Y = file: results/6.txt, row 4; Number of items: 6
beta = file: results/6.txt, row 5; Number of items: 6
gamma = file: results/6.txt, row 6; Number of items: 6
delta = file: results/6.txt, row 7; Number of items: 6
Time = 8.3898ms
=====
```

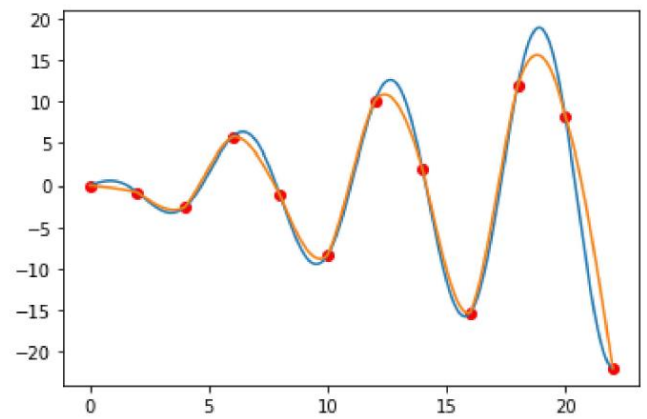


Построим интерполяционный сплайн третьего порядка функции $f(x)$ по 12 равноотстоящим узлам.

```

=====CubicSpline Equally Spaced Nodes(12)=====
Range = [0; 22]
h = 2
arrX = file: results/12.txt, row 1; Number of items: 1101
S = file: results/12.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/12.txt, row 3; Number of items: 12
Y = file: results/12.txt, row 4; Number of items: 12
beta = file: results/12.txt, row 5; Number of items: 12
gamma = file: results/12.txt, row 6; Number of items: 12
delta = file: results/12.txt, row 7; Number of items: 12
Time = 0.4976ms
=====

```

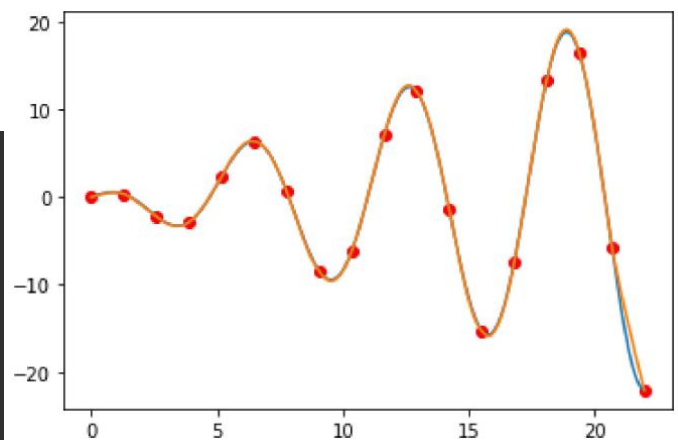


Построим интерполяционный сплайн третьего порядка функции $f(x)$ по 18 равноотстоящим узлам.

```

=====CubicSpline Equally Spaced Nodes(18)=====
Range = [0; 22]
h = 1.2941176470588236
arrX = file: results/18.txt, row 1; Number of items: 1101
S = file: results/18.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/18.txt, row 3; Number of items: 18
Y = file: results/18.txt, row 4; Number of items: 18
beta = file: results/18.txt, row 5; Number of items: 18
gamma = file: results/18.txt, row 6; Number of items: 18
delta = file: results/18.txt, row 7; Number of items: 18
Time = 0.9049ms
=====

```



4. На графике функции $f(x)$ выберем 100 случайных точек на отрезке и построим по ним наилучшие среднеквадратичные приближения для базиса $\varphi_i(x) = x^i, i = \overline{0, n}$ при $n = 1, 2, 4, 6$.

```

private static Vector<double> GetCoeffs(Func<double, double> F, Vector<double> X,
Vector<double> Y, int n)
{
    var B = DenseVector.Build.Dense(n + 1, 0);
    for (var i = 0; i < n + 1; i++) {
        var pair = X.Zip(Y, (x, y) => new { X = x, Y = y });
        B[i] = pair.Sum(p => p.Y * Math.Pow(p.X, i));
    }

    var matrix = DenseMatrix.Build.Dense(n + 1, n + 1, (i, j) => {
        return X.Sum(x => Math.Pow(x, j + i));
    });
    Console.WriteLine(matrix);
    return matrix.Solve(B);
}

private static double Compute(double x0, int n, Vector<double> coeffs)
{

```

```

var sum = 0.0;
for (var i = 0; i < n + 1; i++)
    sum += coeffs[i] * Math.Pow(x0, i);
return sum;
}

```

Основная программа:

```

time.Start();
Vector<double> X = DenseVector.Build.Random(100);
for (var i = 0; i < X.Count; i++)
    X[i] = rnd.NextDouble() * 22;
Vector<double> Y = GetY(F, X);
Vector<double> Rms = DenseVector.Build.Dense(xArr.Length, 0);

var coeffs = GetCoeffs(F, X, Y, degree);
for (var i = 0; i < xArr.Length; i++)
    Rms[i] = Compute(xArr[i], degree, coeffs);
time.Stop();

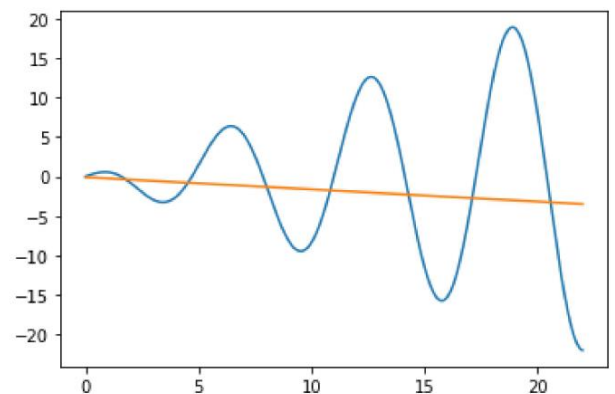
```

n=1

```

=====RmsApproximation(1)=====
Range = [0; 22]
Degree = 1
arrX = file: results/1.txt, row 1; Number of items: 1101
Rms = file: results/1.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/1.txt, row 3; Number of items: 100
Y = file: results/1.txt, row 4; Number of items: 100
Time = 12.1078ms
=====

```

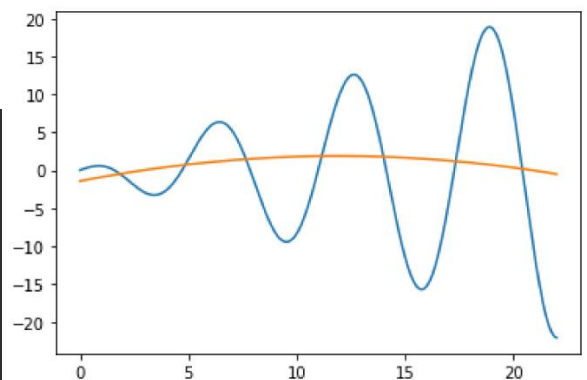


n=2

```

=====RmsApproximation(2)=====
Range = [0; 22]
Degree = 2
arrX = file: results/2.txt, row 1; Number of items: 1101
Rms = file: results/2.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/2.txt, row 3; Number of items: 100
Y = file: results/2.txt, row 4; Number of items: 100
Time = 0.5142ms
=====

```

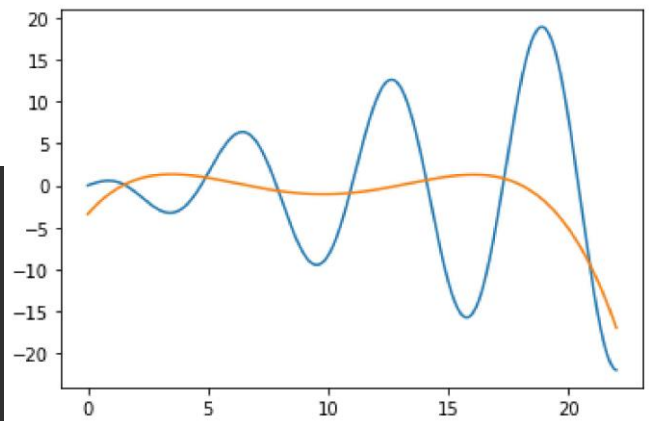


n=4

```

=====RmsApproximation(4)=====
Range = [0; 22]
Degree = 4
arrX = file: results/4.txt, row 1; Number of items: 1101
Rms = file: results/4.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/4.txt, row 3; Number of items: 100
Y = file: results/4.txt, row 4; Number of items: 100
Time = 1.0471ms
=====

```

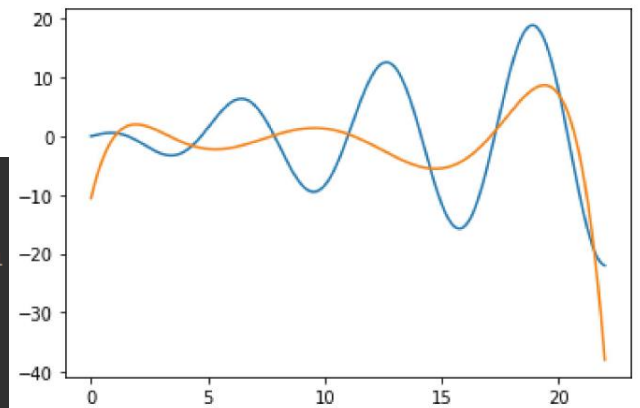


n=6

```

=====RmsApproximation(6)=====
Range = [0; 22]
Degree = 6
arrX = file: results/6.txt, row 1; Number of items: 1101
Rms = file: results/6.txt, row 2; Number of items: 1101
X = file: results/6.txt, row 3; Number of items: 100
Y = file: results/6.txt, row 4; Number of items: 100
Time = 1.3973ms
=====

```



Задание №3: Рассмотрим функцию

$$g(x, y) = \cos xy, x \in [0, 4]; y \in [0, 4]$$

Для функции, соответствующей вашему варианту, проделать следующее:

1. Построить интерполяционные многочлены двух переменных функции $g(x, y)$ на прямоугольнике по сеткам 6×6 , 12×12 , 18×18 равноотстоящих узлов.
2. Построить бикубические сплайны функции $g(x, y)$ на прямоугольнике по сеткам 6×6 , 12×12 , 18×18 равноотстоящих узлов.

1. Построим интерполяционные многочлены двух переменных функции $g(x, y)$ на прямоугольнике по сеткам 6×6 , 12×12 , 18×18 равноотстоящих узлов.