

Практикум по вычислительным методам: методы решения систем уравнений

Рогачёв Юрий Витальевич, 208 группа

26 апреля, 2019

1 Решение системы нелинейных уравнений методом Ньютона

Решение систем нелинейных уравнений методом Ньютона состоит в построении следующей итерационной последовательности

$$\vec{x}^{(k+1)} = \vec{x}^{(k)} - \left[\frac{\partial f(\vec{x}^k)}{\partial \vec{x}} \right]^{-1} * f(\vec{x}^{(k)})$$

```
In [2]: def f(x):
        return [np.tan(x[0] * x[1] + 0.2) - x[0] ** 2, 0.6 * x[0] ** 2 + 2 * x[1] ** 2 - 1]

In [3]: def g(x):
        return [[x[1] / np.cos(x[0] * x[1] + 0.2) ** 2 - 2 * x[0], 1 / np.cos(x[0] * x[1] +
        [1.6 * x[0], 4 * x[1]]]

In [4]: # n - количество уравнений
        # x - начальное приближение
        # f - f(x)
        # g - g(x) вычисляет матрицу производных

        def Newts(x, f, g, eps):
            k = 0
            while (True):
                x_ = x - np.linalg.inv(g(x)) @ f(x)
                k += 1
                if np.linalg.norm(x_ - x) < eps:
                    return x_, k
                x = x_

In [5]: x = [1, 1]
        g(x)

Out[5]: [[5.615963967207052, 7.615963967207052], [1.6, 4]]

In [6]: ans = Newts(x, f, g, 1e-6, )
        ans

Out[6]: (array([0.87646187, 0.51917663]), 10)

In [7]: f(ans[0])

Out[7]: [-4.940548370413467e-08, -1.3592064251888303e-08]
```

2 Решение систем линейных уравнений методом Гаусса

В данном методе мы дополняем матрицу A вектором b и имеем $(A|b)$. После чего мы осуществляем прямой и обратный ход метода Гаусса

```
In [8]: A = np.array([[2.16, 1.96, 1.56],
        [3.55, 3.23, 2.78],
        [4.85, 4.47, 3.97]])
```

```
In [9]: b = np.array([[13.16], [21.73], [29.75]])
```

```
In [10]: def gaus(A, b):
    n = A.shape[0]
    for i in range(n):
        b[i] /= A[i][i]
        A[i] /= A[i][i]
        for j in range(i + 1, n):
            b[j] -= A[j][i] * b[i]
            A[j] -= A[j][i] * A[i]

    for i in range(n - 1, -1, -1):
        for j in range(i - 1, -1, -1):
            b[j] -= b[i] * A[j][i]
    return b
```

```
In [11]: ans = gaus(A.copy(), b.copy())
    ans
```

```
Out[11]: array([[ 6.06990622],
                [-0.35959079],
                [ 0.48320546]])
```

```
In [12]: A @ ans - b
```

```
Out[12]: array([[1.77635684e-15],
                [0.00000000e+00],
                [0.00000000e+00]])
```

3 Решение систем уравнений методом простых итераций

Систему уравнений

$$Cx = d$$

Преобразуем к виду

$$x = b + Ax$$

И вычисляем решение как предел последовательности

$$x^{(k+1)} = b + Ax^{(k)}$$

```
In [13]: C = np.array([[13.4, 0.581, 0.702, 0.0822],
                        [0.0408, 12.5, 0.65, 0.77],
                        [0.0356, 0.0477, 11.6, 0.718],
                        [0.0304, 0.0425, 0.0546, 10.7]])
```

```
In [14]: d = np.array([[17.7828], [19.0599], [19.9744], [20.5261]])
```

```
In [15]: def simple_iter(C, d, x, eps):
    k = 0
    n = C.shape[0]
    while(True):
```

```

x_ = np.zeros(n)

for i in range(n):
    x_[i] = d[i] / C[i][i]
    for j in range(n):
        if i != j:
            x_[i] -= C[i][j] / C[i][i] * x[j]

k += 1
if np.linalg.norm(x_ - x) < eps:
    return [x_, k]
x = x_

```

```
In [16]: x = np.array([1, 1, 1, 1])
```

```
In [17]: ans = simple_iter(C, d, x, 1e-15)
ans[0] = ans[0].reshape(-1, 1)
ans
```

```
Out[17]: [array([[1.17457001],
                [1.32086943],
                [1.59519211],
                [1.90160361]]), 13]
```

```
In [18]: C @ ans[0] - d
```

```
Out[18]: array([[0.],
                [0.],
                [0.],
                [0.]])
```

4 Обращение симметрично положительно определенной матрицы методом квадратного корня

В данном методе мы сначала должны представить матрицу в виде $A = L * L^T$ (треугольное разложение Холецкого), тогда $A^{-1} = (L^T)^{-1} * L^{-1}$. Вычисление элементов матриц L и L^T производим по формулам:

$$l_{ii} = \sqrt{a_{ii} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik}^2} \quad l_{ij} = \frac{a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik} l_{jk}}{l_{ij}} \quad P_{ii} = \frac{1}{l_{ii}} \quad P_{ij} = -\frac{\sum_{k=1}^{j-1} l_{jk} P_{ki}}{l_{jj}}$$

```
In [90]: A = np.array([[0.1399, 0.5513, 0.9627, 1.3741],
                      [0.5513, 10.8634, 15.7276, 20.5918],
                      [0.9627, 15.7276, 53.5043, 66.8627],
                      [1.3741, 20.5918, 66.8627, 149.3963]])
```

```
In [85]: def L(A):
    L = np.ndarray(A.shape)
    n = A.shape[0]
    for i in range(n):
```

```

    for j in range(n):
        if i == j:
            buf = A[i][i]
            for k in range(i-1):
                buf -= L[i][k] ** 2
            L[i][i] = buf ** 0.5
        elif j < i:
            buf = A[i][j] / L[j][j]
            for k in range(j-1):
                buf -= L[i][k] * L[j][k] / L[j][j]
            L[i][j] = buf
        else:
            L[i][j] = 0
    return L

```

```

In [86]: def inverse_matrix(A):
    l = L(A)
    P = np.zeros(A.shape)
    n = A.shape[0]
    for i in range(n):
        P[i][i] = 1 / l[i,i]
        for j in range(i+1, n):
            buf = 0
            for k in range(j):
                buf += l[j,k] * P[k][i]
            P[i][j] = - buf / l[j,j]

    return P.T @ P

```

```

In [87]: ans = inverse_matrix(A.copy())

```

```

In [92]: A @ ans

```

```

Out[92]: array([[ 1.00000000e+00, -2.77555756e-17, -3.46944695e-17,
                  2.77555756e-17],
                [ 0.00000000e+00,  1.00000000e+00,  1.11022302e-16,
                 -1.11022302e-16],
                [-8.88178420e-16,  0.00000000e+00,  1.00000000e+00,
                  0.00000000e+00],
                [ 0.00000000e+00,  0.00000000e+00,  0.00000000e+00,
                  1.00000000e+00]])

```