## 1. Умова Задачі (Варіант 16)

Розв'язати систему нелінійних рівнянь

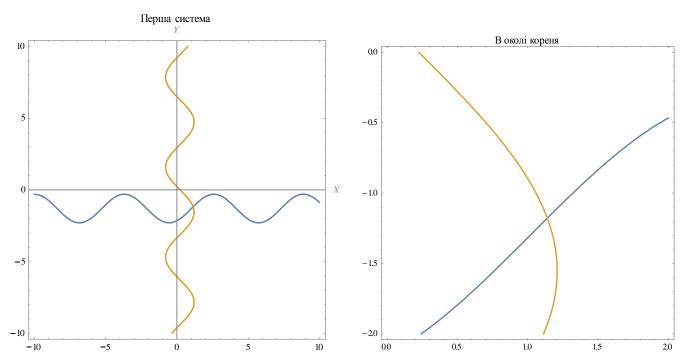
$$\begin{cases} \cos(x+\alpha) + by = c \\ x + \sin(y+\beta) = d \end{cases}$$
 методом простої ітерації, та розв'язати систему  $\begin{cases} \sin(x+y) + cx = d \\ x^2 + y^2 = 1 \end{cases}$  методом Ньютона. При цьому вважати, що  $\alpha = 0.553$ ;  $\beta = -0.015$ ;  $\alpha = 0.923$ ;  $b = 1.001$ ;  $c = -1.3$ ;  $d = 0.209$ ;

## 2. Математичне розв'язання задачі

Для використання методу простої ітерації спершу потрібно рівняння F(X)=0 звести до вигляду  $\Phi(X)=X$ . тобто отримаємо:

$$\begin{cases} \cos(x+\alpha) + by = c \\ x + \sin(y+\beta) = d \end{cases} \sim \begin{cases} y = \frac{c}{b} - \cos(x+\alpha) \\ x = d - \sin(y+\beta) \end{cases}$$

Для того, аби знайти початкове наближення побудуємо схематичні графіки правих частин:



Звідси можна взяти початкове наближення:

$$X = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Тепер побудуємо ітераційний процес:

$$\begin{cases} X_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \\ X_{k+1} = \Phi(X_{k+1}) \end{cases}$$

Критерієм завершення ітераційного процесу будуть умови:

$$||X_{k+1} - X_k|| < eps$$
  
 $||F(X_{k+1})|| < eps$ 

Метод збігатиметься до розв'язку, якщо  $\Phi - \epsilon$  стиснутим зображенням, тобто:

$$\|\Phi(X) - \Phi(Y)\| < L\|x - y\|,$$
  $\text{de } L < 1$ 

Для розв'язання системи  $\begin{cases} \sin(x+y) + cx = d \\ x^2 + y^2 = 1 \end{cases}$  методом Ньютона

побудуємо матрицю 
$$F'(X) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{pmatrix}$$

Маємо:

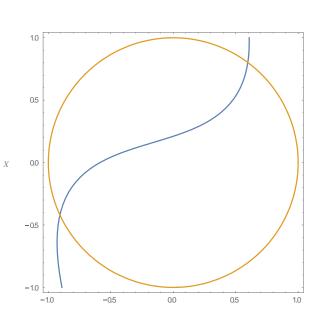
$$F'(X) = egin{pmatrix} \cos(x+y) + c & \cos(x+y) \ 2x & 2y \end{pmatrix}$$
 3 формули Тейлора отримаємо таке співвідношення:

$$X_{k+1} = X_k - (F'(X_k))^{-1} \times F(X_k)$$

Аби знайти початкове наближення зобразимо схематично графіки функцій  $(\sin(x+y)+cx=d)$ 

$$x^2 + y^2 = 1$$
друга система

2



Таким чином отримали перше наближення для точок  $X_1$  та  $X_2$ :

$$\begin{cases} X_1 = \begin{pmatrix} 0.5 \\ 0.7 \end{pmatrix} \\ X_2 = \begin{pmatrix} -0.8 \\ -0.3 \end{pmatrix} \end{cases}$$

Критерієм завершення ітераційного процесу будуть умови:

$$||X_{k+1} - X_k|| < eps$$
  
 $||F(X_{k+1})|| < eps$ 

## 3. Результати роботи (метод простої ітерації )

Початкове наближення:

Початкове наближення:	Solution:	Iteration #19
1	1.13934	Solution:
-1	-1.17954	1.13857
Iteration #1	X[k+1]-X[k]   = 0.00224946	-1.17821
Solution:	F(x)=   0.00199032	X[k+1]-X[k]   = 3.78034e-005
1.05848	Iteration #11	F(x)=   0.000126467
-1.3165	Solution:	Iteration #20
X[k+1]-X[k]   = 0.321854	1.13905	Solution:
F(x)   =   0.135316	-1.17746	1.13856
Iteration #2	X[k+1]-X[k]   = 0.00210825	-1.17822
Solution:	F(x)=   0.000872613	X[k+1]-X[k]  = 1.47565e-005
1.1805	Iteration #12	F(x)  =   0.000134197
-1.25803	Solution:	Iteration #21
X[k+1]-X[k]  = 0.135308	1.13828	Solution:
F(x)=   0.122265	-1.17775	1.13856
Iteration #3	X[k+1]-X[k]   = 0.000822325	-1.17823
Solution:	F(x)=   0.000891001	X[k+1]-X[k]  = 1.3835e-005
1.16499	•	F(x)  =   0.000118664
-1.13671	•	Iteration #22
X[k+1]-X[k]  = 0.122305	•	Solution:
F(x)  =   0.0452641	Iteration #18	1.13857
•	Solution:	-1.17823
•	1.13858	X[k+1]-X[k]  = 5.40058e-006
•	-1.17825	F(x)=   0.000115459
Iteration #10	X[k+1]-X[k]  = 4.03218e-005   F(x)=   8.31817e-005	

# (Метод Нютона)

||F(x)|| = 0.0333085

```
0.5
0.7
                                                   Iteration #3
Iteration #1
                                                   Solution:
                                                   0.597176
Solution:
0.61729
                                                   0.802111
0.801936
                                                   ||X[k+1]-X[k]|| = 0.000215262
||X[k+1]-X[k]|| = 0.155396
                                                   ||F(x)|| = 0.000440598
||F(x)|| = 0.270064
                                                   Iteration #4
Iteration #2
                                                   Solution:
Solution:
                                                   0.597175
0.597361
                                                   0.802111
0.80222
                                                   ||X[k+1]-X[k]||= 3.80315e-008
                                                   ||F(x)|| = 6.31116e-008
||X[k+1]-X[k]|| = 0.0199315
```

```
||F(x)|| = 0.0379713
Початкове наближення:
-0.8
                                                    Iteration #3
-0.3
                                                    Solution:
Iteration #1
                                                    -0.907381
Solution:
                                                    -0.42031
-0.928563
                                                    ||X[k+1]-X[k]|| = 0.000482856
-0.407164
                                                    ||F(x)|| = 0.000628993
||X[k+1]-X[k]|| = 0.16737
||F(x)|| = 0.276631
                                                    Iteration #4
                                                    Solution:
Iteration #2
                                                    -0.907381
Solution:
                                                    -0.42031
-0.907512
                                                    ||X[k+1]-X[k]||= 1.59126e-007
-0.420774
                                                    ||F(x)|| = 2.89809e - 007
||X[k+1]-X[k]|| = 0.0250683
```

### 4.Код програми

```
// NonLineSys.cpp : Defines the entry point for the
console application.
#include "stdafx.h"
#include "fstream"
#include "math.h"
#define alfa 0.553
#define beta -0.015
#define a 0.923
#define b 1.001
#define c -1.3
#define d 0.209
#define eps 0.00001
#define n 2
typedef double vec[n];
typedef double Mat[n][n];
using namespace std;
void system1(vec x, vec* X){
        (*X)[1] = c / b - cos(x[0] + alfa);
        (*X)[0] = d - \sin(x[1] + beta);
double normVec(vec* x){
        double s = 0;
        for (int i = 0; i < n; i++)
                s = s + pow((*x)[i], 2);
        return pow(s, 0.5);
double newazka1(vec* x){
        vec X;
        X[0] = b^*(*x)[1] + cos((*x)[0] + alfa)-c;
        X[1] = (*x)[0] + \sin((*x)[1] + beta) - d;
        return normVec(&X);
double normvecs(vec* x,vec* y){
        double s = 0;
        for (int i = 0; i < n; i++)
                s = s + pow((*x)[i] - (*y)[i], 2);
        return pow(s, 0.5);
```

```
void outVec(ofstream &stm, vec* x){
        int i;
        for (i = 0; i < n; i++)
                stm << (*x)[i] << endl;
void simpleIter(vec* x0){
        ofstream fout("simpIter.txt");
        int i,k = 0;
        vec x;
        double p,q;
        fout << "Початкове наближення:" << endl;
        outVec(fout, x0);
        do {
                k++;
                system1((*x0), &x);
                p = fabs(normvecs(&x, x0));
                q = newazka1(&x);
                for (i = 0; i < n; i++) (*x0)[i] =
x[i];
                fout << "Iteration #" << k << endl <<
 "Solution:"<<endl;
                outVec(fout, &x);
                fout << ||X[k+1]-X[k]|| = || << p <<
end1;
                fout << "||F(x)=||" << q <<endl;
        } while ((q>eps)&&(p > eps));
        fout.close();
double system2(vec x, vec* X){
        (*X)[0] = \sin(x[0] + x[1]) + c*x[0] - d;
        (*X)[1] = pow(x[1], 2) + pow(x[0], 2) - 1;
        return normVec(X);
void dsystem2(vec x, Mat* A){
        (*A)[0][0] = cos(x[0] + x[1]) + c;
        (*A)[0][1] = cos(x[0] + x[1]);
        (*A)[1][0] = 2*x[0];
        (*A)[1][1] = 2*x[1];
void obern2x2(Mat* A, Mat* B){
```

```
double L = (*A)[0][0] * (*A)[1][1] -
                                                                            for (i = 0; i < n; i++) x[i] =
(*A)[0][1] * (*A)[1][0];
                                                           (*x0)[i] - FFx[i];
        (*B)[0][0] = (*A)[1][1]/L;
                                                                       p = fabs(normvecs(&x, x0));
        (*B)[0][1] = -(*A)[0][1]/L;
                                                                            for (i = 0; i < n; i++) (*x0)[i] =
        (*B)[1][0] = -(*A)[1][0]/L;
                                                           x[i];
        (*B)[1][1] = (*A)[0][0]/L;
                                                                            fout << "Iteration #" << k << endl <<
                                                           'Solution:" << endl;
                                                                            outVec(fout, &x);
void product(Mat* A, vec* x, vec* Ax){
                                                                            fout << "||X[k+1]-X[k]||= " << p <<
        int i, j;
                                                          endl;
        double S;
                                                                            fout << ||F(x)|| = || << q << endl <<
        for (i = 0; i < n; i++){
                                                           endl;
                 S = 0;
                                                                   } while ((q>eps) && (p > eps));
                 for (j = 0; j < n; j++)
                         S = S + (*A)[i][j] * (*x)[j];
                                                           int _tmain(int argc, _TCHAR* argv[])
        }
                                                                   vec u, v, t;
                                                                   int i;
                                                                   ifstream fin("in.txt");
void Newton(ofstream &fout,vec* x0){
                                                                   ofstream fout("Newton.txt");
        int i,k = 0;
                                                                   for (i = 0; i < n; i++) fin >> u[i];
for (i = 0; i < n; i++) fin >> v[i];
        vec x,Fx,FFx;
        Mat A,B;
        double p,q;
                                                                   for (i = 0; i < n; i++) fin >> t[i];
        fout << "Початкове наближення:" << endl;
                                                                   simpleIter(&u);
        outVec(fout, x0);
                                                                   Newton(fout,&v);
                                                                   Newton(fout,&t);
                                                                   fin.close();
                 q=system2((*x0), &Fx);
                                                                   fout.close();
                 dsystem2((*x0), &A);
                                                                   return 0;
                 obern2x2(&A, &B);
                 product(&B,&Fx,&FFx);
```

#### 5. Висновок

Виконавши нескладні перетворення було розв'язано першу систему методом простої ітерації. Другу систему було розв'язано методом Ньютона, таким чином як видно з малюнків було знайдено всі корені заданих систем.