

Тема 1. Численные методы алгебры

Лекция 4. Численные методы решения систем нелинейных алгебраических уравнений

Цель: изучить систематизированную основу теоретических знаний численных методов решения систем нелинейных алгебраических уравнений (СНАУ).

Учебные вопросы:

- 4.1. Постановка задачи.
- 4.2. Метод простых итераций.
- 4.3. Метод Зейделя.
- 4.4. Метод Ньютона.

Литература к лекции 4:

- [1], с. 69...74, 66...68;
- [2], с. 43...48;
- [3], с. 46...55.

4.2 Метод простых итераций

$$f_i(x_1, x_2, \dots, x_n) = 0, \quad x_i = x_i + f_i(x_1, x_2, \dots, x_n), \quad i = \overline{1, n}.$$

имеем $x_i^{(0)}, i = \overline{1, n}$.

$$\left[x_i = \varphi_i(x_1, x_2, \dots, x_n), \quad i = \overline{1, n}. \right] \quad (2)$$

$$x_i^{(K+1)} = \varphi_i(x_1^{(K)}, x_2^{(K)}, \dots, x_n^{(K)}), \quad i = \overline{1, n}, \quad K = 0, 1, 2, \dots,$$

условие остановки итераций:

$$\|X^{(K+1)} - X^{(K)}\| \leq \varepsilon, \quad \varepsilon = \|\xi - X^{(K+1)}\|, \quad \xi \approx X^{(K+1)}, \quad (3)$$

условие сходимости итераций к точному решению:

$$\|J(X^{(K)})\| < 1, \quad J(X^{(K)}) = \left[\frac{\partial \varphi_i(X), i=\overline{1, n}}{\partial X} \right]_{X=X^{(K)}}. \quad (4)$$

4.3. Метод Зейделя

Имеем: $X^{(K)} = \left[x_1^{(K)} \quad x_2^{(K)} \quad x_3^{(K)} \quad \dots \quad x_n^{(K)} \right]^T,$

$$x_1^{(K+1)} = \varphi_1(x_1^{(K)}, x_2^{(K)}, x_3^{(K)}, \dots, x_n^{(K)}),$$

$$x_2^{(K+1)} = \varphi_2(\underline{x_1^{(K+1)}}, x_2^{(K)}, x_3^{(K)}, \dots, x_n^{(K)}),$$

$$x_3^{(K+1)} = \varphi_3(\underline{x_1^{(K+1)}}, \underline{x_2^{(K+1)}}, x_3^{(K)}, \dots, x_n^{(K)}),$$

.....

$$x_n^{(K+1)} = \varphi_n(\underline{x_1^{(K+1)}}, \underline{x_2^{(K+1)}}, \underline{x_3^{(K+1)}}, \dots, \underline{x_{(n-1)}^{(K+1)}}, x_n^{(K)}),$$

$$K = 0, 1, 2, 3, \dots,$$

условия сходимости и остановки итераций смотри на слайде 3 – (3) и (4).

4.4. Метод Ньютона

Исходные данные:

$$\begin{aligned} f_i(x_1, x_2, \dots, x_n) = b_i, \quad i = \overline{1, n} \quad \text{или} \quad F(X) = B, \\ X^{(0)} = \left[x_1^{(0)} \quad x_2^{(0)} \quad \dots \quad x_n^{(0)} \right]^T. \end{aligned} \quad (5)$$

Итерационная схема Ньютона:

$$X^{(K+1)} = X^{(K)} + \Delta X^{(K)}, \quad K = 0, 1, 2, 3, \dots$$

Линейное разложение $F(x_1^{(K+1)}, x_2^{(K+1)}, \dots, x_n^{(K+1)})$ (6)

в точке $X^{(K)}$:

$$\begin{aligned} F(x_1^{(K+1)}, x_2^{(K+1)}, \dots, x_n^{(K+1)}) = \\ = F(x_1^{(K)}, x_2^{(K)}, \dots, x_n^{(K)}) + \left. \frac{\partial F(X)}{\partial X} \right|_{X=X^{(K)}} \cdot \Delta X^{(K)}, \end{aligned} \quad (7)$$

СЛАУ метода Ньютона:

$$J(X^{(K)}) \cdot \Delta X^{(K)} = B - F(X^{(K)}), \quad (8)$$

$$\Delta X^{(K)} = J(X^{(K)})^{-1} \cdot (B - F(X^{(K)})).$$

Алгоритм метода Ньютона:

1. Имеем $X^{(0)} = [x_1^{(0)} \quad x_2^{(0)} \quad \dots \quad x_n^{(0)}]^T$.

2. Для $K=0, 1, 2, 3, \dots$

$$X^{(K+1)} = X^{(K)} + J(X^{(K)})^{-1} \cdot [B - F(X^{(K)})].$$

3. Условие остановки итераций:

$$\|X^{(K+1)} - X^{(K)}\| \leq \varepsilon.$$

4. Результат: $\xi \approx X^{(K+1)}$.

Условие работоспособности метода Ньютона:

$$|J(X^{(K)})| \neq 0, \quad K = 0, 1, 2, 3, \dots \quad (9)$$