

Numerické řešení nelineárních rovnic

Je dán interval $\langle a, b \rangle$

a funkce f spojitá na $\langle a, b \rangle$.

(P) Hledáme $\bar{x} \in \langle a, b \rangle : f(\bar{x}) = 0$

Metodická metoda bude generovat posloupnost

x_0, x_1, x_2, \dots

Má-li úloha (P) řešení, pak budeme říkat, že

- metoda je konvergentní, pokud $x_k \rightarrow \bar{x}$
- metoda je konvergentní s řádem $p \geq 1$, pokud

$$\exists \rho > 0 \exists k_0 \in \mathbb{N} \forall k \geq k_0 : |x_{k+1} - \bar{x}| \leq \rho \cdot |x_k - \bar{x}|^p,$$

pričemž navíc $\rho < 1$ pro $p = 1$.

- metoda konverguje lokálně, pokud

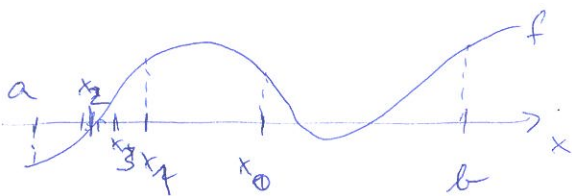
$$\exists \delta > 0 \forall x_0 \in (\bar{x} - \delta, \bar{x} + \delta) : x_k \rightarrow \bar{x}$$

- metoda konverguje globálně, pokud

$$\forall x_0 \in \langle a, b \rangle : x_k \rightarrow \bar{x}.$$

Metoda půlení intervalu (bisekce)

$f \in C(\langle a, b \rangle)$, $f(a) \cdot f(b) < 0$



Věta (\equiv Darbouxova vlastnost)

$$\left. \begin{array}{l} f \in C(\langle a, b \rangle) \\ f(a) \cdot f(b) < 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \exists \bar{x} \in \langle a, b \rangle : f(\bar{x}) = 0$$

Důkaz. $M := \{x \in \langle a, b \rangle \mid \forall y \in \langle a, x \rangle : f(y) < 0\}$

$\bar{x} := \sup M$, viz věta o supremu; $\bar{x} \in \langle a, b \rangle$, viz spojitost f .

Kdyby $f(\bar{x}) > 0$, pak ze spojitosti f plyne, že $\exists \delta > 0 : \forall y \in (\bar{x} - \delta, \bar{x}) : f(y) > 0$,

~~což~~ je spor s definicí M . Podobně nelze, aby $f(\bar{x}) < 0$. Platí tedy: $f(\bar{x}) = 0$ \square

```

x_0 := (a+b)/2, k := 0, a_k := a, b_k := b
while |f(x_k)| > epsilon
  if f(a_k) * f(x_k) < 0
    b_{k+1} = x_k, a_{k+1} = a_k
  else
    a_{k+1} = x_k, b_{k+1} = b_k
  end
  x_{k+1} = (a_k + b_k) / 2
  k := k + 1
end
  
```

Konvergence metody pulem intervalu:

$$|x_0 - \bar{x}| \leq \frac{b-a}{2}$$

$$|x_1 - \bar{x}| \leq \frac{b-a}{2^2}$$

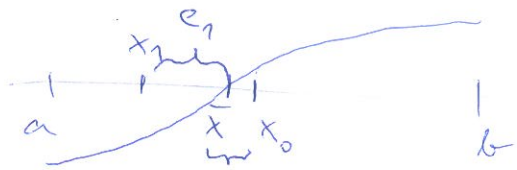
$$|x_k - \bar{x}| \leq \frac{b-a}{2^{k+1}} \rightarrow 0$$

Neplatí ale (obecně):

$$|x_{k+1} - \bar{x}| \leq \underbrace{\rho}_{<1} |x_k - \bar{x}|$$

viz

Metoda nekonzervuje monotónně.



Metoda prostých iterací (Picardova metoda)

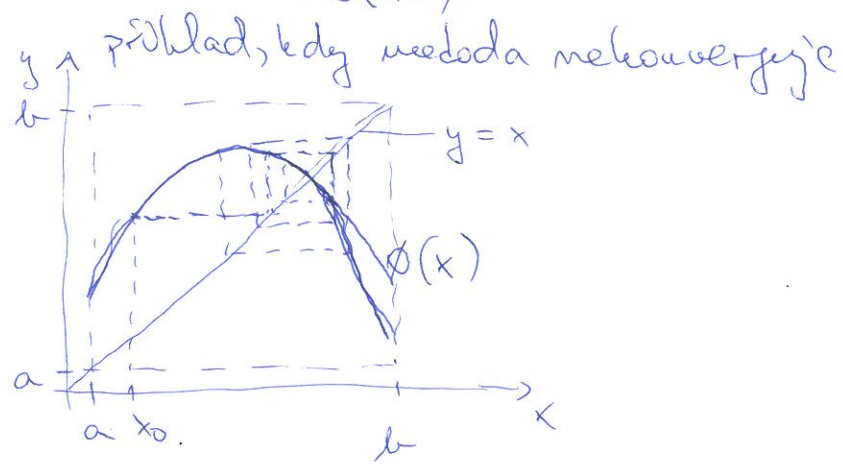
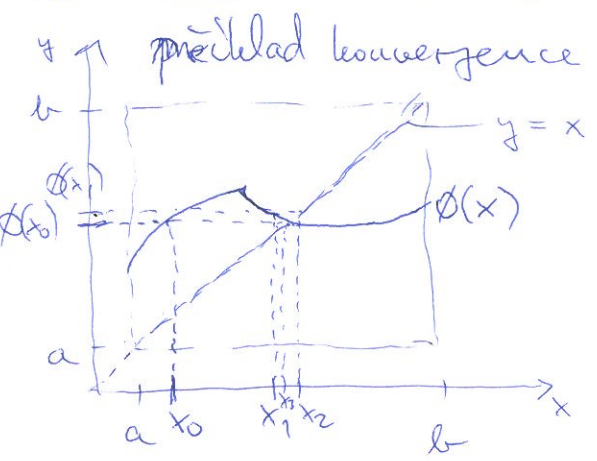
Mějme $f \in C(\langle a, b \rangle)$ a $\Phi \in C(\langle a, b \rangle) \rightarrow \langle a, b \rangle$ spojitou a

$$\forall \bar{x} \in \langle a, b \rangle : f(\bar{x}) = 0 \iff \bar{x} = \Phi(\bar{x})$$

tj. \bar{x} je kořen f $\iff \bar{x}$ je pevný bod Φ

Dáno: $x_0, \Phi \iff f$
 $k := 0$
 while ~~$|f(x_k)| > \epsilon$~~ $|f(x_k)| > \epsilon$ (nebo jiné)
 $x_{k+1} := \Phi(x_k)$
 $k := k + 1$
 end

Mapa: ~~$f \in C(\langle a, b \rangle)$~~
 $\iff \Phi := F \circ f$
 kde $F(y) = 0 \iff y = 0$
 a $F \in C(\mathbb{R})$



Def. Zobrazení $\Phi: \langle a, b \rangle \rightarrow \langle a, b \rangle, \Phi \in C(\langle a, b \rangle)$, je kontrakční, pokud $\exists \rho < 1 \forall x, y \in \langle a, b \rangle :$

$$|\Phi(x) - \Phi(y)| \leq \rho \cdot |x - y|$$

Věta (Banachova o pevném bodě)

- $\Phi: \langle a, b \rangle \mapsto \langle a, b \rangle$
 - $\Phi \in C(\langle a, b \rangle)$
 - Φ je kontrakční na $\langle a, b \rangle$
s konstantou $\rho < 1$
- } \Rightarrow
- $\exists! \bar{x} \in \langle a, b \rangle: \bar{x} = \Phi(\bar{x})$,
 - Metoda postupných iterací globálně konverguje s řádem $p=1$
 - $|x_k - \bar{x}| \leq \frac{\rho^k}{1-\rho} |x_1 - x_0|$
(a priori odhad chyby)
 - $|x_k - \bar{x}| \leq \frac{\rho}{1-\rho} |x_k - x_{k-1}|$
(a posteriori odhad chyby)

Důkaz

kontrakční

$$|x_{k+1} - x_k| = |\Phi(x_k) - \Phi(x_{k-1})| \leq \rho \cdot |x_k - x_{k-1}| \leq \rho^k \cdot |x_1 - x_0| \quad (*)$$

1. Dokážeme konvergenci $x_k \rightarrow \bar{x} \in \langle a, b \rangle$.

$\forall k \forall p \in \mathbb{N}_0$:

$$\begin{aligned}
 |x_{k+p} - x_k| &= \left| \underbrace{(x_{k+p} - x_{k+p-1})}_{=0} + \underbrace{(x_{k+p-1} - x_{k+p-2})}_{=0} + \dots + \underbrace{(x_{k+1} - x_k)}_{=0} \right| \\
 &\leq \sum_{i=0}^{p-1} |x_{k+i+1} - x_{k+i}| \stackrel{(*)}{\leq} \sum_{i=0}^{p-1} \rho^{k+i} \cdot |x_1 - x_0| \\
 &\stackrel{\Delta\text{-kriterium}}{=} \rho^k \cdot \left(\sum_{i=0}^{p-1} \rho^i \right) \cdot |x_1 - x_0| = \rho^k \cdot \frac{1-\rho^p}{1-\rho} \cdot |x_1 - x_0| \leq \frac{\rho^k}{1-\rho} |x_1 - x_0| \rightarrow 0 \text{ pro } k \rightarrow \infty
 \end{aligned}$$

Posoupnost (x_k) je tedy Cauchyovská, což je (v \mathbb{R}) ekvivalentní konvergenci, tj. $\exists \bar{x} \in \mathbb{R}: x_k \rightarrow \bar{x}$.

že spojitosti Φ plyne, že $\bar{x} \in \langle a, b \rangle$.

2. Ukážeme, že \bar{x} je pevný bod Φ .

$$\begin{aligned}
 \forall k: |\bar{x} - \Phi(\bar{x})| &= \underbrace{|\bar{x} - \Phi(x_k) + \Phi(x_k) - \Phi(\bar{x})|}_{=0} \stackrel{\Delta\text{-kriterium}}{\leq} |\bar{x} - \Phi(x_k)| + |\Phi(x_k) - \Phi(\bar{x})| \\
 &\leq |\bar{x} - x_{k+1}| + \rho \cdot |x_k - \bar{x}| \\
 &\quad \rightarrow 0 \qquad \qquad \rightarrow 0
 \end{aligned}$$

a ze spojitosti Φ plyne, že $\bar{x} = \Phi(\bar{x})$.

3. A priori odhad chyby nyní plyne z 1. a 2. kontrakční

4. Jednoznačnost (sporem): $|\bar{x}_1 - \bar{x}_2| = |\Phi(\bar{x}_1) - \Phi(\bar{x}_2)| < |\bar{x}_1 - \bar{x}_2|$

5. A posteriori odhad: $|x_k - \bar{x}| = |\Phi(x_{k-1}) - \Phi(\bar{x})| \leq \rho |x_{k-1} - \bar{x}| \leq \rho (|x_{k-1} - x_k| + |x_k - \bar{x}|) \square$

Poznámka.

Je-li navíc $\Phi \in C^1(\langle a, b \rangle)$, pak lze konvergenci

pevně-bodových iterací dokázat z Taylorova rozvoje:

$$|x_{k+1} - \bar{x}| = |\Phi(x_k) - \Phi(\bar{x})| \stackrel{[T_0]}{=} |\Phi'(\eta_k) \cdot (x_k - \bar{x})| \leq \rho \cdot |x_k - \bar{x}|, \quad \eta_k \text{ leží mezi } x_k \text{ a } \bar{x}.$$

Věta. (super-lineární lokální konvergence)

$$\left. \begin{array}{l} \bullet \Phi \in C^p(\langle a, b \rangle) \\ \bullet \exists \bar{x} \in \langle a, b \rangle : \bar{x} = \Phi(\bar{x}) \\ \bullet \Phi'(\bar{x}) = \dots = \Phi^{(p-1)}(\bar{x}) = 0, \\ \quad \Phi^{(p)}(\bar{x}) \neq 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \exists U_\delta(\bar{x}) = \{y \in \langle a, b \rangle : |y - \bar{x}| < \delta\} \quad \forall x_k \in U_\delta(\bar{x}),$$

$$|x_{k+1} - \bar{x}| \leq \frac{1}{p!} \max_{y \in U_\delta(\bar{x})} |\Phi^{(p)}(y)| \cdot |x_k - \bar{x}|^p$$

Důkaz. Taylorův rozvoj: $x_{k+1} = \Phi(x_k) = \underbrace{\Phi(\bar{x})}_{=\bar{x}} + \underbrace{\sum_{m=1}^{p-1} \frac{\Phi^{(m)}(\bar{x})}{m!} (x_k - \bar{x})^m}_{=0} + \frac{\Phi^{(p)}(\xi)}{p!} (x_k - \bar{x})^p$

$$\left. \begin{array}{l} \text{že stejnosti } \Phi^{(p)} \\ \Phi^{(p)}(\bar{x}) \neq 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \exists U_\delta(\bar{x}), \forall y \in U_\delta(\bar{x}) : \Phi^{(p)}(y) \neq 0. \quad \square$$

Newtonova metoda

Hledáme pevně-bodové zobrazení $\Phi: \langle a, b \rangle \rightarrow \langle a, b \rangle$ ve tvaru

$$\Phi(x) := x + \omega(x) \cdot f(x)$$

tak, aby $\Phi'(\bar{x}) = 0$, tj. maximální kontrakcivita v \bar{x} .

$$\Phi'(\bar{x}) = 1 + \underbrace{\omega'(\bar{x}) f(\bar{x})}_{=0} + \omega(\bar{x}) \cdot f'(\bar{x}) \stackrel{!}{=} 0$$

$$\boxed{x_{k+1} := x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}} \quad \text{dř.} \quad \boxed{\omega(x) := -\frac{1}{f'(x)}}$$

Předchozí věta říká, že Newtonova metoda bude v okolí pevného bodu \bar{x} konvergovat alespoň kvadraticky.

Př. $f(x) := \sin x \rightarrow$ kvadrat. konvergence
 $x_0 := 1$

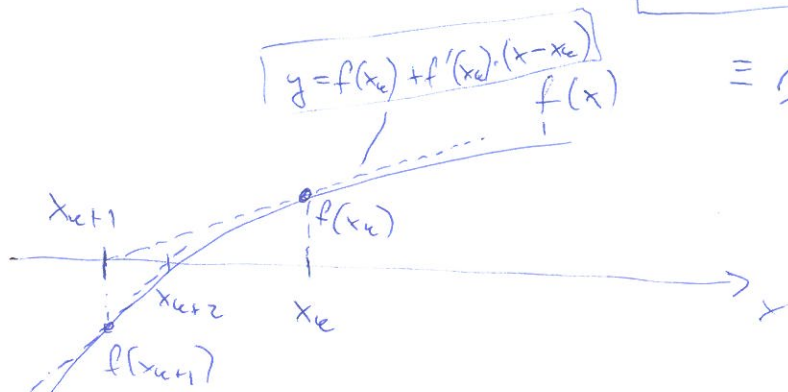
Př. $f(x) := \arctan x \rightarrow$ kubická konv.!
 $x_0 := 1$

Newtonova metoda má i geometrickou interpretaci:

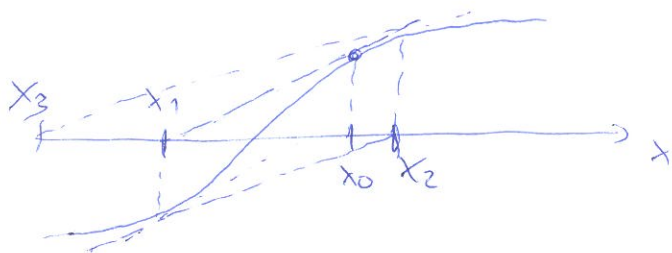
v každé iteraci řešení $f(x) = 0$ lineárně aproximujeme:

$$f(x_k) + f'(x_k) \cdot (x_{k+1} - x_k) = 0$$

≡ metoda tečen



Metoda nemusí konvergovat globálně:



~~Krátký~~

Glob. konvergence zaručíme kontrakcí Φ :

$$|\Phi'(x)| = \left| 1 - \frac{f'(x)^2 - f(x) \cdot f''(x)}{f'(x)^2} \right| = \left| \frac{f(x) \cdot f''(x)}{f'(x)^2} \right| < 1 \quad \forall x \in (a, b)$$

První-bodové iterace, tedy i Newtonovu metodu, lze zobecnit na soustavu nelineárních rovnic

$$\bar{F}: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$$\bar{x}_{k+1} = \bar{x}_k - \left[\bar{F}'(\bar{x}_k) \right]^{-1} \cdot \bar{F}(\bar{x}_k)$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial F_1}{\partial x_1}(\bar{x}_k) & \dots & \frac{\partial F_1}{\partial x_m}(\bar{x}_k) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial F_m}{\partial x_1}(\bar{x}_k) & \dots & \frac{\partial F_m}{\partial x_m}(\bar{x}_k) \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times m}$$