

# ОБ ОДНОМ МЕТОДЕ РЕШЕНИЯ СИСТЕМ НЕЛИНЕЙНЫХ УРАВНЕНИЙ

В. Панкевич

(Варшава)

Ниже предлагается метод решения систем нелинейных алгебраических (или трансцендентных) уравнений, удобный для использования на универсальных вычислительных системах.

О п и с а н и е м е т о д а. Дана система из  $n$  нелинейных уравнений с  $n$  неизвестными:

$$f_i(y_1, y_2, \dots, y_n) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad (I)$$

для которой  $k$ -ым приближением решения является:

$$A_0^{(k)} = (y_1^{(k)}, y_2^{(k)}, \dots, y_n^{(k)}). \quad (2)$$

Если для всех  $i$  справедливо неравенство

$$|f_i(A_0^{(k)})| < \varepsilon, \quad (3)$$

где  $\varepsilon > 0$  - заданное число, то приближение (2) считаем решением системы (I), в противном случае - вычисляем следующее приближение.

С помощью  $n$  отличных от нуля чисел

$$h_1^{(k)}, h_2^{(k)}, \dots, h_n^{(k)}, \quad (4)$$

построим  $n$  новых вспомогательных точек:

$$A_1^{(k)} = (y_1^{(k)}, \dots, y_{i-1}^{(k)}, y_i^{(k)} + h_i^{(k)}, y_{i+1}^{(k)}, \dots, y_n^{(k)}), \quad (5)$$

Вычислим значения всех функций  $f_i$  во всех точках  $A_1^{(k)}$ . На  $n+1$  узлах (2) и (5) построим  $n$  интерполяционных многочленов первой степени с  $n$  переменными.

Эти многочлены  $\omega_i$  должны удовлетворять условиям:

$$\omega_i^{(k)}(A_j^{(k)}) = f_i(A_j^{(k)}), \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad (6)$$

$$j = 0, 1, \dots, n.$$

Решим систему  $n$  линейных уравнений

$$\omega_1^{(k)}(y_1, y_2, \dots, y_n) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, n. \quad (7)$$

Решение системы (7) будем считать очередным  $(k+1)$ -ым приближением решения нелинейной системы (I).

Описанный алгоритм при достаточно близком к решению начальном приближении и числах  $h_1^{(k)}$  (4), стремящихся с ростом верхнего индекса  $k$  к нулю, даст последовательность, сходящуюся к решению системы (I).

**Ф о р м у л ы м е т о д а.** Пусть имеется система из  $n$  нелинейных уравнений (I) и некоторое приближение решения (2). Нужно найти следующее приближение решения системы из  $n$  линейных уравнений (7).

Легко проверить, что интерполяционным многочленом, удовлетворяющим условиям (6), построенным с помощью  $k$ -того приближения, для  $i$ -той функции является следующий:

$$\omega_1^{(k)}(y_1, y_2, \dots, y_n) = f_1(A_0^{(k)}) + \sum_{m=1}^n \varepsilon_{1m}^{(k)}(y_m - y_m^{(k)}), \quad (8)$$

где

$$\varepsilon_{1m}^{(k)} = [f_1(A_m^{(k)}) - f_1(A_0^{(k)})] / h_m^{(k)}. \quad (9)$$

Приравнивая многочлены (8) к нулю, получаем систему линейных уравнений

$$\sum_{m=1}^n \varepsilon_{1m}^{(k)} y_m = -f_1(A_0^{(k)}) + \sum_{m=1}^n \varepsilon_{1m}^{(k)} y_m^{(k)}, \quad (10)$$

$i = 1, 2, \dots, n.$

Решим систему (10) методом Крамера. Тогда

$$y_1 = G_1^{(k)} / G^{(k)}, \quad (11)$$

где  $G^{(k)} = |\varepsilon_{ij}^{(k)}|, (i, j, l = 1, 2, \dots, n)$  а  $G_1^{(k)}$  получен заменой в определителе  $G^{(k)}$  1-го столбца, правыми частями равенства (10). Если из 1-го столбца  $G^{(k)}$  вычесть остальные, соответственно умноженные на  $y_m^{(k)}$  ( $m = 1, 2, \dots, 1-1, 1+1, \dots, n$ ), то в 1-ом столбце останутся разности:

$$\varepsilon_{11}^{(k)} y_1^{(k)} - f_1(A_0^{(k)}), \quad i = 1, 2, \dots, n. \quad (12)$$

Тогда можем определитель  $G_1^{(k)}$  записать как сумму двух определителей:

$$G_1^{(k)} = G^{(k)} \cdot y_1^{(k)} - G_1'^{(k)}, \quad (I3)$$

$G_1'^{(k)}$  отличается от  $G^{(k)}$  только тем, что элементами 1-го столбца определителя  $G_1'^{(k)}$  будут значения  $f_1(A_0^{(k)})$  ( $i=1,2,\dots,n$ ).

Из (II), учитывая (I3), получаем

$$y_1 = y_1^{(k)} - G_1'^{(k)} / G^{(k)}, \quad l = 1, 2, \dots, n. \quad (I4)$$

Из (9) видно, что из каждого столбца определителя  $G^{(k)}$  можно вынести  $1/h_1^{(k)}$  ( $i = 1, 2, \dots, n$ ). То же самое можно сделать для каждого столбца, за исключением 1-го в определителе  $G_1'^{(k)}$ . Тогда  $G_1'^{(k)}$  можно значительно упростить, суммируя 1-ый столбец с остальными.

Если  $F^{(k)} = |f_1(A_j^{(k)})|$  ( $i, j=1,\dots,n$ ) и  $F_1^{(k)}$  отличается от  $F^{(k)}$  только 1-ым столбцом, элементами которого являются значения  $f_1(A_0^{(k)})$  ( $i=1,2,\dots,n$ ), то из (I4) имеем

$$G_1'^{(k)} / G^{(k)} = F_1^{(k)} h_1^{(k)} / [F^{(k)} - \sum_{m=1}^n F_m^{(k)}] = Z_1^{(k)} h_1^{(k)} / (1 - \sum_{m=1}^n z_m^{(k)}), \quad (I5)$$

где  $z_m^{(k)} = F_m^{(k)} / F^{(k)}$ , а это, как легко заметить, есть  $m$ -ая компонента решения следующей системы линейных уравнений:

$$\sum_{m=1}^n f_1(A_m^{(k)}) z_m = f_1(A_0^{(k)}), \quad i = 1, 2, \dots, n. \quad (I6)$$

Окончательно

$$y_1^{(k+1)} \equiv y_1 = y_1^{(k)} - z_1^{(k)} h_1^{(k)} / \alpha^{(k)}, \quad l = 1, 2, \dots, n, \quad (I7)$$

где  $\alpha^{(k)} = 1 - \sum_{m=1}^n z_m^{(k)}$ . Убывающую последовательность чисел  $h_1^{(k)}$  можно задать следующим образом:

$$h_1^{(k)} = h^{(k)} \quad \text{для } i = 1, 2, \dots, n \quad (I8)$$

и  $h_1^{(k+1)} = h_1^{(k)} \beta$ , где  $0 < \beta < 1$ .

**П а р а л л е л ь н ы й а л г о р и т м.** Описанный алгоритм можно реализовать на универсальной вычислительной системе [I] состоящей из  $n$  машин.

Зададим приближение (2) во все машины. По своим программам машины вычисляют значения левых сторон системы (I) для приближения (2):

$M_i$  ( $i$ -ая машина) вычисляет  $f(A_0^{(k)})$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ .

Если не для всех  $i$  выполнено неравенство (3), тогда определяем первую вспомогательную точку (5) и вычисляем:

$$m_1 : f_1(A_1^{(k)}), \quad \text{затем вторую, третью и, наконец,}$$

$$m_1 : f_1(A_n^{(k)}).$$

Таким образом, в памяти каждой из машин хранятся коэффициенты одного из уравнений системы (16). Для решения этой системы можно воспользоваться  $p$ -алгоритмом, описанным в работе [1]. Поскольку требуется систему линейных уравнений [1] записать в виде  $X = BX + G$ , то приведем нашу систему к такому же виду, обозначив:

$$b_{ij} = -f_{ij}(A_j^{(k)}) \quad \text{для } i \neq j, \quad b_{ii} = 1 - f_{ii}(A_i^{(k)})$$

$$\text{и } g_i = f_i(A_0^{(k)}), \quad i, j = 1, 2, \dots, n.$$

Координаты решения нашей линейной системы (16), решенной указанным  $p$ -алгоритмом, будут находиться во всех машинах:

$$m_1 : z_i^{(k)}.$$

Для получения числа  $\alpha^{(k)}$  просуммируем все  $z_i^{(k)}$  и сумму вычтем из единицы.

Затем по формулам (17) вычислим координаты нового приближения

$$m_1 : y_i^{(k+1)} = y_i^{(k)} - z_i^{(k)} h^{(k)} / \alpha^{(k)},$$

вычислим новое значение  $h^{(k+1)}$  по формуле (18) и начинаем новый цикл.

## Л и т е р а т у р а

И. Э.В. Евреинов, Ю.Г. Косарев. О решении задач на универсальных вычислительных системах. Вычислительные системы, Новосибирск, Изд-во "Наука", Сибирское отделение, 1965, вып. 17, стр. 106-164.