

Kap. 13 Ikke-lineære ligninger og løsninger
Er av typen

$$x_1^2 - x_1 x_2^{-3} + \cos x_1 = 1$$

$$5x_1^4 + 2x_1^3 - \tan(x_1 x_2^8) = 3$$

Skrives på formen $\vec{F}(\vec{x}) = \vec{0}$ der $\vec{F}(x_1, x_2) = (F_1(x_1, x_2), F_2(x_1, x_2))$
med $F_1(x) = x_1^2 - x_1 x_2^{-3} + \cos x_1 - 1$

$$F_2(x) = 5x_1^4 + 2x_1^3 - \tan(x_1 x_2^8) - 3$$

Lineært system $A\vec{x} = \vec{b}$ $\vec{F}(\vec{x}) = A\vec{x} - \vec{b}$ \vec{x} fiks punkt.

Antar $m = n$.

$F(\vec{x}) = \vec{0}$ skrives også ofte på formen $K(\vec{x}) = \vec{x}$
(sett $K(\vec{x}) = F(\vec{x}) + \vec{x}$)

$K(\vec{x}) = \vec{x}$: Fiks punktslikning.

Løses ofte numerisk ved iterasjon: $x_{k+1} = K(x_k)$

Hvis $x_k \rightarrow x^*$ så er det da klart at x^* er et fiks punkt.

Når virker slik fiks punktsiterasjon.

K kallas en kontraktions hvis det finnes $0 \leq c < 1$ s.a. $|K(x) - K(y)| \leq c|x-y|$
(K kallas da også c -Lipschitz).

Teorem 13.1 Banachs kontraksjonsprinsipp ($X_{k+1} = K(X_k)$)
 Anta K kontraksjon. Da har K et unikt fiks punkt x^* ,
 og $X_k \rightarrow x^*$ linert (dvs $\|X_{k+1} - x^*\| \leq c \|X_k - x^*\|$)
 $\Rightarrow \|X_k - x^*\| \leq c^k \|X_0 - x^*\|$)

Bewis: Anta at både x og y er fiks punkter (forskjellige)

$$\Rightarrow \|x-y\| = \|K(x) - K(y)\| \leq c \|x-y\|$$

$\|x-y\| \neq 0 \Rightarrow 1 \leq c$, motregel $\Rightarrow x=y \Rightarrow$ kan ikke ha ett
 fiks punkt.

$$\begin{aligned}
 \|X_{k+1} - X_k\| &= \|K(X_k) - K(X_{k-1})\| \leq c \|X_k - X_{k-1}\| \leq \dots \leq c^k \|X_1 - X_0\| \\
 \|X_n - X_0\| &= \left\| \sum_{k=0}^{n-1} (X_{k+1} - X_k) \right\| \leq \sum_{k=0}^{n-1} \|X_{k+1} - X_k\| \leq \sum_{k=0}^{n-1} c^k \|X_1 - X_0\| \\
 \|X_{s+m} - X_s\| &\leq c \|X_{s+m-1} - X_{s-1}\| \leq \dots \leq c^s \|X_m - X_0\| = \frac{1-c^m}{1-c} \|X_1 - X_0\| \leq \frac{1}{1-c} \|X_1 - X_0\| \\
 &\leq \frac{c^s}{1-c} \|X_1 - X_0\| \rightarrow 0 \text{ når } s \rightarrow \infty \\
 \Rightarrow \{X_k\} &\text{ er en Cauchy-følge, og er da konvergent i } \mathbb{R}, X_k \rightarrow x^*. \\
 x^* &\text{ er et fiks punkt: } \|x^* - K(x^*)\| = \|x^* - X_m + X_m - K(x^*)\| \\
 &\leq \|x^* - X_m\| + \|X_m - K(x^*)\| \\
 &= \|x^* - X_m\| + \|K(X_{m-1}) - K(x^*)\| \\
 &\leq \|x^* - X_m\| + c \|X_{m-1} - x^*\| \\
 \Rightarrow \|x^* - K(x^*)\| &= 0 \Rightarrow K(x^*) = x^*. \\
 \|X_{n+1} - x^*\| &= \|K(X_n) - K(x^*)\| \leq c \|X_n - x^*\| \leq \dots c^{k+1} \|X_0 - x^*\|
 \end{aligned}$$

Newton's metode.

Førsteordens Taylor til F i x_k : $F(x_k) + F'(x_k)(x - x_k)$

Newton's metode setter x_{k+1} til nullpunktet for denne:

$$F(x_k) + F'(x_k)(x - x_k) = 0$$

$$F'(x_k)x = F'(x_k)x_k - F(x_k)$$

hvis $F'(x_k)$ ikke er 0

$$\underline{x_{k+1} = x = x_k - \frac{(F'(x_k))^{-1}F(x_k)}{F'(x_k)}}$$

Konvergens av Newtons metode: Med $G(x) = x - (F'(x))^{-1}F(x)$

skal vi gjøre flikspunktstesten med G

Teorem 13.2: Hvis Newton konvergerer, så konvergerer den superlinjært.

Beweis: Vi har at

$$F(\hat{x}) = 0 = F(x_k + (\hat{x} - x_k))$$

$$= F(x_k) + F'(x_k)(\hat{x} - x_k) + \mathcal{O}(\|x_k - \hat{x}\|)$$

gang med $F'(x_k)^{-1}$, flytt over

$$\Rightarrow \underline{x_k - \hat{x}} - \underline{(F'(x_k)^{-1}F(x_k))} = \mathcal{O}(\|x_k - \hat{x}\|)$$

$\Rightarrow x_{k+1} - \hat{x} = \mathcal{O}(\|x_k - \hat{x}\|)$, som er det samme som superlinjært.

$$\frac{\|x_{k+1} - \hat{x}\|}{\|x_k - \hat{x}\|} \xrightarrow{\text{II}} 0$$

Hvor nærmest mulig første iterasjon x_0 være for at Newton skal konverger mot x^* ?

$F: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, U åpen og konveks. Antar og

- (i) $\|F'(x) - F'(y)\|_2 \leq L \|x-y\|$, $x, y \in U$ $\|A\|_2$ er spektralnormen
til en matrise
- (ii) $\|F'(x_0)\|_2 \leq k$ for en $x_0 \in U$. (største singulærverdi)

Teorem 13.3 Kantorovich teorem.

Anta $\bar{B} = B(x_0, \frac{1}{kL}) \subseteq U$, $\|F'(x_0)^T F'(x_0)\| \leq \frac{1}{2kL}$, og at (i) og (ii) oppfyller.
Då er $F'(x)$ invertibelt for alle $x \in B$, og Newtons metode med
start i x_0 gir en sekvens $x_k \in B$, som konvergerer mot et nullpunkt x^*
($F(x^*)=0$), og $x^* \in B$.

Problemet med Newtons metode: Må ha et eksakt uttrykk for F' og for Jacobianen, men $F(x_k)$ kan godt være gitt kun ved punktvurder, dvs. ingen formel.

Vi lager derfor tilnæringer til Jacobianen.

Tilnærmer $F'(x_k)$ med en matrise B_k

Spørsmåling: dvs. \vec{p} som er slik at $x_{k+1} = x_k + \vec{p}$

$$\text{Newton: } \vec{p} = - (F'(x_k))^{-1} F(x_k)$$

$$F'(x_k) \vec{p} = -F(x_k)$$

Definisjon 13.4 Broydens metode: Her: $B_k \vec{p} = -F(x_k)$

$$\text{Oppdater } B_k \text{ til } B_{k+1} \text{ ved å løse } B_{k+1}(x_{k+1} - x_k) = F(x_{k+1}) - F(x_k)$$

$$\text{og } B_{k+1} \vec{x} = B_k \vec{x} \text{ for alle } \vec{x} \text{ som er ortogonal på } x_{k+1} - x_k.$$

Formel for B_{k+1} uttrykt med B_k :

$$\text{Sett } s_k = x_{k+1} - x_k \quad y_k = f(x_{k+1}) - f(x_k)$$

$$\text{kan skrives } B_{k+1} s_k = y_k$$

prosjekasjonen ned på rommet utspeget av s_k er

$$\frac{s_k s_k^T}{s_k^T s_k}$$

prosjekasjonen ned på ortogonalkomplementet til denne er

$$I - \frac{s_k s_k^T}{s_k^T s_k}$$

Motivasjon: $B = \frac{y_k s_k^T}{s_k^T s_k}$ oppfyller $B s_k = y_k$, og er 0 på ortogonalkomplementet.

$$\text{Derfor kan vi sette } B_{k+1} = B_k \left(I - \frac{s_k s_k^T}{s_k^T s_k} \right) + \frac{y_k s_k^T}{s_k^T s_k},$$

$$\text{som oppfyller } B_{k+1} s_k = y_k$$

og $B_{k+1} \vec{x} = B_k \vec{x}$ for \vec{x} i ortogonalkomplementet.

$$\text{Dette kan også skrives } B_{k+1} = B_k + \underbrace{\frac{(y_k - B_k s_k) s_k^T}{s_k^T s_k}}_{\text{vært}}$$

Dette er en radd 1-oppdatering av B_k ,

som er effektivt å regne ut.

Man kan også se at Broydens metode konvergerer superlinear.