

**„BABEŞ—BOLYAI” UNIVERSITY  
FACULTY OF MATHEMATICS AND PHYSICS  
RESEARCH SEMINARS**

*602*  
*133/S-44-45*

SEMINAR ON  
FUNCTIONAL ANALYSIS AND NUMERICAL METHODS

Preprint Nr.1 , 1989

**CLUJ-NAPOCA  
ROMANIA**

## CONTENTS

1. Mira - Cristiana Anisiu , Fixed point theorems for retractsible mappings..... 1
2. D. Brădeanu, P. Brădeanu, On the application of a variational method to the study of small oscillations of a fluid in moving tanks..... 11
3. Adrian Diaconu , Sur quelques propriétés des opérateurs itératifs..... 23
4. Adrian Diaconu , Sur la convergence des certaines méthodes itératives utilisées pour la résolution des équations opérationnelles non-linéaires..... 39
5. C. I. Gheorghiu , On a linear singularly perturbed two-point boundary value problem..... 67
6. Costică Mustăța , An application of a theorem of Mc Shane..... 75
7. A. B. Németh , Ordered Fréchet spaces with universal subdifferentiability properties..... 85
8. Ion Păvăloiu , Sur l'approximation des racines des équations dans un espace métrique..... 95
9. Ion Păvăloiu , Sur une méthode de type Steffensen utilisée pour la résolution des équations opérationnelles non-linéaires.....105
10. Ion Șerb , Banach spaces containing finite dimensional strongly proximal subspaces.....111

"BABES-BOLYAI" UNIVERSITY

Faculty of Mathematics and Physics

Research Seminars

Seminar on Functional Analysis and Numerical Methods

Preprint Nr. 1, 1989, pp. 95 - 104.

SUR L'APPROXIMATION DES RACINES DES ÉQUATIONS

DANS UN ESPACE MÉTRIQUE

par

Ion Păvăleu

Dans cette note nous étudions l'évaluation des erreurs qui surgissent pendant la résolution numérique des équations en espaces métriques à l'aide de certaines méthodes d'itération à plusieurs pas.

Considérons un espace métrique  $(X, \rho)$  complet et l'équation suivante :

$$(1) \quad x = f(x) ,$$

où  $f: X \rightarrow X$  est un opérateur quelconque.

Désignons par  $X^{k+1} = X \times X \times \dots \times X$ , c'est-à-dire le produit cartésien de l'ensemble  $X$  avec lui même  $k+1$  fois.

Pour la résolution de l'équation (1) nous considérons l'application  $G: X^{k+1} \rightarrow X$  dont nous supposons que sa restriction à la diagonale de l'espace  $X^{k+1}$  coïncide avec l'opérateur  $f$ , c'est-à-dire :

$$(2) \quad G(x, x, \dots, x) = f(x) ,$$

pour chaque  $x \in X$ .

Considérons la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$  fournie par le procédé d'itération suivant :

$$(3) \quad x_{n+k+1} = G(x_n, x_{n+1}, \dots, x_{n+k}), \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

où  $x_0, x_1, \dots, x_k \in X$  sont des éléments donnés.

Désignons par  $D \subset X$  un ensemble borné en cet espace. Nous supposons que sur l'ensemble  $D^{k+1}$  l'opérateur  $G$  vérifie la condition de Lipschitz, c'est-à-dire :

$$(4) \quad \rho(G(u_1, u_2, \dots, u_{k+1}), G(v_1, v_2, \dots, v_{k+1})) \leq \sum_{i=1}^{k+1} a_i \rho(u_i, v_i),$$

où  $a_i \in \mathbb{R}$ ,  $a_i \geq 0$ ,  $i = 1, 2, \dots, k+1$ , pour chaque  $(u_1, u_2, \dots, u_{k+1}), (v_1, v_2, \dots, v_{k+1}) \in D^{k+1}$ .

Considérons l'équation :

$$(5) \quad a_1 + a_2 t + \dots + a_{k+1} t^k = t^{k+1}.$$

On sait que dans le cas où  $a_i \geq 0$  pour chaque  $i = 1, 2, \dots, k+1$  et où il existe au moins un nombre  $i_1$ ,  $1 \leq i_1 \leq k+1$  pour lequel  $a_{i_1} > 0$ , cette équation a une seule racine  $t_1$  réelle et positive.

Si de plus :

$$(6) \quad \beta = \sum_{i=1}^{k+1} a_i < 1$$

alors cette racine vérifie l'inégalité

$$(7) \quad 0 < t_1 < 1.$$

En ce qui concerne la convergence de la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$  fournie par la méthode (3) on a le théorème suivant :

**THEOREME 1.** Si l'application  $G$  et les éléments initiaux

$x_0, x_1, \dots, x_k$  remplissent les conditions suivantes :

1) L'application  $G$  remplit la condition (4) où  $a_i$ ,  $i = 1, 2, \dots, k+1$ , satisfont à la relation (6) ;

ii) L'ensemble  $S = \{x \in X : \rho(x, x_0) \leq \alpha / (1 - t_1)\} \subset D$ , où  $t_1$  est la racine positive de l'équation (5) et

$$\alpha \geq \max \left\{ \rho(x_0, x_1), \frac{1}{t_1} \rho(x_1, x_2), \dots, \frac{1}{t_1^{k-1}} \rho(x_{k-1}, x_k) \right\};$$

alors on a les propriétés suivantes :

j)  $x_n \in S$  pour chaque  $n = 0, 1, \dots$  ;

ii) la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$  est convergente et nous désignons par  $x^*$  la limite de la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$ , alors  $x^* \in S$  et  $x^*$  est la solution unique de l'équation (1) de la sphère  $S$  ;

iii) on a les inégalités suivantes :

$$\rho(x^*, x_n) \leq \frac{\alpha t_1^n}{1 - t_1}, \quad \text{pour chaque } n = 0, 1, \dots$$

**Démonstration.** De la conclusion ii) il résulte que

$\rho(x_i, x_{i+1}) \leq \alpha t_1^i$  pour chaque  $i = 0, 1, \dots, k-1$ . Pour  $i = 1, 2, \dots, k$  on a les inégalités suivantes :

$$(8) \quad \rho(x_i, x_0) \leq \rho(x_0, x_1) + \rho(x_1, x_2) + \dots + \rho(x_{i-1}, x_i) \leq \alpha + \alpha t_1 + \dots + \alpha t_1^{i-1} < \alpha / (1 - t_1)$$

d'où nous déduisons que  $x_i \in S$ , pour  $i = 1, 2, \dots, k$ .

Par la suite nous supposons que  $x_i \in S$  et  $\rho(x_{i-1}, x_i) \leq \alpha t_1^{i-1}$ , pour chaque  $i = 1, 2, \dots, n+k+1$ . De cette inégalité nous déduisons que :

$$\rho(x_{n+k+2}, x_{n+k+1}) \leq \rho(G(x_n, x_{n+1}, \dots, x_{n+k}), G(x_{n+1}, \dots, x_{n+k+1})) \leq \sum_{i=1}^{k+1} a_i \rho(x_{n+i-1}, x_{n+i}) \leq \alpha (a_1 t_1^n + \dots + a_{k+1} t_1^{k+n}) = \alpha t_1^{n+k+1},$$

où nous avons utilisé le fait que  $t_1$  vérifie l'équation (5).

Des inégalités ci-dessus, et d'une manière similaire à celle utilisée à la démonstration de la relation (8), nous déduisons que  $x_{n+k+2} \in S$ . Du principe de l'induction mathématique il résulte donc

que tous les éléments de la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$  appartiennent à la sphère  $S$ .

De la complétude de l'espace  $X$  et des inégalités

$$(9) \quad \rho(x_{n+s}, x_n) \leq \rho(x_n, x_{n+1}) + \dots + \rho(x_{n+s-1}, x_{n+s}) \leq \alpha(t_1^n + t_1^{n+1} + \dots + t_1^{n+s-1}) \leq \alpha t_1^n / (1 - t_1)$$

pour chaque  $s = 1, 2, \dots$ , il résulte que la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$  est convergente.

Désignons par  $x^* = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$ . Alors en passant à limite dans les inégalités (9) avec  $s \rightarrow \infty$ , on a :

$$(10) \quad \rho(x_n, x^*) \leq \frac{\alpha t_1^n}{1 - t_1}, \quad n = 0, 1, \dots$$

Démontrons maintenant que  $G(x^*, x^*, \dots, x^*) = x^*$ .

En effet on a :

$$\rho(x^*, G(x^*, x^*, \dots, x^*)) \leq \rho(x_{n+k+1}, x^*) +$$

$$\rho(x_{n+k+1}, G(x^*, x^*, \dots, x^*)) \leq \rho(x_{n+k+1}, x^*) +$$

$$\rho(G(x_n, x_{n+1}, \dots, x_{n+k}), G(x^*, x^*, \dots, x^*)) \leq$$

$$\rho(x_{n+k+1}, x^*) + \sum_{i=1}^{k+1} a_i \rho(x_{n+i-1}, x^*) \leq$$

$$\frac{\alpha t_1^{n+k+1}}{1 - t_1} + \sum_{i=1}^{k+1} a_i \frac{\alpha t_1^{n+i-1}}{1 - t_1} = \frac{\alpha}{1 - t_1} \left[ t_1^{n+k+1} +$$

$$+ t_1^n \sum_{i=1}^{k+1} a_i t_1^{i-1} \right] = \frac{2\alpha t_1^{n+k+1}}{1 - t_1}$$

Cette inégalité est vérifiée pour chaque  $n \in \mathbb{N}$ , d'où il résulte qu'on a l'égalité  $x^* = G(x^*, x^*, \dots, x^*)$ , mais cette relation et la relation (2) impliquent que l'élément  $x^*$  est la solution de l'équation (1).

Montrons maintenant que  $x^*$  est l'unique solution de l'équation (1) qui appartient à la sphère  $S$ . Supposons au contraire que l'équation (1) a au moins deux solutions  $x^*$  et  $y^*$  en  $S$ . Alors de  $x^* = f(x^*)$  et  $y^* = f(y^*)$ , et de (2) il résulte que :

$$\rho(x^*, y^*) = \rho(G(x^*, x^*, \dots, x^*), G(y^*, y^*, \dots, y^*)) \leq \sum_{i=1}^{k+1} a_i \rho(x^*, y^*)$$

d'où, si nous tenons compte de (6) on obtient

$$0 < \rho(x^*, y^*) < \rho(x^*, y^*)$$

Cette dernière inégalité étant impossible, il résulte que la supposition est fautive, donc que l'équation (1) a une solution unique.

Considérons par la suite l'application  $G^* : X^{k+1} \rightarrow X$  qui remplit avec l'application  $G$  la condition suivante :

$$(11) \quad \rho(G(u_1, u_2, \dots, u_{k+1}), G^*(u_1, u_2, \dots, u_{k+1})) \leq \varepsilon, \quad \varepsilon > 0$$

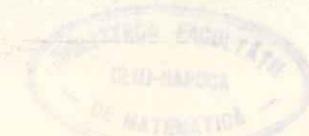
pour chaque  $(u_1, u_2, \dots, u_{k+1}) \in D^{k+1}$ .

Pour la résolution de l'équation (1) nous remplacerons la suite  $(x_n)_{n=0}^{\infty}$  fournie par la relation (3), par la suite  $(x_n^*)_{n=0}^{\infty}$  fournie par le procédé itératif suivant :

$$(12) \quad x_{n+k+1}^* = G^*(x_n^*, x_{n+1}^*, \dots, x_{n+k}^*), \quad n = 0, 1, \dots$$

où nous supposons qu'on a choisi les éléments initiaux  $x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*$  tels que les conditions suivantes sont remplies :

$$(13) \quad \begin{aligned} \rho(x_0^*, x_1^*) &\leq \alpha + 2\varepsilon/(1-\beta) \\ \rho(x_1^*, x_2^*) &\leq \alpha t_1 + 2\varepsilon/(1-\beta) \\ &\dots \dots \dots \\ \rho(x_{k-1}^*, x_k^*) &\leq \alpha t_1^{k-1} + 2\varepsilon/(1-\beta) \end{aligned}$$



En ce qui concerne la relation  $x_{k+1}^* = G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*)$  nous supposons que l'on a la condition suivante

$$\rho(x_k^*, x_{k+1}^*) \leq \alpha t_1^k + 2\epsilon/(1-\beta)$$

Supposons aussi que l'ensemble :

$$(14) \quad S^* = \left\{ x \in I : \rho(x, x_0) \leq \frac{\alpha(2-t_1)}{1-t_1} + \frac{\epsilon}{1-\beta} \right\}$$

est contenue dans D.

En outre nous supposons que les éléments initiaux  $x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*$  de la méthode (12) remplissent avec les éléments  $x_0, x_1, \dots, x_k$  de (3) les conditions suivantes :

$$(15) \quad \begin{aligned} \rho(x_0, x_0^*) &\leq \alpha + \epsilon/(1-\beta) \\ \rho(x_1, x_1^*) &\leq \alpha t_1 + \epsilon/(1-\beta) \\ &\dots\dots\dots \\ \rho(x_k, x_k^*) &\leq \alpha t_1^k + \epsilon/(1-\beta) \end{aligned}$$

À l'aide de ces hypothèses et de plus à l'aide du fait que G vérifie les hypothèses du théorème 1, nous démontrerons que pour chaque  $n \in \mathbb{N}$  on a les inégalités suivantes :

$$(16) \quad \rho(x_{n+k+1}, x_{n+k+1}^*) \leq \alpha t_1^{n+k+1} + \epsilon/(1-\beta)$$

$$(17) \quad \rho(x_{n+k+1}^*, x_{n+k+2}^*) \leq \alpha t_1^{n+k+1} + 2\epsilon/(1-\beta)$$

et

$$(18) \quad \rho(x^*, x_{n+k+1}^*) \leq \frac{\alpha(2-t_1)}{1-t_1} t_1^{n+k+1} + \epsilon/(1-\beta)$$

En effet, en employant les relations (15) on obtient les relations suivantes :

$$\begin{aligned} \rho(x_{k+1}, x_{k+1}^*) &= \rho(G(x_0, x_1, \dots, x_k), G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*)) \leq \\ &\rho(G(x_0, x_1, \dots, x_k), G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*)) + \\ &\rho(G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*), G(x_0^*, \dots, x_k^*)) \leq \end{aligned}$$

(19)

$$\begin{aligned} &\epsilon + a_1 \rho(x_0, x_0^*) + a_2 \rho(x_1, x_1^*) + \dots + a_{k+1} \rho(x_k, x_k^*) \leq \\ &\epsilon + \frac{\epsilon}{1-\beta} (a_1 + \dots + a_{k+1}) + \alpha(a_1 + a_2 t_1 + \dots + a_{k+1} t_1^k) = \\ &= \frac{\epsilon}{1-\beta} + \alpha t_1^{k+1} \end{aligned}$$

c'est-à-dire que l'inégalité (16) est vérifiée, pour  $n = 0$ .

Montrons maintenant que  $x_{k+1}^* \in S^*$ . En employant les inégalités (19) et (8) nous obtenons :

$$(20) \quad \begin{aligned} \rho(x_{k+1}^*, x_0) &\leq \rho(x_{k+1}^*, x_{k+1}) + \rho(x_{k+1}, x_0) \leq \\ &\frac{\alpha}{1-t_1} + \frac{\epsilon}{1-\beta} + \alpha t_1^{k+1} \leq \alpha + \frac{\alpha}{1-t_1} + \frac{\epsilon}{1-\beta} = \\ &\frac{\alpha(2-t_1)}{1-t_1} + \frac{\epsilon}{1-\beta} \end{aligned}$$

Généralement, si nous supposons que

$$x_n^*, x_{n+1}^*, \dots, x_{n+k}^* \in S^*$$

et qu'on a les inégalités suivantes :

$$\rho(x_{n+1}, x_{n+1}^*) \leq \alpha t_1^{n+1} + \epsilon/(1-\beta)$$

pour chaque  $i = 1, 2, \dots, k$ , alors d'une manière similaire à celle employée pour démontrer l'inégalité (19) nous obtenons :

$$(21) \quad \begin{aligned} \rho(x_{n+k+1}, x_{n+k+1}^*) &\leq \epsilon + a_1 \rho(x_n, x_n^*) + \dots \\ &\dots + a_{k+1} \rho(x_{n+k}, x_{n+k}^*) \leq \end{aligned}$$



$$\varepsilon + \alpha t_1^n (a_1 + a_2 t_1 + \dots + a_{k+1} t_1^k) + \frac{\varepsilon \beta}{1 - \beta}$$

$$\varepsilon + \alpha t_1^{n+k+1} + \frac{\varepsilon \beta}{1 - \beta} = \alpha t_1^{n+k+1} + \frac{\varepsilon}{1 - \beta}$$

d'où il résulte qu'on a les inégalités (16) pour chaque  $n \in \mathbb{N}$ .  
Des relations (21) et (8), d'une manière similaire à celle utilisée à la déduction de la relation (20), il résulte que  $x_{n+k+1}^* \in S^*$ .

Démontrons maintenant que les inégalités (17) sont vérifiées.

Si nous envisageons les relations (13) on a les inégalités suivantes :

$$(22) \quad \rho(x_{k+1}^*, x_{k+2}^*) \leq \rho(G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*), G(x_1^*, \dots, x_{k+1}^*)) \leq \rho(G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*), G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*)) + \rho(G(x_0^*, x_1^*, \dots, x_k^*), G(x_1^*, x_2^*, \dots, x_{k+1}^*)) + \rho(G(x_1^*, x_2^*, \dots, x_{k+1}^*), G(x_1^*, x_2^*, \dots, x_{k+1}^*)) \leq 2\varepsilon + \frac{2\varepsilon\beta}{1-\beta} + \alpha(a_1 + a_2 t_1 + \dots + a_{k+1} t_1^k) = \frac{2\varepsilon}{1-\beta} + \alpha t_1^{k+1}$$

donc nous avons obtenu l'inégalité (17) pour  $n = 0$ .  
En supposant maintenant qu'on a les inégalités suivantes :

$$\rho(x_{n+i}^*, x_{n+i+1}^*) \leq \frac{2\varepsilon}{1-\beta} + \alpha t_1^{n+i}$$

pour  $i = 0, 1, \dots, k$ , d'une manière similaire à celle employée à la déduction de l'inégalité (22) nous obtenons les inégalités (17).



Pour les inégalités (18) on a

$$\rho(x^*, x_{n+k+1}^*) \leq \rho(x^*, x_{n+k+1}^*) + \rho(x_{n+k+1}^*, x_{n+k+1}^*) \leq \frac{\alpha t_1^{n+k+1}}{1 - t_1} + \alpha t_1^{n+k+1} + \frac{\varepsilon}{1 - \beta} = \frac{\alpha(2 - t_1)}{1 - t_1} t_1^{n+k+1} + \frac{\varepsilon}{1 - \beta}$$

c'est-à-dire les inégalités (18).

Les inégalités (18) fournissent une évaluation de la distance entre la solution exacte de l'équation (1) et son approximation, obtenue à l'aide de la méthode d'itération (12).

Remarque. Si nous remarquons que l'ensemble  $D \subset X$ , sur lequel la condition (4) est remplie, est lui-même un espace métrique, il résulte que nous pouvons considérer le théorème 1 comme un cas particulier du résultat principal contenu dans le travail [2]. De notre point de vue l'importance de ce théorème consiste dans le fait que l'ensemble  $D$  étant borné il permet avec facilité le choix de l'application  $G^*$ , application qui remplit avec l'application  $G$  la condition (11). Imaginons par exemple le cas banal de l'équation  $x = ax + b = G(x)$ ,  $x \in \mathbb{R}$  et l'équation approximante  $x^* = a^* x^* + b^* = G^*(x^*)$ .

Du fait que  $|G(x) - G^*(x)| = |a - a^*| \cdot |x|$ , il résulte que la différence  $|G(x) - G^*(x)|$  n'est pas bornée, donc même dans le cas  $0 < a < 1$  la condition (11) ne peut pas être remplie dans tout l'espace  $\mathbb{R}$ .

BIBLIOGRAPHIE

- [1] PAVALOIU, I., SERB, I., Sur des méthodes itératives optimales,  
Research Seminars , Seminar on Functional Analysis  
and Numerical Methods , Preprint Nr.1 (1983), 175-182.
- [2] RUS, A.I., An iterative method for the solution of the equation  
 $x = f(x, x, \dots, x)$  , L'Analyse Num. et la Théorie de  
l'Approx. 10 (1981) , 95 - 100 .
- [3] WEINISCHKE, J.H., Über eine klasse von Iterationverfahren ,  
Numerische Mathematik 6 (1964), 395 - 404 .

Institutul de Calcul  
Oficiul Postal 1  
C.P. 68  
3400 Cluj-Napoca  
Romania

This paper is in final form and no version of it is or will be submitted for publication elsewhere.

"BABES-BOLZAI" UNIVERSITY

Faculty of Mathematics and Physics

Research Seminars

Seminar on Functional Analysis and Numerical Methods

Preprint Nr.1, 1989, pp. 105 - 110.

SUR UNE METHODE DE TYPE STEFFENSEN UTILISEE POUR LA  
RESOLUTION DES EQUATIONS OPERATIONNELLES NON-LINEAIRES

par

Ion Păvăloiu

Soit  $X$  un espace de Banach et  $Y$  un espace linéaire normé.

Pour la résolution de l'équation

$$(1) \quad P(x) = \theta ,$$

où  $P: X \rightarrow Y$  est un opérateur, et  $\theta$  est l'élément nul de l'espace  $Y$ , nous considérons les méthodes itératives suivantes :

$$(2) \quad x_{n+1} = Q_1(x_n) - [Q_1(x_n), Q_2(x_n); P]^{-1} P(Q_1(x_n))$$

ou

$$(3) \quad x_{n+1} = Q_2(x_n) - [Q_1(x_n), Q_2(x_n); P]^{-1} P(Q_2(x_n))$$

Dans les relations (2) et (3)  $Q_1$  et  $Q_2$  sont deux opérateurs itératifs attachés à l'équation (1) et par  $[x, y; P]$  nous avons désigné la différence divisée de l'opérateur  $P$  sur les noeuds  $x, y \in X$ , [2], [3].

Pour préciser nous imposerons aux opérateurs  $Q_1$  et  $Q_2$  les conditions suivantes :

- a) Si  $\bar{x}$  est une solution de l'équation (1) alors on a  $\bar{x} = Q_1(\bar{x})$  et  $\bar{x} = Q_2(\bar{x})$  et réciproquement, si  $\bar{x}$  est un point fixe pour les opérateurs  $Q_1$  et  $Q_2$  alors  $\bar{x}$  est une solution de l'équation (1) ;