# Rozwiązywanie układu równań liniowych metodą GEPP

Aleksandra Syska

April 28, 2025

## 1 Wstęp

Celem projektu jest rozwiązanie układu równań liniowych metodą eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego (**GEPP**) oraz porównanie wyników z rozwiązaniem uzyskanym za pomocą wbudowanej funkcji w programie MATLAB.

## 2 Treść zadania

Rozważamy układ równań liniowych postaci:

$$Cz = c$$
, gdzie  $C = A + iB$ ,  $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $c = a + ib$ ,  $z = x + iy$ ,  $x, y, a, b \in \mathbb{R}^n$ .

W celu zastosowania eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego (**GEPP**), przekształcamy problem do postaci macierzy rozszerzonej:

$$M = \begin{pmatrix} A & -B \\ B & A \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2n \times 2n}.$$

Następnie porównujemy wyniki z tymi, które uzyskamy za pomocą funkcji wbudowanej w MATLAB-ie.

# 3 Podstawowe pojęcia i wprowadzenie do metody

Eliminacja Gaussa to algorytm służący do rozwiązywania układów równań liniowych poprzez przekształcenie macierzy współczynników do postaci **górnotrójkątnej**, a następnie zastosowanie podstawiania wstecznego w celu znalezienia rozwiązania.

## 3.1 Macierz współczynników i wektor wyników

Układ równań liniowych można zapisać w postaci macierzowej:

$$Ax = b$$
,

gdzie  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  to macierz współczynników,  $x \in \mathbb{R}^n$  to wektor niewiadomych, a  $b \in \mathbb{R}^n$  to wektor wyników.

Metoda eliminacji Gaussa polega na przekształceniu układu do postaci:

$$Ux = c$$
,

gdzie U jest macierzą górnotrójkątną. Rozwiązanie wyznaczamy stosując podstawianie wsteczne.

# 4 Eliminacja Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego (GEPP)

Podstawowym problemem klasycznej eliminacji Gaussa jest możliwość dzielenia przez bardzo małe liczby, co prowadzi do błędów numerycznych. Aby tego uniknąć, stosuje się **częściowy wybór elementu głównego** (**pivoting**), czyli zamianę wierszy tak, aby największy (modułem) element danej kolumny znajdował się na diagonali głównej.

## 4.1 Etapy algorytmu GEPP

Algorytm GEPP przebiega w następujących krokach:

- 1. **Eliminacja współczynników** dla każdej kolumny wybieramy element o największej wartości bezwzględnej spośród dostępnych wierszy i zamieniamy wiersze, aby umieścić go na przekatnej.
- 2. **Redukcja do macierzy górnotrójkątnej** dla każdego wiersza poniżej przekątnej odejmujemy odpowiednią wielokrotność bieżącego wiersza.
- 3. **Podstawianie wsteczne** po otrzymaniu macierzy górnotrójkątnej rozwiązujemy układ równań dla niewiadomych.

## 4.2 Matematyczne wyprowadzenie eliminacji Gaussa

Rozważmy układ równań:

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1,$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2,$$

$$\vdots$$

$$a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n.$$

Chcemy wyzerować wszystkie elementy pod  $a_{11}$ . Dla  $i=2,3,\ldots,n$  obliczamy współczynnik:

$$m_{i1} = \frac{a_{i1}}{a_{11}}.$$

Następnie aktualizujemy wiersze:

$$a_{ij} = a_{ij} - m_{i1}a_{1j}$$
, dla  $j = 1, 2, \dots, n$ .

Analogicznie postępujemy dla kolejnych kolumn, aż uzyskamy macierz trójkatna.

## 5 Podstawianie wsteczne

Po otrzymaniu macierzy górnotrójkątnej rozwiązujemy układ równań:

$$Ux = c$$
,

gdzie U ma postać:

$$\begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & \dots & u_{1n} \\ 0 & u_{22} & \dots & u_{2n} \\ 0 & 0 & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & u_{nn} \end{bmatrix}$$

Rozwiązujemy równania od dołu:

$$x_{n} = \frac{c_{n}}{u_{nn}},$$

$$x_{n-1} = \frac{c_{n-1} - u_{n-1,n}x_{n}}{u_{n-1,n-1}},$$

$$\vdots$$

$$x_{1} = \frac{c_{1} - \sum_{j=2}^{n} u_{1j}x_{j}}{u_{11}}.$$

# 6 Opis zaimplementowanych funkcji

W ramach projektu zaimplementowano dwie kluczowe funkcje do przekształcania i rozwiązywania zespolonych układów równań liniowych metodą eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego.

# 6.1 Funkcja create\_equations

Funkcja ta przekształca układ równań zespolonych:

$$Cz = c$$
,  $C \in \mathbb{C}^{n \times n}$ ,  $c \in \mathbb{C}^n$ 

do równoważnego układu rzeczywistego:

$$Mx = w, \quad M \in \mathbb{R}^{2n \times 2n}, \quad w \in \mathbb{R}^{2n}.$$

Działanie funkcji można podsumować w następujących krokach:

• Rozdzielenie części rzeczywistych i urojonych:

$$C = A + iB$$
,  $c = a + ib$ ,  $A, B, a, b \in \mathbb{R}$ .

• Utworzenie rzeczywistego układu blokowego:

$$M = \begin{bmatrix} A & -B \\ B & A \end{bmatrix}, \quad w = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}.$$

 $\bullet$  Zwrócenie macierzy M i wektora w jako nowej reprezentacji problemu.

#### Przykład użycia

```
C = [1+2i, 3-1i; 2+0i, 4+2i];
c = [5+1i; 6-2i];
[M, w] = create_equations(C, c);
```

### 6.2 Funkcja solve\_block\_system

Funkcja ta rozwiązuje zespolony układ równań Cz = c poprzez:

- 1. **Przekształcenie układu** na rzeczywisty system blokowy za pomocą funkcji create\_equations.
- 2. **Zastosowanie eliminacji Gaussa** z częściowym wyborem elementu głównego do rozwiązania układu rzeczywistego.
- 3. **Zrekonstruowanie rozwiązania zespolonego** poprzez połączenie części rzeczywistej i urojonej.

#### Przykład użycia

```
C = [2+1i, 1-0.5i; 1+0.5i, 3-1i];
c = [1+0.5i; 2-1i];
z = solve_block_system(C, c);
```

### 6.3 Obsługa macierzy osobliwych

Podczas eliminacji Gaussa funkcja sprawdza, czy macierz jest osobliwa (lub bliska osobliwości) poprzez porównanie największego elementu w kolumnie do wartości eps, czyli maszynowej precyzji obliczeń.

W przypadku wykrycia osobliwości funkcja zwraca komunikat ostrzegawczy i może zwrócić wartości NaN w rozwiązaniu.

# 7 Opis funkcji w skrypcie testującym

W celu ułatwienia analizy wyników działania algorytmu rozwiązującego układy równań zespolonych, w skrypcie zaimplementowano dwie funkcje pomocnicze:

- display\_system(C, c) Funkcja służy do czytelnego wyświetlania układu równań zespolonych w formie tekstowej. Dla każdej linii systemu konstruuje ciąg znaków opisujący równanie w postaci algebry zespolonej, uwzględniając znaki liczb zespolonych oraz odpowiednie formatowanie pierwszego i kolejnych składników. Na końcu każdego równania wypisywana jest prawa strona  $(c_i)$ .
- display\_error(error\_value, threshold)
   Funkcja odpowiedzialna za prezentację różnicy pomiędzy rozwiązaniem uzyskanym metodą własną a rozwiązaniem MATLAB-a. Jeśli błąd bezwzględny jest mniejszy niż zadany próg (ERROR\_THRESHOLD), funkcja informuje, że różnica jest praktycznie zerowa. W przeciwnym przypadku wyświetla wartość błędu w formacie naukowym.

# 8 Generowanie wykresów

W skrypcie służącym do oceny jakości oraz szybkości rozwiązania układów równań zespolonych zaimplementowano następujące funkcjonalności:

#### • Test wydajności

Dla różnych rozmiarów macierzy ( $n=10,60,110,\ldots,1010$ ) mierzony jest czas rozwiązania układu Cz=c przy użyciu:

- własnej metody użytkownika (solve\_block\_system),
- wbudowanej funkcji MATLAB-a (C\c).

Czasy wykonania obu metod są zapisywane w odpowiednich tablicach, a następnie przedstawiane na wykresie zależności czasu od rozmiaru macierzy.

#### • Analiza prędkości działania

Po wykonaniu testów dla wszystkich rozmiarów obliczana jest względna prędkość działania obu metod jako stosunek czasów wykonania:

$$speed\_ratio = \frac{czas\_mojej\_metody}{czas\_MATLAB}$$

Wyniki są wypisywane w konsoli.

#### • Test dokładności

Dla tych samych rozmiarów macierzy przeprowadzono dodatkowy test dokładności rozwiązania. Obliczana jest względna norma błędu pomiędzy rozwiązaniem własnym a rozwiązaniem MATLAB-a:

błąd względny = 
$$\frac{\|z_{\text{custom}} - z_{\text{MATLAB}}\|}{\|z_{\text{MATLAB}}\|}$$

Wyniki błędów są zapisywane i prezentowane na wykresie.

#### Wizualizacja wyników

W obu przypadkach (wydajność i dokładność) wyniki są przedstawione graficznie:

- Wydajność: wykres czasu wykonania w funkcji rozmiaru macierzy.
- Dokładność: wykres względnego błędu w funkcji rozmiaru macierzy.

# 9 Przeprowadzone testy

W celu oceny poprawności i efektywności implementacji metody GEPP przeprowadzono serię testów numerycznych. Otrzymane wyniki porównano z rozwiązaniami uzyskanymi za pomocą MATLAB-a.

## 9.1 Test 1: Duża macierz losowa $5 \times 5$ (wydajność)

Celem testu było sprawdzenie wydajności implementacji dla macierzy o większym rozmiarze. Otrzymano następujące czasy wykonania:

- Czas mojej metody: 15.4286 s
- Czas MATLAB: 0.0714 s
- Różnica w rozwiązaniach:  $2.457546 \times 10^{-10}$

Pomimo poprawności wyniku, wydajność mojej implementacji była znacznie gorsza niż MATLAB-a.

#### 9.2 Test 2: Macierz dobrze uwarunkowana $3 \times 3$

W teście rozwiązano dobrze uwarunkowany układ równań. Otrzymane wyniki:

- Moje rozwiązanie:  $\begin{bmatrix} 0.4339 + 0.0356i & 0.5702 0.3058i & 0.2668 + 0.3069i \end{bmatrix}$
- Rozwiązanie MATLAB:  $\begin{bmatrix} 0.4339 + 0.0356i & 0.5702 0.3058i & 0.2668 + 0.3069i \end{bmatrix}$
- Różnica w rozwiązaniach: 2.077037e-16 10<sup>-16</sup>

Wyniki obu metod są identyczne.

#### 9.3 Test 3: Macierz Hermitowska $4 \times 4$

Test przeprowadzono dla macierzy Hermitowskiej. Otrzymano następujące wyniki:

- Moje rozwiązanie: zgodne z MATLAB-em
- Różnica w rozwiązaniach: 4.200181 10<sup>-16</sup>

Metoda GEPP dała poprawne wyniki.

#### 9.4 Test 4: Macierz źle uwarunkowana $3 \times 3$

Przetestowano układ z macierzą źle uwarunkowaną, czyli taką, dla której niewielkie zmiany danych wejściowych mogą powodować duże zmiany w rozwiązaniu. Otrzymano:

- **Moje rozwiązanie:** [2 0 0]
- Rozwiązanie MATLAB:  $\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
- Różnica w rozwiązaniach: 0 (mniej niż 10<sup>-16</sup>)

Obie metody dały zgodne wyniki.

### 9.5 Test 5: Macierz prawie osobliwa $4 \times 4$

W przypadku macierzy bliskiej osobliwości MATLAB wygenerował ostrzeżenie:

• Moje rozwiązanie: NaN (nieokreślone wartości)

• Rozwiązanie MATLAB: NaN (nieokreślone wartości)

• Różnica w rozwiązaniach: NaN

Oba algorytmy prawidłowo wykryły problem i wskazały brak rozwiązania.

#### 9.6 Test 6: Macierz osobliwa $3 \times 3$

W przypadku macierzy osobliwej MATLAB również zgłosił ostrzeżenie o osobliwości:

• Moje rozwiązanie: NaN

• Rozwiązanie MATLAB: NaN (z wyjątkiem jednej wartości ∞)

• Różnica w rozwiązaniach: NaN

Obie metody wykryły brak jednoznacznego rozwiązania.

#### 9.7 Test 7: Macierz rzadka $5 \times 5$

Test przeprowadzono na rzadkiej macierzy, czyli takiej, w której większość elementów to zera. Otrzymano:

• Czas mojej metody: 0.0003 s

• Czas MATLAB: 0.0001 s

• Różnica w rozwiązaniach: 1.67685910<sup>-12</sup>

# 10 Podsumowanie analizy wyników

## 10.1 Porównanie różnicy w rozwiązaniach

Test	Różnica w rozwiązaniach
Duża macierz losowa 5x5	2.457546e-10
Macierz dobrze uwarunkowana 3x3	2.077037e-16
Macierz Hermitowska 4x4	4.200181e-16
Macierz źle uwarunkowana 3x3	0 (mniej niż 1e-16)
Macierz rzadka 5x5	1.676859e-16
Macierz prawie osobliwa 4x4	NaN
Macierz osobliwa 3x3	NaN

Table 1: Porównanie różnicy w rozwiązaniach

Przeprowadzone testy wykazały, że uzyskane rozwiązania są w większości przypadków zgodne z wynikami MATLAB-a. Różnice w wynikach były minimalne i nie przekraczały  $10^{-10}$ , co potwierdza poprawność implementacji. W przypadkach macierzy osobliwych oraz prawie osobliwych obie metody zwróciły wartości NaN, co jest zgodne z oczekiwanym zachowaniem numerycznym.

## 10.2 Porównanie czasu wykonania metod

Test	Czas mojej metody (s)	Czas MATLAB (s)
Duża macierz losowa 5x5	15.4286	0.0714
Macierz rzadka 5x5	0.0003	0.0001

Table 2: Porównanie czasu wykonania metod

Największa różnica pomiędzy obiema metodami dotyczyła jednak czasu wykonania. W przypadku dużej macierzy losowej 5×5 nasza implementacja była znacząco wolniejsza niż rozwiązanie MATLAB-a, co sugeruje możliwość dalszej optymalizacji.

# 11 Test działania metody w zależności od rozmiaru macierzy

W ramach testów sprawdzono czas wykonania oraz dokładność własnej metody rozwiązującej układy równań zespolonych w porównaniu z funkcją MATLAB w zależności od rozmiaru macierzy.

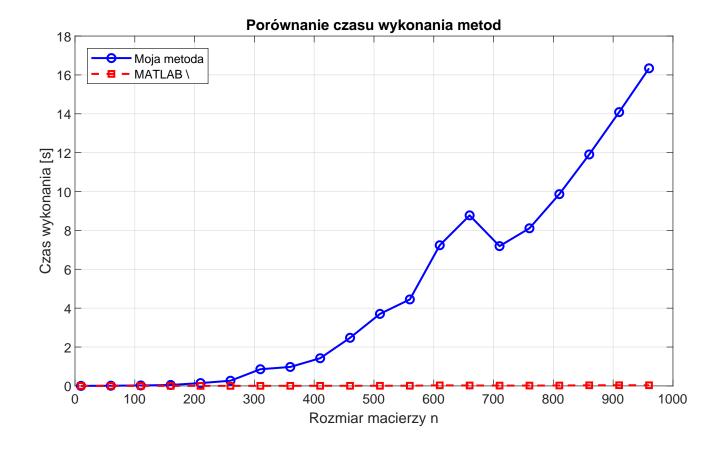
## 11.1 Wydajność

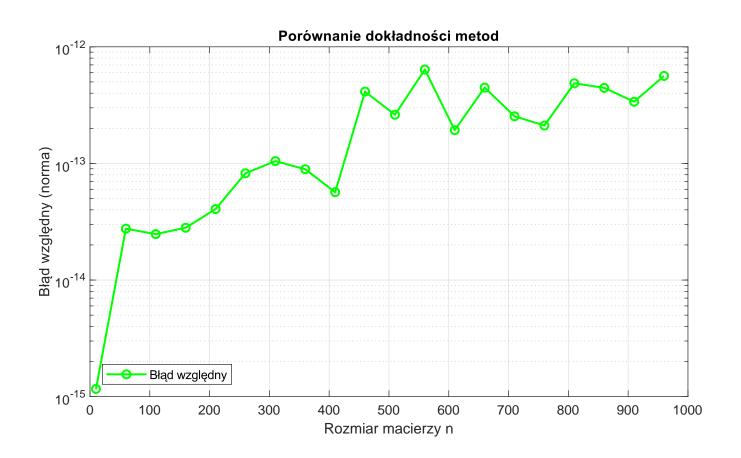
Na górnym wykresie przedstawiono czas wykonania obu metod w funkcji rozmiaru macierzy. Widać wyraźnie, że funkcja wbudowana MATLAB-a ( $\backslash$ ) działa szybciej od własnej implementacji, zwłaszcza dla większych rozmiarów n.

Dla małych macierzy (n < 100) różnice w czasie są stosunkowo niewielkie, jednak wraz ze wzrostem rozmiaru macierzy różnice te stają się coraz bardziej wyraźne.

#### 11.2 Dokładność

Można zauważyć, że dla wszystkich rozmiarów macierzy względny błąd pozostaje bardzo niski, zwykle na poziomie  $10^{-14}$  do  $10^{-12}$ . Oznacza to, że własna metoda zachowuje wysoką dokładność rozwiązania, praktycznie równą dokładności funkcji MATLAB-a, niezależnie od rozmiaru układu.





# 12 Wnioski

Podsumowując, opracowana metoda charakteryzuje się wysoką dokładnością rozwiązań przy akceptowalnym wzroście czasu wykonania w porównaniu do funkcji wbudowanej w MATLAB-a. Metoda może być stosowana w praktyce tam, gdzie priorytetem jest dokładność rozwiązania, a czas wykonania nie jest krytycznym czynnikiem.