Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого

Институт компьютерных наук и кибербезопасности

Высшая школа компьютерных технологий и информационных систем

**Отчет по лабораторной работе №2**

**Дисциплина: «**Практикум по вычислительной математике».

Выполнил

студент гр. 5130901/20003 \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ А.А. Вагнер

(подпись)

Преподаватель \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ В.Н. Цыган

(подпись)

«\_\_\_» \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 2024 г.

Санкт-Петербург   
2024

**ЗАДАНИЕ**

**Вариант 24:**

Написать процедуру вычисления матрицы Q и вектора z по заданным числам N , x , y , α , gk где

Решить систему уравнений Qw = z с помощью **DECOMP** и **SOLVE**, если N=6, α = 4, x = 4 + γ, y = 4 - γ, gk = 2k-4 при следующих значениях параметра γ: 1.0; 0.5, 0.25, 0.125. Так как gk - компоненты вектора **точного** решения (убедиться в этом!), использовать g для оценки погрешности по формуле:

||w − g|| / ||g||, где . Объяснить результаты.

Предусмотреть вычисление и вывод числа обусловленности *cond* матрицы Q.

**ХОД РАБОТЫ**

Для выполнения лабораторной работы был использован язык программирования C++, а также библиотека GSL, позволяющая реализовывать и проводить операции с матрицами и векторами, в том числе использовать DECOMP и SOLVE.

Во время работы были поставлены следующие цели:

1. Составить матрицу Q.
2. Вычислить вектор zi.
3. Найти корень уравнения Qw = z при помощи методов DECOMP и SOLVE.
4. Определить число обусловленности *cond* матрицы Q.
5. Оценить погрешность

Для создания и хранения матриц и векторов используется библиотечный класс gls\_matrix и gls\_vector соответственно, выделение памяти происходит в блоке main. Составление матрицы Q и вектора zi происходит внутри функции define. Далее при помощи методов gsl\_linalg\_LU\_decomp, gsl\_linalg\_LU\_solve найдём w – решение уравнения.

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, Шрифт

Автоматически созданное описание

К сожалению, данные методы не предусматривают управление точностью вычислений.

Алгоритм поиска числа обусловленности нетрудно реализовать самостоятельно – напишем функцию поиска нормы Фробениуса (по формуле ).

Изображение выглядит как текст, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение, снимок экрана

Автоматически созданное описание

Используем методы gsl\_linalg\_LU\_decomp и gsl\_linalg\_LU\_invert для поиска норм Фробениуса обратной и исходных матриц, результаты алгоритмов перемножим для определения cond(Q).

Изображение выглядит как текст, снимок экрана, программное обеспечение, Шрифт

Автоматически созданное описание

Найдём погрешность программы, отметив что .

Изображение выглядит как текст, программное обеспечение, Мультимедийное программное обеспечение, снимок экрана

Автоматически созданное описание

При этом норма вектора w – g была найдена при помощи встроенной в библиотеку функции gsl\_blas\_dnrm2. Она находит Евклидову норму указанного вектора.

Изображение выглядит как текст, снимок экрана

Автоматически созданное описаниеИзображение выглядит как текст, снимок экрана, дизайн

Автоматически созданное описаниеРезультат работы программы для всех параметров γ:

Изображение выглядит как текст, снимок экрана

Автоматически созданное описаниеИзображение выглядит как текст, снимок экрана

Автоматически созданное описание

**ВЫВОД**

В ходе работы была изучена математическая библиотека gsl, а именно её подраздел gsl/linalg. Были определены способы нахождения корней матричных уравнений и чисел обусловленности матриц.

Заметим, что элементы вектора w никак не зависят от выбора параметра γ, т.е. остаются неизменными на всех наборах входных данных, что соответствует утверждению, что gk - компоненты вектора точного решения уравнения.

Относительная погрешность находится в рамках погрешности вычислений для чисел типа double, вследствие чего решение можно считать верным.

Хотя при росте Cond(Q) погрешность либо падала, либо существенно не изменялась, это можно объяснить тем, что плохо обусловленные матрицы не гарантируют неточный результат, хотя склонны к подобному исходу.

**ПРИЛОЖЕНИЕ**

#include <iostream>

#include <vector>

#include <gsl/gsl\_linalg.h>

void define(double gamma, int N, gsl\_matrix\* Q, gsl\_vector\* z) {

std::string str = " ";

double gam = gamma;

int gamInt = 0;

while (true) {

gam \*= 10;

gamInt = gam;

if (gamInt % 10 == 0) {

break;

}

str += " ";

}

double element;

std::cout << "Q for gamma = " << gamma << "\n"; // составим матрицу Q

std::cout << "\n";

for (int i = 0; i < N; i++) {

for (int j = 0; j < N; j++) {

if (i == j)

element = 4; // альфа на главной диагонали

else if (j > i)

element = 4 + gamma; // x выше диагонали

else

element = 4 - gamma; // y ниже диагонали

gsl\_matrix\_set(Q, i, j, element);

std::cout << element << " "; // вывод элементов матрицы

std::cout << str;

}

std::cout << "\n";

}

std::cout << "\n";

std::cout << "\nz\_i = \n"; // найдём вектор z

for (int i = 1; i <= N; i++) {

double sum1 = 0.0, sum2 = 0.0;

for (int k = 1; k <= i - 1; k++) { // первая сумма

sum1 += pow(2, k - 4);

}

for (int k = i + 1; k <= N; k++) { // вторая сумма

sum2 += pow(2, k - 4);

}

double res = (4 - gamma) \* sum1 + 4 \* pow(2, i - 4) + (4 + gamma) \* sum2; // z\_i = y \* sum1 + a \* g\_i + x \* sum2

gsl\_vector\_set(z, i - 1, res);

std::cout << res << "\n"; // вывод элементов вектора

}

std::cout << "\n";

}

double frobeniusNorm(int N, gsl\_matrix\* Q) { // найдём норму Фробениуса

double res = 0.0;

for (int i = 0; i < N; i++) {

for (int j = 0; j < N; j++) {

res += pow((gsl\_matrix\_get(Q, i, j)), 2); // прибавим квадрат элемента к сумме

}

}

return sqrt(res); // res = корень суммы квадратов элементов матрицы

}

double matrixCond(int N, gsl\_matrix\* Q) { // найдём cond матрицы при помощи нормы Фробениуса и методов из библиотеки gsl

double res;

int signum;

gsl\_permutation\* perm = gsl\_permutation\_alloc(N);

gsl\_linalg\_LU\_decomp(Q, perm, &signum);

gsl\_matrix\* nQ = gsl\_matrix\_alloc(N, N);

gsl\_linalg\_LU\_invert(Q, perm, nQ); // найдём матрицу nQ - обратную Q

res = frobeniusNorm(N, Q) \* frobeniusNorm(N, nQ); // res = произведению норм Q и nQ

gsl\_permutation\_free(perm);

gsl\_matrix\_free(nQ);

return res;

}

int main() {

int N = 6;

double gamma[] = { 1.0, 0.5 , 0.25 , 0.125 };

for (double y : gamma) {

gsl\_matrix\* Q = gsl\_matrix\_alloc(N, N); // создадим матрицу Q

gsl\_vector\* z = gsl\_vector\_alloc(N); // и вектор z

define(y, N, Q, z);

gsl\_permutation\* perm = gsl\_permutation\_alloc(N); // матрицу permutations

int signum; // число signium

gsl\_vector\* w = gsl\_vector\_alloc(N); // вектор w

gsl\_linalg\_LU\_decomp(Q, perm, &signum);

gsl\_linalg\_LU\_solve(Q, perm, z, w);

std::cout << "\nw = \n";

gsl\_vector\_fprintf(stdout, w, "%g"); // вывод решения уравнения

double cond = matrixCond(N, Q);

std::cout << "\nCond(Q) = " << cond << ".\n"; // вывод cond(Q)

gsl\_vector\* g = gsl\_vector\_alloc(N); // Определим вектор g, компонентами которого являются g\_k

for (int k = 1; k <= N; k++) {

gsl\_vector\_set(g, k - 1, pow(2, k - 4));

}

double gc = 0.0; // найдём ||g|| равный сумме g\_k на k = 1..N

for (int k = 1; k <= N; k++) {

gc += pow(2, k - 4);

}

gsl\_vector\_sub(w, g); // в целях экономии памяти определим w = w - g

double err = gsl\_blas\_dnrm2(w) / gc; // отн. погрешность равна ||w|| / ||g||

std::cout << "\nRelative error ||w - g|| / ||g||: " << err << "\n\n";

std::cout << "------------------------------------------------------\n";

gsl\_matrix\_free(Q);

gsl\_vector\_free(z);

gsl\_vector\_free(w);

gsl\_vector\_free(g);

gsl\_permutation\_free(perm);

}

return 0;

}