

# Metody Numeryczne

Rozkład LU

# Jakie układy równań łatwo rozwiązać?

- Układy z macierzą trójkątną

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ 0 & 0 & a_{33} & \dots & a_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & a_{nn} \end{bmatrix}$$

# Układ z macierzą trójkątną

- Bardzo proste wzory (tzw. Backward substitution)

$$\begin{aligned}x_n &= \frac{b_n}{a_{nn}} \\x_{n-1} &= (b_{n-1} - x_n a_{n-1,n}) / a_{n-1,n-1} \\x_{n-2} &= (b_{n-2} - x_{n-1} a_{n-2,n-1} - x_n a_{n-2,n}) / a_{n-1,n-1} \\&\vdots \\x_j &= \left( b_j - \sum_{k=j+1}^n x_k a_{jk} \right) / a_{jj}\end{aligned}$$

- Mała złożoność  $O(n^2)$
- Backward substitution jest stabilne wstecznie.

# Zamiana układu równań - dekompozycja

- Aby rozwiązać układ równań stosujemy dekompozycję macierzy

$$A = CD$$

Wtedy rozwiązanie układu równań ma postać

$$\begin{aligned} Ax &= b \\ CDx &= b \\ \begin{cases} Cy = b \\ Dx = y \end{cases} \end{aligned}$$

Jeżeli D jest trójkątna, a C trójkątna lub łatwa do odwrócenia układ równań można łatwo rozwiązać.

# Rozkład LU

- Najpopularniejszy sposób rozwiązywania układów równań liniowych

$$A = LU$$

- L jest trójkątna dolna (z 1 na przekątnej), U jest trójkątna górna

# Eliminacja Gaussa

- Rozkład LU konstruuje się przez eliminację Gaussa

$$\underbrace{L_{m-1} \cdots L_2 L_1}_{L^{-1}} A = U$$

$$L = L_1^{-1} L_2^{-1} \cdots L_{m-1}^{-1}$$

$$\begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ \times & \times & \times & \times \\ \times & \times & \times & \times \\ \times & \times & \times & \times \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1} \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ \mathbf{0} & \times & \times & \times \\ \mathbf{0} & \times & \times & \times \\ \mathbf{0} & \times & \times & \times \end{bmatrix} \xrightarrow{L_2} \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ & \times & \times & \times \\ & \mathbf{0} & \times & \times \\ & \mathbf{0} & \times & \times \end{bmatrix} \xrightarrow{L_3} \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ & \times & \times & \times \\ & & \times & \times \\ & & \mathbf{0} & \times \end{bmatrix}$$

$A$ 
 $L_1 A$ 
 $L_2 L_1 A$ 
 $L_3 L_2 L_1 A$

## Konstrukcja macierzy $L_k$

$$L_k = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & -\ell_{k+1,k} & 1 & \\ & & \vdots & & \ddots \\ & & -\ell_{mk} & & 1 \end{bmatrix}$$

$$\ell_{jk} = \frac{x_{jk}}{x_{kk}} \quad (k < j \leq m)$$

Macierz L

$$L = L_1^{-1} L_2^{-1} \cdots L_{m-1}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ \ell_{21} & 1 & & & \\ \ell_{31} & \ell_{32} & 1 & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \\ \ell_{m1} & \ell_{m2} & \cdots & \ell_{m,m-1} & 1 \end{bmatrix}$$



# Algorytm

$$U = A, \quad L = I$$

**for**  $k = 1$  **to**  $m - 1$

**for**  $j = k + 1$  **to**  $m$

$$\ell_{jk} = u_{jk} / u_{kk}$$

$$u_{j,k:m} = u_{j,k:m} - \ell_{jk} u_{k,k:m}$$

Złożoność obliczeniowa  $O(2/3 m^3)$

# Niestabilność

- Jeżeli w macierzy będą 0 w niewłaściwych miejscach to eliminacja będzie niemożliwa
- Jeżeli zamiast zer będą bardzo małe liczby jest duży potencjał na błędy numeryczne.

# Przykład

$$A = \begin{bmatrix} 10^{-20} & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Rozkład LU

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 10^{20} & 1 \end{bmatrix} \quad U = \begin{bmatrix} 10^{-20} & 1 \\ 0 & 1 - 10^{20} \end{bmatrix}$$

Zaokrąglenia

$$\tilde{L} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 10^{20} & 1 \end{bmatrix}, \quad \tilde{U} = \begin{bmatrix} 10^{-20} & 1 \\ 0 & -10^{20} \end{bmatrix}$$

Iloczyn

$$\tilde{L}\tilde{U} = \begin{bmatrix} 10^{-20} & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \quad A \neq \tilde{L} \cdot \tilde{U}$$

# Pivoting (przestawianie)

Wybieramy wiersz zaczynający się od największego elementu i zamieniamy go z bieżącym

$$\begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times & \times \\ & \times & \times & \times & \times \\ & \times & \times & \times & \times \\ \mathbf{x_{ik}} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \\ & \times & \times & \times & \times \end{bmatrix} \xrightarrow{P_1} \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times & \times \\ & \mathbf{x_{ik}} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} \\ & \times & \times & \times & \times \\ & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} \\ & \times & \times & \times & \times \end{bmatrix} \xrightarrow{L_1} \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times & \times \\ & \mathbf{x_{ik}} & \times & \times & \times \\ & \mathbf{0} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} \\ & \mathbf{0} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} \\ & \mathbf{0} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} & \mathbf{\times} \end{bmatrix}$$

$$L_{m-1}P_{m-1} \cdots L_2P_2L_1P_1A = U,$$

# Przykład

$$P_1 \begin{bmatrix} & & 1 & \\ & 1 & & \\ 1 & & & \\ & & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix}$$

$$L_1 \begin{bmatrix} 1 & & & \\ -\frac{1}{2} & 1 & & \\ -\frac{1}{4} & & 1 & \\ -\frac{3}{4} & & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 0 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \\ -\frac{3}{4} & -\frac{5}{4} & -\frac{5}{4} & \\ \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} & \end{bmatrix}$$

$$P_2 \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & & 1 & \\ & 1 & & \\ & & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \\ -\frac{3}{4} & -\frac{5}{4} & -\frac{5}{4} & \\ \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} & \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} & \\ -\frac{3}{4} & -\frac{5}{4} & -\frac{5}{4} & \\ -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \end{bmatrix}$$

$$L_2 \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & \frac{3}{7} & 1 & \\ & \frac{2}{7} & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} & \\ -\frac{3}{4} & -\frac{5}{4} & -\frac{5}{4} & \\ -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} & \\ -\frac{2}{7} & \frac{4}{7} & & \\ -\frac{6}{7} & -\frac{2}{7} & & \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix}$$

# Przykład cd

$$P_3 \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ & \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} \\ & & -\frac{2}{7} & \frac{4}{7} \\ & & -\frac{6}{7} & -\frac{2}{7} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ & \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} \\ & & -\frac{6}{7} & -\frac{2}{7} \\ & & -\frac{2}{7} & \frac{4}{7} \end{bmatrix}$$

$$L_3 \begin{bmatrix} 1 & & & \\ & 1 & & \\ & & 1 & \\ & & -\frac{1}{3} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ & \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} \\ & & -\frac{6}{7} & -\frac{2}{7} \\ & & -\frac{2}{7} & \frac{4}{7} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ & \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} \\ & & -\frac{6}{7} & -\frac{2}{7} \\ & & & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} & & 1 & \\ & & & 1 \\ & 1 & & \\ 1 & & & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ \frac{3}{4} & 1 & & \\ \frac{1}{2} & -\frac{2}{7} & 1 & \\ \frac{1}{4} & -\frac{3}{7} & \frac{1}{3} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 8 & 7 & 9 & 5 \\ & \frac{7}{4} & \frac{9}{4} & \frac{17}{4} \\ & & -\frac{6}{7} & -\frac{2}{7} \\ & & & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

$P \qquad A \qquad L \qquad U$

# Algorytm

$$U = A, \quad L = I, \quad P = I$$

**for**  $k = 1$  **to**  $m - 1$

    Select  $i \geq k$  to maximize  $|u_{ik}|$

$u_{k,k:m} \leftrightarrow u_{i,k:m}$  (interchange two rows)

$\ell_{k,1:k-1} \leftrightarrow \ell_{i,1:k-1}$

$p_{k,:} \leftrightarrow p_{i,:}$

**for**  $j = k + 1$  **to**  $m$

$$\ell_{jk} = u_{jk}/u_{kk}$$

$$u_{j,k:m} = u_{j,k:m} - \ell_{jk}u_{k,k:m}$$

# Uwagi o LU

- LU z pivotingiem jest stabilna wstecznie (stała uwarunkowania mnoży rząd błędu) dla wszystkich praktycznych macierzy
- Istnieją macierze, w których elementy  $A$  i  $U$  mają różne rzędy wielkości ( $U$  dużo większy), takie macierze muszą mieć bardzo specyficzną strukturę i praktycznie nie występują w zastosowaniach



# Co z macierzą odwrotną?

- Rzadko, ale czasami potrzebujemy macierzy odwrotnej
- Wyznaczenie takiej macierzy jest równoważne rozwiązaniu  $m$  układów równań

$$A x^{(i)} = e_i$$

- Złożoność wprost to  $O(\frac{2}{3}m^3 + 2 \cdot m \cdot m^2) = O(\frac{8}{3}m^3)$
- Możemy skorzystać z faktu, że mamy sporo zer w układzie równań i zredukować odrobinę złożoność - do  $O(2m^3)$

# Jak się to robi w praktyce

