

# Project 1

For the course FYS3150

Erik Grammeltvedt, Erlend Tiberg North and Alexandra Jahr Kolstad

6. september 2019  
Week 35-37

## 1 Abstract

We have developed an algorithm that computes...  
Thomas algorithm, loss of numerical precision (FLOPS)

## 2 Introduction

en introduksjon som sier hva målet er og hva man har gjort. på slutten et kort sammendrag av strukturen til rapporten

## 3 Method

teoretiske modeller og teknikaliteter -> metode (noen beregninger/kodeeksempler underveis)

Her skal man vise at koden fungerer

må kommentere alt i hele koden -> hva de gjør, hva de betyr

må inkludere selve koden -> gjøres utenfor selve programmet, gjerne gjennom GitHub

burde prøve å finne analytiske løsninger eller finne grensene for å teste programmet

### 3.1 Calculations for exercise a)

In the exercise we are given the equation

$$-\frac{v_{i+1} + v_{i-1} - 2v_i}{h^2} = f_i \quad \text{for } i = 1, 2, 3, \dots, n$$

Rewrites the equation to

$$\begin{aligned} -(v_{i+1} + v_{i-1} - 2v_i) &= h^2 f_i = \tilde{b}_i \\ -v_{i+1} - v_{i-1} + 2v_i &= \tilde{b}_i \end{aligned}$$

where in the exercise we are also given the correlation  $\tilde{b}_i = h^2 f_i$ , which is implemented here.

Defines the equation for different values of the integer  $i$  to get a set of equations. The exercise also gives the boundry conditions  $v_0 = v_{n+1} = 0$ .

$$\begin{aligned} i = 1 : \quad & -v_{1+1} - v_{1-1} + 2v_1 = -v_2 - v_0 + 2v_1 = -0 + 2v_1 - v_2 = \tilde{b}_1 \\ i = 2 : \quad & -v_{2+1} - v_{2-1} + 2v_2 = -v_3 - v_1 + 2v_2 = -v_1 + 2v_2 - v_3 = \tilde{b}_2 \\ i = 3 : \quad & -v_{3+1} - v_{3-1} + 2v_3 = -v_4 - v_2 + 2v_3 = -v_2 + 2v_3 - v_4 = \tilde{b}_3 \\ & \vdots \\ i = n : \quad & -v_{n+1} - v_{n-1} + 2v_n = -v_{n-1} + 2v_n - 0 = \tilde{b}_n \end{aligned}$$

Equations can be rewritten as a matrix equation, which gives a matrix  $A$  with integers as elements, a vector  $\vec{v} = [v_1, v_2, v_3, \dots, v_n]$  and another vector  $\vec{\tilde{b}} = [\tilde{b}_1, \tilde{b}_2, \tilde{b}_3, \dots, \tilde{b}_n]$ .

This gives the matrix equation

$$A\vec{v} = \vec{\tilde{b}}$$

The matrix and the vectors are given as

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ \vdots \\ v_{n-1} \\ v_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \tilde{b}_1 \\ \tilde{b}_2 \\ \tilde{b}_3 \\ \vdots \\ \tilde{b}_{n-1} \\ \tilde{b}_n \end{bmatrix}$$

Therefore the matrix equation has been proved.

### 3.2 Calculations for exercise b)

i beregningene til erlend på ark er b diagonalelementene, g er b-vektoren og u er v-vektoren. i pythonkoden er d diagonalelementene, b er b-vektoren og v er v-vektoren. med tilde er algoritmediagonal

For the forward substitution algorithm there are 5 floating point operations.

For the backward substitution algorithm there are 3 floating point operations.

The total number of floating point operations is 8. For one iteration.

For the forward substitution the equations used in the algorithm are

$$\begin{aligned}\tilde{b}_i &= b_i - \frac{a_{i-1}c_{i-1}}{\tilde{b}_{i-1}} \\ \tilde{g}_i &= g_i - \frac{\tilde{g}_{i-1}a_{i-1}}{\tilde{b}_{i-1}}\end{aligned}$$

with the condition that  $\tilde{b}_1 = b_1$ .

For the backward substitution the equation used in the algorithm is

$$v_i = \frac{\tilde{g}_i - c_i v_{i+1}}{\tilde{b}_i}$$

with the conditions that  $v_0 = 0$  and  $v_n = \frac{\tilde{g}_n}{\tilde{b}_n}$ .

## 4 Results and discussion

skal inkludere resultatene enten som figur eller som en tabell

må nummerere/navngi alle resultatene

alle resultatene skal ha relevante titler og merkelapper på aksene

burde evaluere "troverdigheten" (reliability) og den numeriske stabiliteten/presisjonen til resultatene

hvis mulig inkluder en kvalitativ og/eller kvantitativ diskusjon av den numeriske stabiliteten, tap av presisjon osv

prøve å tolke resultatene i svaret til problemene

faget ønsker at man skal kommentere oppgavene. hva som var bra, hva som kan være bedre, hva man kan gjøre annerledes

## 5 Conclusion and perspective

## 6 Appendix

Kan også linke til ekstra materiale på GitHub

## 7 References

Må referere til Thomas Algorithm fordi den er mindre kjent  
Unngå wikipedia -> se på hvilke artikler/bøker de har linket til  
finner bøker/artikler osv ved: universitetsbiblioteket, "physical review letters of  
the american physical society"