

Wydział	Imię i nazwisko	Rok	Grupa	
WFiIS	1. Ihnatsi Yermakovich	II	03	
<b>METODY</b>	Temat			Nr ćwiczenia
<b>NUMERYCZNE</b>	Rozkład LU, rozwiązanie układu równań liniowych			01
Data wykonania	Data oddania	Zwrot do popr.	Data oddania	Data zaliczenia
11.03.2022	19.03.2022			OCENA

# Rozwiązanie układu równań liniowych

Ćwiczenie nr 01

Ihnatsi Yermakovich

<b>1</b>	<b>Wprowadzenie</b>	<b>2</b>
1.1	Rozkład LU . . . . .	2
1.2	Rozwiązanie układu równań liniowych . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Implementacja</b>	<b>3</b>
2.1	Wczytanie danych z pliku . . . . .	3
2.2	Rozkład LU . . . . .	3
2.3	Rozwiązanie za pomocą funkcji biblioteki <b>gsl</b> . . . . .	3
2.4	Rozwiązanie krok po kroku . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Wyniki</b>	<b>5</b>
<b>4</b>	<b>Wnioski</b>	<b>6</b>

# 1 Wprowadzenie

Duża część problemów z różnych dziedzin nauki w pewnym momencie sprowadza się do rozwiązania układów równań liniowych, w związku z czym jest to problem kluczowy, więc musieli powstać wiele efektywnych algorytmów, które potrafiłyby go rozwiązać. Problem rozwiązywania układów równań należy do klasy  $P$ , a nie  $NP$ , co powoduje, że jeżeli pierwotny problem uda się sprowadzić do rozwiązania układu równań liniowych, nawet jeżeli na obecnym etapie rozwoju komputerów nie posiadamy takiej mocy obliczeniowej, to w przewidywalnej przyszłości potrafimy dostać wyniki.

## 1.1 Rozkład LU

Rozkład LU jest stosowany jako etap w rozwiązaniu wielu problemów, m.i. rozwiązywanie układów równań liniowych, znajdowanie wyznacznika macierzy, wyznaczanie macierzy odwrotnej. Rozkład LU polega na przedstawieniu macierzy  $A$ :

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \dots & a_{3n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \quad (1)$$

jako macierzy trójkątnej dolnej  $L$  z jedności na przekątnej i macierzy trójkątnej górnej  $U$ :

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ l_{21} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ l_{31} & l_{32} & 1 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & 0 \\ l_{n1} & l_{n2} & l_{n3} & \dots & 1 \end{bmatrix} \quad U = \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} & \dots & u_{1n} \\ 0 & u_{22} & u_{23} & \dots & u_{2n} \\ 0 & 0 & u_{33} & \dots & u_{3n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & u_{nn} \end{bmatrix} \quad (2)$$

Przeprowadzenie rozkładu LU (eliminacja Gaussa) to nakład rzędu  $n^3$ .

## 1.2 Rozwiązanie układu równań liniowych

Sformułujemy problem jako:

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (3)$$

gdzie:

$A$  - macierz współczynników.

$\mathbf{x}$  - wektor rozwiązań.

$\mathbf{b}$  - wektor wyrazów wolnych.

Wówczas dysponując macierzami  $L$  i  $U$  można rozwiązać układ równań:

$$\underbrace{LU}_A \mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (4)$$

poprzez rozwiązanie 2 układów równań:

$$\begin{cases} L\mathbf{y} = \mathbf{b} \\ U\mathbf{x} = \mathbf{y} \end{cases} \quad (5)$$

## 2 Implementacja

Wszystkie przykłady kodu są napisane w języku C z wykorzystaniem biblioteki **gsl**.

### 2.1 Wczytanie danych z pliku

Wczytamy macierze  $A$  i  $b$  z pliku następująco:

---

```
1 int n = 6;
2
3 gsl_matrix *A = read_matrix_from_file("{path_to_project_assets}/A_matrix.txt", n, n);
4 gsl_matrix *b_matrix = read_matrix_from_file("{path_to_project_assets}/b_matrix.txt", n, 1);
5 gsl_vector *b = gsl_vector_alloc_col_from_matrix(b_matrix, 0);
```

---

Listing 1: Wczytanie macierzy  $A$  i  $b$  z plików na dysku

### 2.2 Rozkład LU

---

```
1 int n = 6;
2 int sig = 1;
3
4 gsl_permutation *p = gsl_permutation_calloc(n);
5 gsl_vector *lib_solution = gsl_vector_calloc(n);
6
7 gsl_linalg_LU_decomp(A, p, &sig);
```

---

Listing 2: Przeprowadzenie rozkładu LU

Po wykonaniu powyższego kodu macierz  $A$  będzie w postaci:

$$A' = \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} & \dots & u_{1n} \\ l_{21} & u_{22} & u_{23} & \dots & u_{2n} \\ l_{31} & l_{32} & u_{33} & \dots & u_{3n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ l_{n1} & l_{n2} & l_{n3} & \dots & u_{nn} \end{bmatrix} \quad (6)$$

### 2.3 Rozwiązanie za pomocą funkcji biblioteki **gsl**

---

```
1 gsl_linalg_LU_solve(A, p, b, lib_solution);
```

---

Listing 3: Krótkie rozwiązanie za pomocą biblioteki **gsl**

Po wykonaniu powyższego kodu wyniki będą zapisane w zmiennej **lib\_solution**.

## 2.4 Rozwiązanie krok po kroku

---

```
1  gsl_permute_vector(p, b); // this gives us `pb` multiplication and saves it to b
2
3  gsl_matrix *L = extractLMatrix(A); // get L matrix
4  gsl_matrix *U = extractUMatrix(A); // get U matrix
5
6  gsl_permutation *inv_perm = createInversePermutation(n); // permutation, that reorder columns 0 1 2 -> 2 1 0
7  gsl_matrix *inv_perm_m = get_permutation_matrix(inv_perm); // matrix, that represents permutation
8
9  /*
10     Our solveGaussianEquation does not accept matrix as
11     | 1 0 0 |
12     | 2 2 0 |
13     | 3 4 1 |
14
15     but only like:
16
17     | 1 4 3 |
18     | 0 2 2 |
19     | 0 0 1 |
20
21     So we have to permute by rows and by cols one time
22     Also we have to permute b once and y after gathering results
23 */
24
25  gsl_permute_vector(inv_perm, b); // permutating b
26
27  gsl_matrix *L_upper = gsl_matrix_calloc(n, n); // create copy of L
28  gsl_matrix_memcpy(L_upper, L);
29  gsl_blas_dgemm(CblasNoTrans, CblasNoTrans, 1.0, inv_perm_m, L, 0.0, L_upper); // permute rows
30  gsl_permute_matrix(inv_perm, L_upper); // permute columns
31
32  gsl_vector *y = solveGaussianEquation(L_upper, b);
33
34  gsl_permute_vector(inv_perm, y); // permute y after gathering solution. So y is ready to pass to the next equation
35
36  gsl_vector *x = solveGaussianEquation(U, y); // Ux = y
```

---

Listing 4: Przykładowe rozwiązanie krok po kroku

W kodzie powyżej są zastosowane funkcje pomocnicze. Ich implementacja nie jest tutaj umieszczona, natomiast treść ich można zobaczyć w dołączonym kodzie źródłowym.

### 3 Wyniki

---

```
1  Matrix A:
2  5.000000 4.000000 3.000000 2.000000 1.000000 9.000000
3  1.000000 8.000000 9.000000 3.000000 3.000000 1.000000
4  7.000000 4.000000 5.000000 0.000000 4.000000 3.000000
5  9.000000 0.000000 6.000000 4.000000 1.000000 3.000000
6  7.000000 8.000000 9.000000 1.000000 2.000000 4.000000
7  4.000000 0.000000 2.000000 1.000000 7.000000 8.000000
8
9
10 Vector b:
11 4.000000
12 9.000000
13 2.000000
14 7.000000
15 6.000000
16 15.000000
17
18
19 Matrix A after LU decomposition:
20 9.000000 0.000000 6.000000 4.000000 1.000000 3.000000
21 0.111111 8.000000 8.333333 2.555556 2.888889 0.666667
22 0.555556 0.500000 -4.500000 -1.500000 -1.000000 7.000000
23 0.777778 1.000000 0.888889 -3.333333 -0.777778 -5.222222
24 0.444444 0.000000 0.148148 0.166667 6.833333 6.500000
25 0.777778 0.500000 0.851852 0.933333 0.491057 -3.947425
26
27
28 Library solution:
29 -1.817658
30 -2.903405
31 4.002334
32 -1.524784
33 0.293835
34 1.716738
35
36
37 Step by step solution:
38 -1.817658
39 -2.903405
40 4.002334
41 -1.524784
42 0.293835
43 1.716738
```

---

Listing 5: Prezentacja wyników

## 4 Wnioski

- Biblioteka **gsl** dostarcza wygodny interfejs który usprawnia budowania własnych rozwiązań.
- Potrafimy rozwiązać układ równań liniowych, gdzie dla  $n$  niewiadomych są podane  $n$  równań liniowo niezależnych.
- Ze względu na zaokrąglenia i ogólnie reprezentację liczb w komputerach wynik może być obdarzony błędem, który można poprawić wprowadzając wektor reszt  $\mathbf{r}$  definiując go jako:  $\mathbf{r} = \mathbf{b} - \mathbf{A}\mathbf{x}$ .
- Otrzymaliśmy narzędzie za pomocą którego potrafimy rozwiązać codzienne problemy, przy pracy naukowej, bez korzystania z zewnętrznych niewygodnych narzędzi.