数理工学実験レポート

第 X 章 (章タイトル)

京都大学 工学部情報学科 数理工学コース

学年:2 回生

学籍番号:1029366161 中塚 一瑳

科目名: 数理工学実験

実験テーマ: (記入)

実験の実施年月日: (記入)

実験の実施場所: (記入)

レポート提出年月日: 2025年10月19日

要旨 (Abstract)

本実験の目的、扱う手法、主要な結果と結論を簡潔に述べる。

1 はじめに

本実験の目的と全体像を述べる。第2章では連立一次方程式と固有値問題に対する数値解法を 扱う。

2 課題 1:消去法

2.1 **原理·方法**

ガウス消去法 (主成分選択の有無を明記)。記号は初出で定義する。

2.2 結果

図1 課題1の結果。横軸:(単位),縦軸:(単位)。

2.3 考察

精度・計算量・安定性で評価。図1参照。

3 課題 2:LU 分解

3.1 原理·方法

A=LU 分解。前進・後退代入。ピボット戦略の有無を明記。

3.2 結果

図2 課題2の結果。横軸:(単位),縦軸:(単位)。

3.3 考察

課題1と比較(速度・誤差)。条件数の影響。

4 課題 3:LU 分解による解法

4.1 原理·方法

同じ右辺に対する複数回解法の効率。分解再利用。

4.2 結果

図3 課題3の結果。横軸:(単位)、縦軸:(単位)。

4.3 考察

ガウス法との差。安定性と時間削減。

5 課題 4:べき乗法

5.1 原理・方法

最大固有値・固有ベクトルの反復。正規化と収束判定。

5.2 結果

図4 課題4の結果。横軸:反復回数(回),縦軸:誤差(-)。

5.3 考察

初期ベクトル依存性と収束率。真値との差。

6 課題 5:逆反復法

6.1 原理·方法

シフト μ 付き線形解法で固有ベクトルを精密化。正規化と収束条件。

6.2 結果

図5 課題5の結果。横軸:反復回数(回)、縦軸:誤差(-)。

6.3 考察

シフト選択と収束性。べき乗法との比較。

7 課題 6:QR 分解

7.1 **原理·方法**

ハウスホルダー/グラム-シュミットで A = QR。直交性検証手順。

7.2 結果

図 6 課題 6 の結果。横軸:サイズ (次元)、縦軸:直交誤差 $\|Q^{\mathsf{T}}Q - I\|$ (-)。

7.3 考察

古典/改良 GS とハウスホルダーの安定性差。

- 8 課題7:QR法
- 8.1 **原理·方法**

 $A_{k+1} = R_k Q_k$ の反復。シフト・ヘッセンベルク化の有無を明記。

8.2 結果

図 7 課題 7 の結果。横軸:反復回数(回),縦軸: $\max_{i\neq j} |(A_k)_{ij}|$ (-)。

8.3 考察

シフト導入の効果。収束速度と計算コストのトレードオフ。

9 結論

主要な知見を要約。今後の改良点を簡潔に述べる。

参考文献 (References)

参考文献

[1] 数理工学実験(2025年度配布資料).

付録 (Appendix)

- 使用したソースコード (Julia/Python)
- 追加ログ・出力データ