

Sprawozdanie

Obliczenia naukowe - lista 5

Kamil Król

244949

Opis problemu oraz struktury danych

Celem listy jest rozwiązanie układu równań liniowych: $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$, dla danej macierzy $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ i wektora prawych stron $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$, gdzie $n \geq 4$.

Zgodnie z treścią listy macierz \mathbf{A} jest rzadką macierzą (tj. mającą dużo elementów zerowych) blokową o następującej strukturze:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \mathbf{A}_1 & \mathbf{C}_1 & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \\ \mathbf{B}_2 & \mathbf{A}_2 & \mathbf{C}_2 & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{B}_3 & \mathbf{A}_3 & \mathbf{C}_3 & \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} & \mathbf{B}_{v-2} & \mathbf{A}_{v-2} & \mathbf{C}_{v-2} & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{B}_{v-1} & \mathbf{A}_{v-1} & \mathbf{C}_{v-1} \\ \mathbf{0} & \cdots & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{B}_v & \mathbf{A}_v \end{pmatrix},$$

$v = n/\ell$, zakładając że n jest podzielne przez ℓ , gdzie $\ell \geq 2$ jest rozmiarem wszystkich kwadratowych macierzy wewnętrznych (bloków) $\mathbf{A}_i, \mathbf{B}_i, \mathbf{C}_i, \mathbf{0}$.

Macierze oznaczone przez $\mathbf{0}$ są macierzami zerowymi tzn. $\mathbf{0} \in \mathbb{R}^{\ell \times \ell}$. Macierze $\mathbf{A}_i, \mathbf{B}_i, \mathbf{C}_i$, są następującej postaci:

- (i) $\mathbf{A}_i \in \mathbb{R}^{\ell \times \ell}$, $i = 1, \dots, v$ – macierze gęste,
- (ii) $\mathbf{B}_i \in \mathbb{R}^{\ell \times \ell}$, $i = 2, \dots, v$ – macierze mające tylko dwie ostatnie kolumny niezerowe:

$$\mathbf{B}_i = \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & b_{1\ell-1}^i & b_{1\ell}^i \\ 0 & \cdots & 0 & b_{2\ell-1}^i & b_{2\ell}^i \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & b_{\ell\ell-1}^i & b_{\ell\ell}^i \end{pmatrix},$$

- (iii) $\mathbf{C}_i \in \mathbb{R}^{\ell \times \ell}$, $i = 1, \dots, v-1$ – macierze diagonalne:

$$\mathbf{C}_i = \begin{pmatrix} c_1^i & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & c_2^i & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & c_{\ell-1}^i & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & 0 & c_\ell^i \end{pmatrix}.$$

Dodatkową informacją o danych jest ich duży rozmiar. W konsekwencji wyklucza to pamiętanie macierzy \mathbf{A} jako tablicę o wymiarach $n \times n$ oraz użycie standardowych (bibliotecznych) algorytmów dla macierzy gęstych tj. takich, gdzie nie zakłada się dużej liczby elementów zerowych. Zatem dodatkowym wymaganiem co do zadania jest specjalna struktura pamiętająca efektywnie macierz \mathbf{A} . Taka która pamięta tylko elementy niezerowe macierzy \mathbf{A} . W tym celu w moich programach użyłem biblioteki *SparseArrays*, która pamięta tylko elementy niezerowe. W naszych rozważaniach założymy, że możemy uzyskać dostęp do elementów macierzy w czasie stałym – $O(1)$. W rzeczywistości tak nie jest.

Ponadto konieczna jest modyfikacja standardowych algorytmów tak, aby uwzględniały one specyficzną postać macierzy \mathbf{A} , tj. jej rzadkość, regularność występowania elementów zerowych i niezerowych.

Zaimplementowane przeze mnie algorytmy (napisane w języku Julia i opisane poniżej) działają na macierzy transponowanej, ze względu na optymalizację tzn. dostęp do elementów po kolumnach jest szybszy niż po wierszach. W dalszych rozważaniach pominiemy ten fakt gdyż transpozycja nie zmienia wewnętrznej struktury macierzy A oraz nie zmienia ogólnej idei algorytmu. Odnośnik do dokumentacji: julialang - SparseArrays.

Opis metody eliminacji Gaussa bez wyboru elementu głównego

Ideą eliminacji Gaussa jest to aby początkowy układ równań sprowadzić do układu prostszego. Dokładniej chodzi o sprowadzenie macierzy A do postaci macierzy trójkątnej górnej. W celu doprowadzenia macierzy do takiej postaci algorytm posługuje się podstawowymi operacjami na macierzy tzn. dodawanie, odejmowanie wierszy oraz mnożenie wierszy przez pewnen niezerowy współczynnik.

Dokładniej, proces polega na eliminowaniu (zerowaniu) elementów znajdujących się w pod przekątną macierzy. Zatem dla kolumny pierwszej będziemy chcieli wyzerować wszystkie elementy znajdujące się pod pierwszym elementem w tej kolumnie, dla kolumny drugiej – wszystkie elementy pod drugim (patrząc od góry) elementem w danej kolumnie. Bardziej formalnie, naszym celem będzie wyeliminowanie niewiadomej x_1 ze wszystkich $n - 1$ pozostałych równań (czyli wszystkich poza pierwszym). Dla $i = 2, \dots, n$ będziemy odejmować odpowiednią wielokrotność równania pierwszego od i -tego równania zerując przy tym współczynnik przy x_1 w i -tym równaniu.

Ogólnie dla macierzy A i jej elementów a_{ij} , gdzie $i, j = 1, \dots, n$ i dla jej k -tej kolumny, będziemy zeroować wszystkie elementy poniżej elementu na przekątnej w tej kolumnie, czyli a_{kk} . Dla $i = k + 1, \dots, n$ będziemy odejmować odpowiednią wielokrotność równania k -tego od i -tego równania zerując przy tym współczynnik przy x_k w i -tym równaniu. Inaczej aby wyzerować to x_k będziemy musieli pomnożyć wiersz k przez pewien współczynnik ψ_{ik} , króty dalej będziemy nazywać mnożnikiem, a następnie odjąć go od i -tego wiersza. Łatwo zauważyć, że mnożnik ten możemy obliczyć, ze wzoru $\psi_{ik} = \frac{a_{ik}}{a_{kk}}$. Widać też, że w przypadku kiedy na diagonalu pojawi się element równy zero nasz algorytm nie zadziała, ponieważ pojawi się konieczność dzielenia przez zero.

Zanim zobaczymy jak można rozwiązać ten problem musimy przytoczyć jedną z własności układu równań $Ax=b$. Mianowicie, wiersze macierzy A i odpowiadające im wartości w wektorze b możemy dowolnie ze sobą zamieniać. Nie zmieniamy w ten sposób układu równań. Zwróćmy również uwagę na fakt, że aby istniało rozwiązanie tego równania macierz A musi być nieosobliwa. Teraz możemy przedstawić sposób na uniknięcie dzielenia przez 0.

Opis metody eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego

Przedstawiona poniżej metoda nosi nazwę metody eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego. Czym jest element główny? Jest to element macierzy znajdujący się na diagonalu. Dla k -tej kolumny, elementem głównym będzie element a_{kk} macierzy A . Jest to również ten element przez który dzielimy chcąc obliczyć mnożnik ψ_{ik} (k oraz i są opisane tak samo jak w poprzednim paragrafie). Częściowy wybór polega na wybraniu największego elementu co do wartości bezwzględnej z danej kolumny k oraz zamianie wierszy tak aby ten element stał się elementem głównym – elementem na diagonalu. Możemy to zrobić, ponieważ macierz A jest nieosobliwa.

Zamiana wierszy macierzy jest kosztownym procesem, który może być zastąpiony przez wektor permutacji wierszy p . Zapamiętujemy w nim, na którym miejscu aktualnie znajduje się dany wiersz. Zatem jedyna różnica w samym algorytmie będzie taka, że zamiast odwoływać się do danego wiersza bezpośrednio, będziemy się odwoływać do jego pozycji zapisanej w wektorze permutacji. Zwróćmy uwagę na to, że zmieniając wiersze w macierzy A musimy zmieniać też poszczególne współrzędne w wektorze prawych stron – b . Złożoność obu przedstawionych powyżej algorytmów wynosi $O(n^3)$.

Teraz kiedy znamy procedurę, która pozwala nam sprowadzić macierz A do macierzy trójkątnej górnej, pojawia się pytanie jak z tą wiedzą rozwiązać układ równań $Ax = b$. W tym celu zastosujemy algorytm podstawiania wstecz. Opiera się on o wzór poniżej.

$$x_i = \frac{b_i - \sum_{j=i+1}^n (a_{ij} \cdot x_j)}{a_{ii}}$$

Widać zatem, że idąc *od końca* ($i = n, \dots, 1$) jesteśmy w stanie obliczyć wszystkie wartości x . Złożoność tego algorytmu wynosi $O(n^2)$, a cały proces prowadzący do rozwiązania równania ma złożoność $O(n^3)$ (bo eliminacja Gaussa ma złożoność $O(n^3)$).

Widać tu, że najkosztowniejszym fragmentem opisanego wyżej algorytmu rozwiązywania układu równań jest eliminacja Gaussa. Przedstawiony poniżej rozkład LU będzie umożliwiał rozwiązywanie układu równań dla różnych wektorów prawych stron przy tylko jednym wywołaniu metody eliminacji Gaussa zajmującej $O(n^3)$. Rozwiązywanie kolejnych układów równań z tą samą macierzą A będzie robione w czasie $O(n^2)$.

Zadanie 1

Celem tego zadania było napisanie funkcji rozwiązującej układ $Ax = B$ metodą eliminacji Gaussa uwzględniającej specyficzną postać macierzy A dla dwóch wariantów:

- bez wyboru elementu głównego,
- z częściowym wyborem elementu głównego.

Znając wyżej opisane algorytmy należało zmodyfikować je pod opisaną w treści listy zadań strukturę. Wiemy, że rozwiązywanie naszego równania z użyciem niezmodyfikowanych algorytmów ma złożoność $O(n^3)$. Celem jest zrobienie tego samego w czasie $O(n)$. Zakładamy tu, że rozmiar bloku ℓ jest stałą. Inne założenie opisane wyżej to założenie, że dostęp do elementu macierzy (Sparse Arrays) jest w czasie stałym.

Zastosowane modyfikacje

Macierz A jest macierzą rzadką o specyficznej blokowo-trójdagonalnej strukturze. Oznacza to, że większość elementów w danej kolumnie nie będzie wymagała zerowania. Znana i uporządkowana struktura pozwala nam na ograniczenie ilości wykonywanych operacji, gdyż są one wymagane tylko dla pewnego ograniczonego obszaru macierzy A . Wyznamy teraz te ograniczenia. W celu przedstawienia metody rozważmy macierz A dla $\ell = 4$ i jakiegoś n .

$$A = \begin{pmatrix} a_{11}^1 & a_{12}^1 & a_{13}^1 & a_{14}^1 & c_{11}^1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots \\ a_{21}^1 & a_{22}^1 & a_{23}^1 & a_{24}^1 & 0 & c_{22}^1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots \\ a_{31}^1 & a_{32}^1 & a_{33}^1 & a_{34}^1 & 0 & 0 & c_{33}^1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots \\ a_{41}^1 & a_{42}^1 & a_{43}^1 & a_{44}^1 & 0 & 0 & 0 & c_{44}^1 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & b_{13}^2 & b_{14}^2 & a_{11}^2 & a_{12}^2 & a_{13}^2 & a_{14}^2 & c_{11}^2 & 0 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & b_{23}^2 & b_{24}^2 & a_{21}^2 & a_{22}^2 & a_{23}^2 & a_{24}^2 & 0 & c_{22}^2 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & b_{33}^2 & b_{34}^2 & a_{31}^2 & a_{32}^2 & a_{33}^2 & a_{34}^2 & 0 & 0 & c_{33}^2 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & b_{43}^2 & b_{44}^2 & a_{41}^2 & a_{42}^2 & a_{43}^2 & a_{44}^2 & 0 & 0 & 0 & c_{44}^2 & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & b_{13}^3 & b_{14}^3 & a_{11}^3 & a_{12}^3 & a_{13}^3 & a_{14}^3 & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & b_{23}^3 & b_{24}^3 & a_{21}^3 & a_{22}^3 & a_{23}^3 & a_{24}^3 & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & b_{33}^3 & b_{34}^3 & a_{31}^3 & a_{32}^3 & a_{33}^3 & a_{34}^3 & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & b_{43}^3 & b_{44}^3 & a_{41}^3 & a_{42}^3 & a_{43}^3 & a_{44}^3 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

Kiedy przyjrzymy się czterem (ℓ) pierwszym kolumnom, widzimy, że musimy w nich wyzerować kolejno 3, 2, 1+4, 0+4 elementów. Zatem pętla która *idzie* po wierszach danej kolumny będzie mogła zakończyć pracę wcześniej. W naszym przypadku na rysunku, w przypadku kolumny pierwszej, pętla będzie mogła zakończyć pracę już po 3 iteracjach, ponieważ wszystkie elementy poniżej a_{41}^1 są już zerami. Ogólnie jeśli przyjrzymy się $\ell - 2$ pierwszym kolumnom to możemy zauważyć, że jedyne elementy niezerowe występują w bloku A_1 , a więc tylko w ℓ pierwszych wierszach. Rozpatrując kolejne ℓ kolumn widać, że niezerowe elementy będą się znajdować w bloku B_2 lub C_1 , lub w bloku A_2 , a więc poniżej tych bloków, czyli poniżej wiersza o numerze 2ℓ , nie pojawią się żadne elementy niezerowe. Biorąc kolejne ℓ kolumn sytuacja jest podobna – elementy niezerowe wystąpią **najniżej** w bloku B_3 lub A_3 , a więc nie niżej niż wiersz o numerze 3ℓ licząc od góry (3ℓ pierwszych wierszy). Patrząc na przedstawioną wyżej zależność możemy wywnioskować wzór na ostatni element niezerowy w danej kolumnie k .

$$ostatni_{wiersz}(k) = \min\{\ell + \ell \times \lfloor \frac{k+1}{\ell} \rfloor, n\}, k - \text{indeks kolumny}$$

Kolejna obserwacja to fakt, że podczas odejmowania wiersza z elementem głównym od innego wiersza nie musimy obliczać tych elementów dla których wiersz główny ma zera. Niech wiersz k będzie naszym wierszem głównym (czyli tym zawierającym element główny), a obecnie eliminowany element będzie w

wierszu i -tym. Oznacza to, że wykonujemy działanie na wierszach $R_i \leftarrow R_i - \psi_{ik} \cdot R_k$, gdzie R_i i R_k to odpowiednio i -ty i k -ty wiersz, a ψ_{ik} to mnożnik (przedstawiony w opisie podstawowej metody eliminacji Gaussa). Teraz widać, że dla j -tego elementu wiersza R_k będącego zerem, nazwijmy go $r_j^k = 0$, wykonanie powyższego działania nie zmieni odpowiedniej wartości j -tego elementu wiersza R_i . Wynika z tego, że pętla która wykonuje to działanie na wierszach może skończyć wcześniej pracę. Teraz wyprowadzimy wzór na ostatnią kolumnę, która może zawierać niezerowy element.

Zauważmy, że ostatnie elementy w wierszach to te leżące na diagonalu bloków \mathbf{C} . Są one odległe od diagonalu macierzy \mathbf{A} o dokładnie ℓ . Zatem ostatni element niezerowy w wierszu w będzie się znajdował w kolumnie o indeksie $\min\{\ell + w, n\}$. Podsumowując:

$$\text{ostatnia}_{kolumna}(w) = \min\{\ell + w, n\}, w - \text{indeks wiersza}$$

Udało się zatem określić ograniczenia pętli w metodzie eliminacji Gaussa, które znacznie zredukują liczbę wykonywanych operacji. Kolejny etap rozwiązywania układu równań to algorytm podstawiania wstecz, który również może zostać zmodyfikowany w celu redukcji wykonywanych operacji.

W algorytmie tym sumujemy elementy w danym wierszu pomnożone przez pewne liczby. My jednak wiemy, że znaczna część z tych elementów jest zerami, a więc wyniki iloczynów które otrzymamy też będą zerami nie zmieniając tym wartości sumy. Ponadto wiemy na jakiej pozycji występuje ostatni element niezerowy. Jest to zależność wyprowadzona powyżej tzn. wzór na $\text{ostatnia}_{kolumna}$. Możemy zatem zakończyć pętlę wcześniej redukując tym liczbę operacji.

Poniżej znajduje się pseudokod omówionego algorytmu w celu podsumowania naszych rozważań.

Algorytm 1: Zmodyfikowana metoda eliminacji Gaussa

Dane wejściowe:

- \mathbf{A} – macierz z zadania o opisanej w zadaniu strukturze,
- \mathbf{b} – wektor prawych stron,
- n – rozmiar macierzy \mathbf{A} ,
- ℓ – rozmiar bloku macierzy \mathbf{A} .

Dane wyjściowe:

- \mathbf{x} – wektor zawierający rozwiązania układu $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$.

function eliminacja_gaussa(\mathbf{A} , \mathbf{b} , n , ℓ)

```

for  $k \leftarrow 1$  to  $n - 1$  do
     $\text{ostatni}_{wiersz} \leftarrow \min\{\ell + \lfloor \frac{k+1}{\ell} \rfloor, n\}$ 
     $\text{ostatnia}_{kolumna} \leftarrow \min(k + \ell, n)$ 
    for  $i \leftarrow k + 1$  to  $\text{ostatni}_{wiersz}$  do
        if  $\mathbf{A}[k, k] = 0$  then
            | error współczynnik na przekątnej równy zero
         $\psi \leftarrow \frac{\mathbf{A}[i, k]}{\mathbf{A}[k, k]}$ 
         $\mathbf{A}[i, k] \leftarrow 0$ 
        for  $j \leftarrow k + 1$  to  $\text{ostatnia}_{kolumna}$  do
            |  $\mathbf{A}[i, j] \leftarrow \mathbf{A}[i, j] - \psi \cdot \mathbf{A}[k, j]$ 
         $\mathbf{b}[i] \leftarrow \mathbf{b}[i] - \psi \cdot \mathbf{b}[k]$ 
    for  $i \leftarrow n$  downto  $1$  do
         $\text{ostatnia}_{kolumna} \leftarrow \min(i + \ell, n)$ 
        for  $j \leftarrow k + 1$  to  $\text{ostatnia}_{kolumna}$  do
            |  $\text{suma} \leftarrow \text{suma} + \mathbf{x}[j] \cdot \mathbf{A}[i, j]$ 
         $\mathbf{x}[i] \leftarrow \frac{\mathbf{b}[i] - \text{suma}}{\mathbf{A}[i, i]}$ 
return  $\mathbf{x}$ 

```

Pozostało jeszcze określenie złożoności powyższego algorytmu. Widać, że pierwsza pętla wykona się $n - 1$ ($O(n)$) razy, a pierwsza wewnątrz niej maksymalnie 2ℓ razy. Kolejna pętla wykonująca odejmowanie wierszy wykona się maksymalnie ℓ razy. ℓ jest stałą, zatem sama eliminacja Gaussa wykonuje się w czasie $O(n)$. Teraz przyjrzyjmy się algorytmowi podstawiania wstecz. Zewnętrzna pętla wykona się $O(n)$ razy, a wewnętrzna co najwyżej ℓ , co daje łącznie $O(n)$. Zatem złożoność całego przedstawionego wyżej algorytmu rozwiązującego układ równań $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ wynosi $O(n)$.

Przedstawiony wyżej algorytm jest modyfikacją metody eliminacji Gaussa bez wyboru elementu głównego. Teraz przedstawimy modyfikację tej metody z częściowym wyborem elementu głównego. Zasadę działania tej metody omówiliśmy wyżej w sekcji *Metoda eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego*. Znajduje się tam opis jak efektywnie zamieniać wiersze i jak przechowywać informację o permutacji wierszy. Algorytm będzie zatem analogiczny. Wprowadzone zostanie wybieranie elementu

głównego oraz zamiana wierszy za pomocą wektora permutacji.

Modyfikacje zastosowane w Algorytmie 1 wymagają jednak zweryfikowania. Podczas pracy naszego nowego algorytmu dochodzi do zamiany wierszy, więc w momencie odejmowania wierszy istnieje możliwość pojawienia się nowych elementów niezerowych będących dalej niż $ostatnia_{kolumna}$. Widać zatem, że nasze ograniczenie $ostatnia_{kolumna}$ wymaga zdefiniowania na nowo. Ograniczenie to dotyczy również modyfikacji algorytmu podstawiania wstecz. Przyjrzyjmy się teraz postaci macierzy A i zobaczmy jaki jest najdalszy możliwy indeks kolumny, dla którego możemy wygenerować niezerowy element w zadanym wierszu. Zauważmy, że w momencie eliminowania współczynników z $\ell - 2$ pierwszych kolumn, najdalszy niezerowy współczynnik może zostać wygenerowany na 2ℓ -tej pozycji. (kolumnie o indeksie 2ℓ). Współczynnik ten zostaje wygenerowany poprzez odjęcie wielokrotności wiersza głównego od wiersza ℓ -tego. Podczas eliminowania elementów z kolejnych ℓ kolumn, niezerowy element może zostać wygenerowany najdalej w kolumnie o indeksie 3ℓ , poprzez odejmowanie wiersza głównego od wiersza 2ℓ -tego. Zatem widzimy, że *zasięg*, w którym mogą się pojawić elementy niezerowe zwiększył się o ℓ . Zatem mamy nowy wzór:

$$ostatnia_{kolumna}(w) = \min\{2\ell + w, n\}, w - \text{indeks wiersza}$$

Oszacowanie na $ostatni_{wiersz}$ pozostaje takie same. Pozostaje oszacowanie złożoności tego algorytmu. Pojawiła się nowa pętla wyliczająca element główny, ale jej złożoność zależy tylko od ℓ , a zatem $O(1)$. Jedna z pętli w algorytmie podstawiania wstecz zwiększyła swoją maksymalną liczbę iteracji o ℓ , ale nie zmienia to złożoności całego algorytmu. Zatem łączna złożoność przedstawionego algorytmu 2 wynosi $O(n)$.

Algorytm 2: Zmodyfikowana metoda eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego

Dane wejściowe:

- A – macierz z zadania o opisanej w zadaniu strukturze,
- b – wektor prawych stron,
- n – rozmiar macierzy A ,
- ℓ – rozmiar bloku macierzy A .

Dane wyjściowe:

- x – wektor zawierający rozwiązania układu $Ax = b$.

function eliminacja_gaussa_częściowy_wybór(A, b, n, ℓ)

```

 $\pi \leftarrow \{i : i \in \{1, \dots, n\}\}$ 
for  $k \leftarrow 1$  to  $n - 1$  do
     $ostatni_{wiersz} \leftarrow \min\{\ell + \ell \cdot \lfloor \frac{k+1}{\ell} \rfloor, n\}$ 
     $ostatnia_{kolumna} \leftarrow \min(2\ell + k, n)$ 
    for  $i \leftarrow k + 1$  to  $ostatni_{wiersz}$  do
         $r_{\max} \leftarrow m$  takie, że:  $A[\pi[m], k] = \max(|A[\pi[q], k]| : q \in \{i, \dots, ostatni_{wiersz}\})$ 
        if  $\pi[r_{\max}] = 0$  then
            | error podana macierz jest osobliwa
        swap ( $\pi[k], \pi[r_{\max}]$ )
         $\psi \leftarrow \frac{A[\pi[i], k]}{A[\pi[k], k]}$ 
         $A[\pi[i], k] \leftarrow 0$ 
        for  $j \leftarrow k + 1$  to  $ostatnia_{kolumna}$  do
            |  $A[\pi[i], j] \leftarrow A[\pi[i], j] - \psi \cdot A[\pi[k], j]$ 
         $b[\pi[i]] \leftarrow b[\pi[i]] - \psi \cdot b[\pi[k]]$ 
    for  $i \leftarrow n$  downto  $1$  do
         $ostatnia_{kolumna} \leftarrow \min\{(2\ell + \pi[i], n)\}$ 
        for  $j \leftarrow k + 1$  to  $ostatnia_{kolumna}$  do
            |  $suma \leftarrow suma + x[j] \cdot A[\pi[i], j]$ 
         $x[i] \leftarrow (b[\pi[i]] - suma) / A[\pi[i], i]$ 
return  $x$ 

```

Opis rozkładu LU

Ideą eliminacji Gaussa było sprowadzenie macierzy \mathbf{A} (z równania $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$) do macierzy trójkątnej górnej, ponieważ taki układ jesteśmy w stanie rozwiązać stosunkowo prosto. Idea rozkładu LU jest taka sama i jest ściśle powiązana z metodą eliminacji Gaussa. Jest to metoda służąca do rozwiązywania równania $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$. Metoda polega na przedstawieniu macierzy \mathbf{A} w postaci iloczynu dwóch macierzy trójkątnych: macierzy \mathbf{L} (lower) oraz macierzy \mathbf{U} (upper). Macierz \mathbf{L} jest macierzą trójkątną dolną, a macierz \mathbf{U} macierzą trójkątną górną. Mając taki rozkład jesteśmy w stanie zapisać nasz układ równań w postaci $\mathbf{LUx} = \mathbf{b}$. Rozwiązanie tego układu sprowadza się do rozwiązania dwóch równań z macierzami trójkątnymi (górną i dolną):

$$\begin{cases} \mathbf{Lz} = \mathbf{b} \\ \mathbf{Ux} = \mathbf{z} \end{cases}$$

Ważnym założeniem jest to, że jedna z macierzy (\mathbf{L} lub \mathbf{U}) ma na diagonalu same jedynki. Zapewnia to jednoznaczność rozkładu. Rozkład LU jest szczególnie użyteczny w przypadku rozwiązywania wielu układów równań z tą samą macierzą \mathbf{A} i ze zmieniającym się wektorem prawych stron. Mając raz zrobiony rozkład LU (koszt $O(n^3)$) możemy kolejne równania rozwiązywać z kosztem $O(n^2)$. Inną zaletą rozkładu LU jest to, że całość procesu można wykonać tylko na macierzy \mathbf{A} – nie potrzebna jest dodatkowa pamięć, gdyż zarówno macierz \mathbf{L} jak i \mathbf{U} są zapamiętywane na jednej macierzy.

W celu otrzymania macierzy \mathbf{L} i \mathbf{U} wystarczy wykonać eliminację Gaussa na macierzy \mathbf{A} . Macierz trójkątna powstała w wyniku eliminacji Gaussa staje się macierzą \mathbf{U} . Macierz \mathbf{L} powstaje w wyniku zapamiętania mnożników użytych w algorytmie eliminacji Gaussa. Stąd widać, że złożoność wykonania rozkładu LU to $O(n^3)$. Daje to jednak możliwość rozwiązywania kolejnych układów równań (takich w których macierz \mathbf{A} pozostaje taka sama) z kosztem $O(n^2)$.

Zadanie 2

Celem tego zadania było napisanie funkcji wyznaczającej rozkład LU macierzy \mathbf{A} metodą eliminacji Gaussa uwzględniającą specyficzną postać macierzy \mathbf{A} dla dwóch wariantów:

- a) bez wyboru elementu głównego,
- b) z częściowym wyborem elementu głównego.

Zastosowane modyfikacje

Funkcja wyznaczająca rozkład LU będzie drobną modyfikacją **algorytmu 1** (dla wariantu a) oraz **algorytmu 2** (dla wariantu b). Żadne ograniczenia nie zmieniają się. Pierwsza różnica polega na tym, że zamiast przypisywać zera w obszar, w którym znajdowały się wyeliminowane współczynniki, algorytm będzie przypisywał mnożnik. Zatem linia algorytmu 1 zamiast „ $\mathbf{A}[i, k] \leftarrow 0$ ” będzie miała postać: „ $\mathbf{A}[i, k] \leftarrow \psi$ ”. Linia „ $\mathbf{A}[\pi[i], k] \leftarrow 0$ ” w algorytmie 2 zamieni się na: „ $\mathbf{A}[\pi[i], k] \leftarrow \psi$ ”. Druga różnica to usunięcie z obu algorytmów linii, która dokonuje modyfikacji wektora prawych stron – \mathbf{b} , ponieważ tej modyfikacji będzie dokonywał algorytm rozwiązujący równanie na podstawie rozkładu LU. Wylisanie wartości x również zostanie zrobione w oddzielnym algorytmie.

Pozostało określić złożoność przedstawionych wyżej algorytmów. Algorytm 1 oraz algorytm 2 miały złożoność $O(n)$ (przy założeniu, że ℓ jest stałą). Dwa wyżej opisane algorytmy będą miały taką samą złożoność, ponieważ są to w istocie takie same algorytmy różniące się jedynie kilkoma linijkami, modyfikacje zastosowane do zmienionych linii kodu nie zmieniają złożoności całości algorytmu.

Zadanie 3

Celem zadania było napisanie

Zadanie 6

Celem zadania było przetestowanie funkcji `rysujNnfx(f,a,b,n)` (z zadania 4) na następujących przykładach:

(a) $f(x) = |x|$, $[a, b] = [-1, 1]$, $n \in \{5, 10, 15\}$,

(b) $f(x) = \frac{1}{1+x^2}$, $[a, b] = [-5, 5]$, $n \in \{5, 10, 15\}$.

Wykresy otrzymane za pomocą metody `rysujNnfx(f,a,b,n)` prezentują poniższe wykresy.

Wykres funkcji $|x|$ i jej wielomianu interpolacyjnego dla danego stopnia n

Wykres funkcji $\frac{1}{1+x^2}$ i jej wielomianu interpolacyjnego dla danego stopnia n

Widać, że dla funkcji $|x|$ pojawiają się większe odchylenia niż dla funkcji z zadania poprzedniego. Widać też, że wraz ze zwiększaniem stopnia wielomianu odchylenia/błędy, w szczególności na końcach przedziału, znacznie wzrastają. Dla $n = 20$ te odchylenia są już na tyle duże, że wykres traci na czytelności. Dla drugiej funkcji sytuacja wygląda tak samo – wraz ze zwiększaniem stopnia wielomianu błąd rośnie, a błędy najbardziej rosną na końcach przedziału. Jest to sprzeczne z intuicją, ponieważ zwiększając stopień wielomianu interpolacyjnego oczekujemy lepszego przybliżenia. Zaobserwowane zjawisko nosi nazwę zjawiska Rungego. (Sama funkcja $\frac{1}{1+x^2}$ nazywana jest funkcją Rungego). Polega ono na tym, że dla pewnych funkcji błąd wielomianu interpolacyjnego wyliczonego za pomocą równoodległych węzłów dąży do nieskończoności wraz ze wzrostem stopnia tego wielomianu interpolacyjnego.

Pojawia się pytanie czy można poprawić dokładność wielomianów interpolacyjnych dla takich funkcji. Z pomocą przychodzą nam węzły Czebyszewa będące pierwiastkami wielomianów Czebyszewa pierwszego rodzaju. Ich użycie zwiększa liczbę węzłów w miejscach, które są trudniejsze do przybliżenia, czyli między innymi na końcach przedziału. Skutkuje to otrzymaniem dokładniejszego przybliżenia. Poniżej znajdują się wykresy z wielomianami interpolacyjnymi stworzonymi na podstawie węzłów Czebyszewa.

Wykres funkcji $|x|$ i jej wielomianu interpolacyjnego skonstruowanego przy pomocy węzłów Czebyszewa

Wykres funkcji $\frac{1}{1+x^2}$ i jej wielomianu interpolacyjnego stworzonego przy pomocy węzłów Czebyszewa