

# Układy równań liniowych

Kamil Śliwiński 193740

April 2024

## 1 Wprowadzenie

Celem projektu jest implementacja i analiza dwóch metod iteracyjnych (Jacobiiego i Gaussa-Seidla) oraz jednej metody bezpośredniej (faktoryzacja LU) rozwiązywania układów równań liniowych. Układ równań liniowych wykorzystywany w obliczeniach ma następującą postać:

$$Ax = b \tag{1}$$

gdzie:

- $A$  jest dana macierza pasmowa
- $b$  jest danym wektorem wyrazów wolnych
- $x$  jest wektorem rozwiązań

## 2 Norma residuum

W zadaniach jako norma wektora residuum została użyta norma typu "maksimum", czyli maksymalny bezwzględny element w wektorze residuum.

$$\|\mathbf{e}\|_{\infty} = \max_{1 \leq j \leq n} |e_j|$$

### 3 Zadanie A

Celem tego zadania było wypełnienie macierzy  $A$  o rozmiarze  $N \times N$ , dla  $N = 940$  oraz wektora wyrazów wolnych  $b$  o długości  $N$ , którego  $n$ -ty element ma wartość  $\sin(n \cdot 4)$ , a następnie stworzenie z nich układu równań.

$$\begin{bmatrix} 12 & -1 & -1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 & 12 & -1 & -1 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 & -1 & 12 & -1 & -1 & \cdots & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 12 & -1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \\ 0 & \cdots & \cdots & -1 & -1 & 12 & -1 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & -1 & -1 & 12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ \vdots \\ x_{N-1} \\ x_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sin(4) \\ \sin(8) \\ \sin(12) \\ \sin(16) \\ \vdots \\ \sin(4(N-1)) \\ \sin(4N) \end{bmatrix} \quad (2)$$

Równanie liniowe postaci  $Ax = b$

### 4 Zadanie B

Porównanie obu metod dla normy residuum mniejszej niż  $10^{-9}$ . Możemy zauważyć, że metoda Gaussa-Seidla dla danej macierzy potrzebuje mniejszej liczby iteracji dlatego też wykonuje obliczenia około 1,5 razy szybciej niż metoda Jacobiego.

Metoda	iteracje	czas [s]
Jacobi	21	11.22
Gauss-Seidl	15	7.58

## Metoda Jacobiego

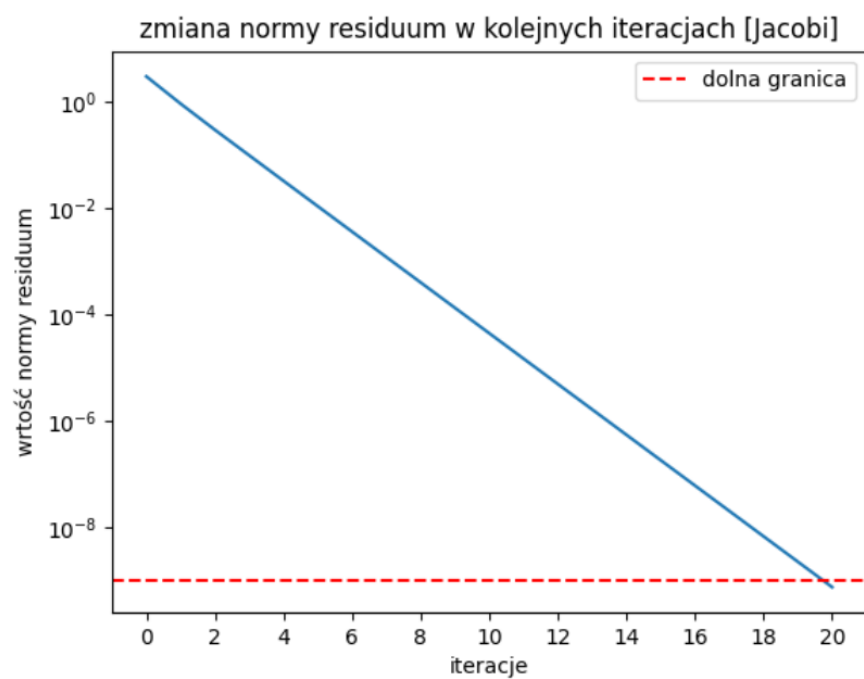


Figure 1: Wykres zmiany normy residuum dla równia z zadnia A

## Metoda Gaussa–Seidla

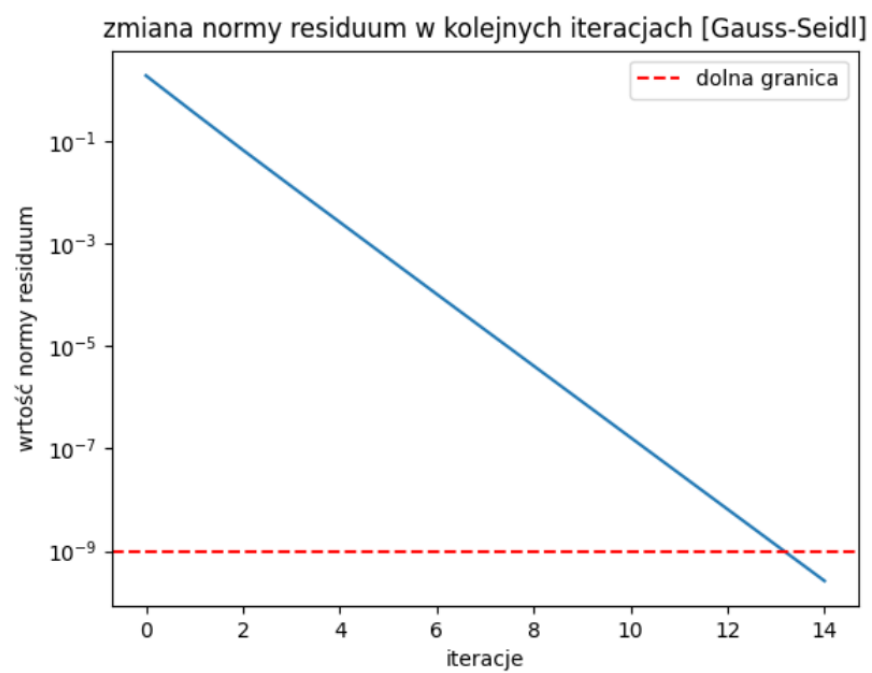


Figure 2: Wykres zmiany normy residuum dla równia z zadnia A

Obie metody

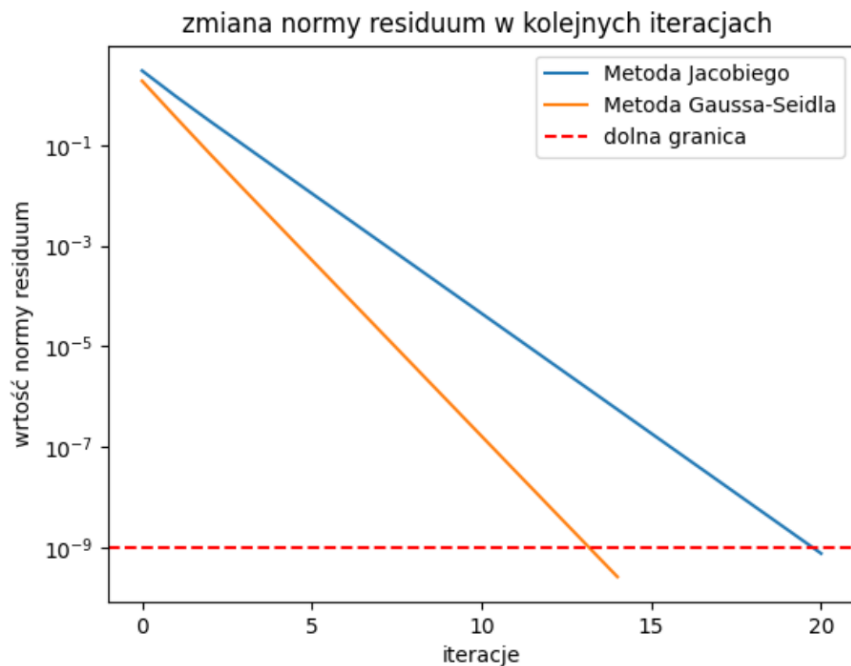


Figure 3: Wykres zmiany normy residuum dla równia z zadnia A

## 5 Zadanie C

W tym zadaniu przeprowadzmy podobną analizę jednak dla nieco zmodyfikowanej macierzy A.

$$\begin{bmatrix} 3 & -1 & -1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 & 3 & -1 & -1 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 & -1 & 3 & -1 & -1 & \cdots & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 3 & -1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \\ 0 & \cdots & \cdots & -1 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & -1 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ \vdots \\ x_{N-1} \\ x_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sin(4) \\ \sin(8) \\ \sin(12) \\ \sin(16) \\ \vdots \\ \sin(4(N-1)) \\ \sin(4N) \end{bmatrix} \quad (3)$$

Równanie liniowe postaci  $Ax = b$

Podczas próby wykorzystania obu metod, norma z residuum zaczyna rozbiegać do nieskończoności zamiast maleć. Powoduje to że algorytmy nigdy się

nie zatrzymają, przez co ani metoda Jacobiego, ani Gaussa-Seidla nigdy się nie zbiegnie. Algorytmy zakończą działanie dopiero po przejściu maksymalnej liczby iteracji jednak podany wynik nie będzie prawdziwy, dlatego dodajemy górną granicę wartości normy residuum aby nie wykonywać więcej iteracji gdy wiemy że nie przyniesie nam to i tak rozwiązania. Warto dodać że jeśli nie dodamy górnej granicy to przy liczeniu normy residuum dostaniemy wyjątek `OverflowError`.

## Metoda Jacobiego

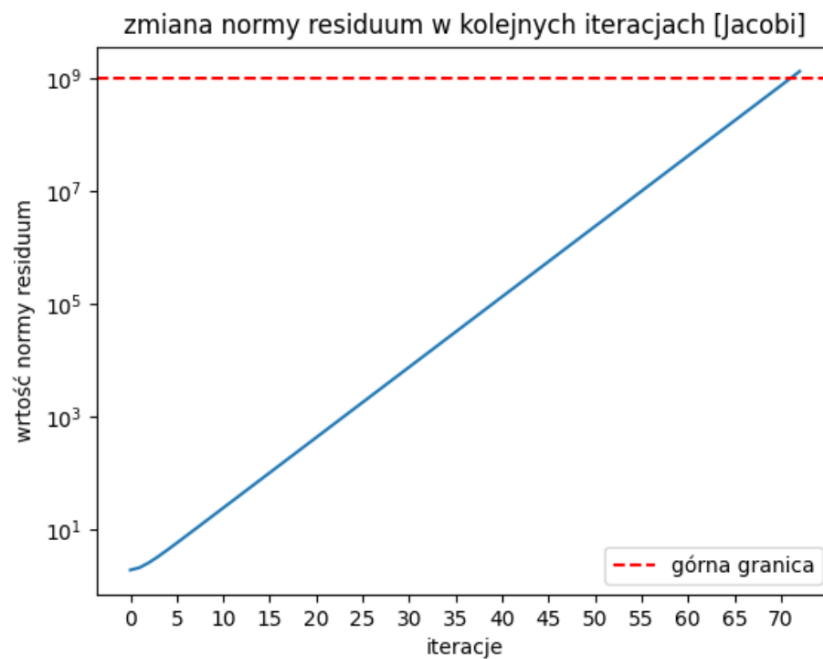


Figure 4: Wykres zmiany normy residuum dla równia z zadnia C

## Metoda Gaussa–Seidla

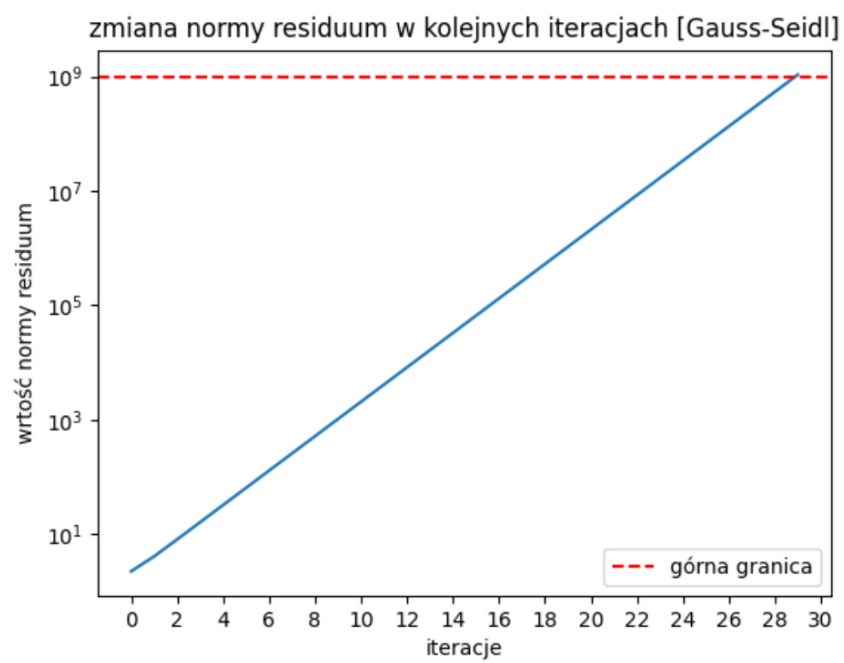


Figure 5: Wykres zmiany normy residuum dla równia z zadnia C

## Obie metody

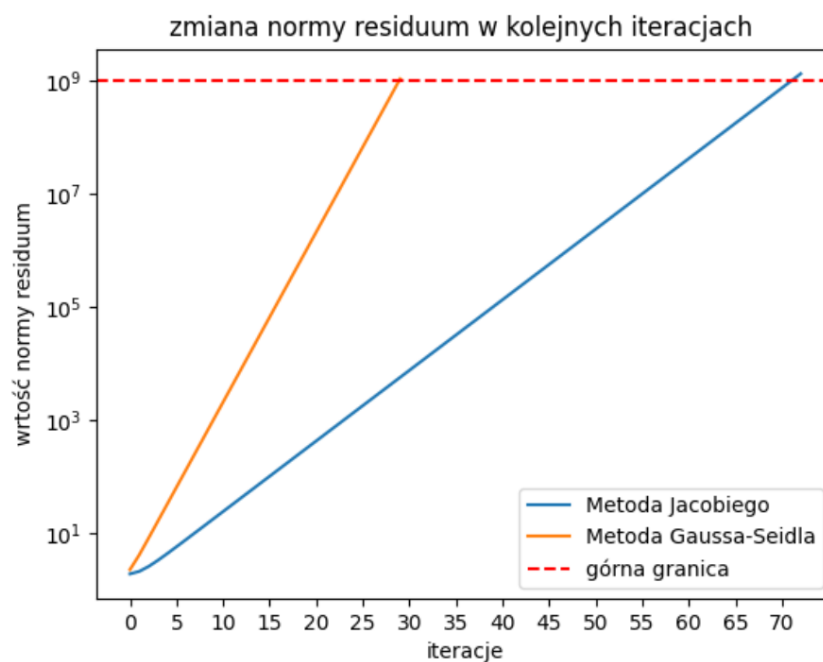


Figure 6: Wykres zmiany normy residuum dla równia z zadnia C.

Warto zauważyć że metody rozbiegają do nieskończoności z różną szybkością. Metoda Gaussa-Seidla osiąga górną granicę ponad 2 razy szybciej.

## 6 Zadanie D

W tym zadaniu należało rozwiązać równanie z zadania C za pomocą bezpośredniej metody LU. W przeciwieństwie do metod iteracyjnych faktoryzacja LU dobrze wyznaczyła rozwiązania tego równania. Norma z residuum z tak rozwiązanego równania wynosi  $8.5677 \cdot 10^{-13}$ . Norma rzędu  $10^{-13}$  jest bardzo mała, co świadczy o wysokiej dokładności rozwiązania.

```
Wartość normy residuum: 8.567671433602793e-13  
Czas obliczeń metodą faktoryzacji LU: 115.20985078811646 s
```

Figure 7: Wynik zastosowania faktoryzacji LU



## 7 Zadanie E

W tym zadaniu należało stworzyć wykres zależności czasu trwania obliczeń poszczególnych metod dla równania z zadania A i macierzy o rozmiarach:  $N = 100, 500, 1000, 1500$ .

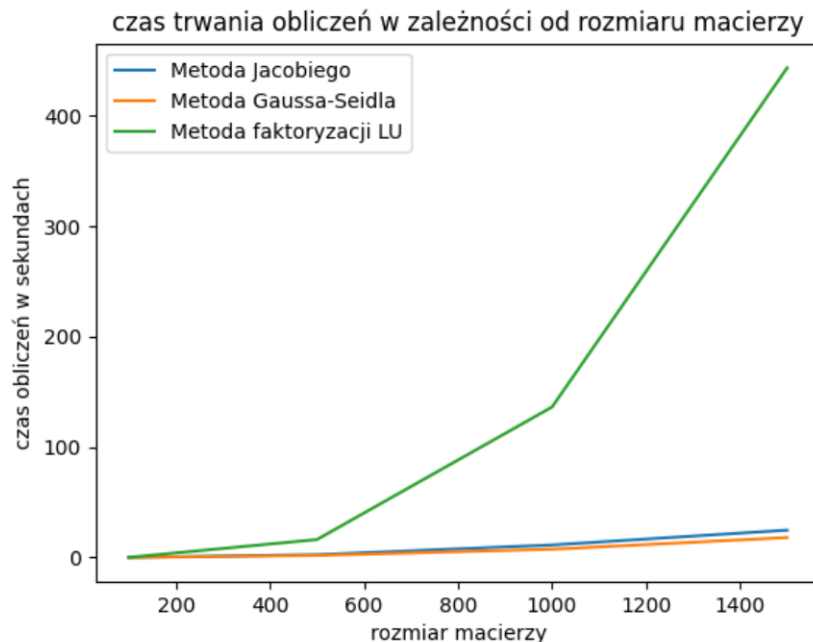


Figure 8: Porównanie wszystkich badanych metod rozwiązywania układów równań liniowych

## 8 Zadanie F - Wnioski

Z zadania B wynika, że metoda Gaussa-Seidla jest widocznie szybsza od Jacobiego, ponieważ wartości wektora  $x^k$  są wyliczane z wektora  $x^{k-1}$  z poprzedniej iteracji, w przeciwieństwie do Gaussa-Seidla, gdzie wykorzystywane są wartości wyliczone w bieżącej iteracji. Z wykresu 8 z zadania E wynika, że metody iteracyjne przeważają czasowo nad metodą bezpośrednią (faktoryzacja LU). Wynika to ze złożoności algorytmów, gdzie metoda Jacobiego i Gaussa-Seidla ma złożoność  $O(n^2)$ , podczas gdy LU ma  $O(n^3)$ , co jest złożonością rozkładu na macierze L oraz U, który w tej metodzie jest najbardziej kosztowny. Dlatego też można wywnioskować, że dla macierzy o dużych rozmiarach lepiej wykorzystywać metody iteracyjne. Teoria sprawdza się z wynikami z zadania E. Należy jednak mieć na uwadze, że krótszy czas uzyskujemy też kosztem dokładności, ponieważ w metodach iteracyjnych

może być ona mniejsza od faktoryzacji LU, co może mieć ogromne znaczenie w szczególnych przypadkach. Ponadto, w zależności od danej macierzy, metody iteracyjne mogą nie zbiegać się do poprawnego rozwiązania, tak jak to się zdarzyło w Zadaniu C, gdzie tylko metoda LU dała rozwiązanie (Zadanie D). Podsumowując wybór metody rozwiązywania równań liniowych ściśle zależy od macierzy na jakiej musimy to równanie rozwiązać oraz od oczekiwanej dokładności rozwiązania.