Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого Институт прикладной математики и механики Высшая школа прикладной математики и вычислительной физики

## Вычислительные комплексы

Отчёт по заданию N2

Работу выполнил: Д. А. Козлов Группа: 3630102/70201 Преподаватель: А. Н. Баженов

 $ext{Санкт-Петербург}$  2020

# Содержание

1.	Постановка задачи	3
2.	Теория	4
3.	Недоопределённая ИСЛАУ	5
	3.1. Оценка меры вариабельности ive	Ę
	3.2. Допусковое множество решений	Ę
	3.3. Анализ решения	6
4.	Переопределённая ИСЛАУ	8
	4.1. Оценка меры вариабельности ive	8
	4.2. Допусковое множество решений	Ć
	4.3. График распознающего функционала	
<b>5.</b>	Ссылки	10
П	ереленг использованных истопников	11

## 1. Постановка задачи

Решить недоопределённую интервальную систему линейных алгебраических уравнений (ИСЛАУ) с матрицей  $(2\times3)$  и переопределённую ИСЛАУ с матрицей  $(3\times2)$ . Используемые матрицы должны совпадать с точностью до транспонирования.

## 2. Теория

• Для исследования разрешимости ИСЛАУ используем распознающий функционал:

$$Tol(x) = \min_{1 \le i \le n} \left( rad \ b_i - \left| \min b_i - \sum_{j=1}^m a_{ij} * x_j \right| \right)$$

- Допусковое множество задаётся условием:  $\operatorname{Tol}(x) \geq 0$
- Формула для меры вариабельности ive:

$$ive(\mathbf{A}, \mathbf{b}) = \sqrt{n} \left( \min_{A \in \mathbf{A}} \operatorname{cond} A \right) \cdot \|\operatorname{arg} \max \operatorname{Tol}\| \cdot \frac{\max \operatorname{Tol}}{\|b\|}$$

• Формула для расчета бруса:

$$\tilde{\mathbf{x}} = [\text{arg max Tol-ive}, \text{arg max Tol} + \text{ive}]$$

## 3. Недоопределённая ИСЛАУ

В качестве исходной матрицы и решения выберем:

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 5 & 7 \\ 4 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Найдём вектор b:

$$b = A * x = \begin{pmatrix} 7 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Положим величины радиусов следующими:

$$\operatorname{rad} A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$

rad 
$$b = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Имеем ИСЛАУ:

$$\begin{pmatrix} [2;4] & [3;7] & [6;8] \\ [3;5] & [1;5] & [0;6] \end{pmatrix} * x = \begin{pmatrix} [4;10] \\ [1;7] \end{pmatrix}$$

Решение с помощью tolsolvty [5 ]: максимум распознающего функционала maxTol и значение аргмента, где этот максимум достигается:

$$\max \text{ Tol } = 0.667$$

$$\arg\max \text{ Tol } = \begin{pmatrix} 0.5556 \\ 0 \\ 0.5923 \end{pmatrix}$$

### 3.1. Оценка меры вариабельности ive

Минимальное число обусловленности матрицы ИСЛАУ min cond A:

$$\min_{A \in \mathbf{A}} \text{cond } A = 2.5206$$

Оценка меры вариабельности ive

$$ive(\mathbf{A}, \mathbf{b}) = \sqrt{3} * 2.5206 * 0.667 * \frac{0.812}{8.0623} = 0.2932$$

Брус оценки:

$$\tilde{\mathbf{x}} = \begin{pmatrix} [0.5556 - 0.2932; 0.5556 + 0.2932] \\ [-0.2932; 0.2932] \\ [0.5923 - 0.2932; 0.5923 + 0.2932] \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} [0.2623; 0.8488] \\ [-0.2932; 0.2932] \\ [0.2993; 0.8858] \end{pmatrix}$$

## 3.2. Допусковое множество решений

Построим допусковое множество решений для этой задачи с помощью функции IntLinIncR3. [4 ]

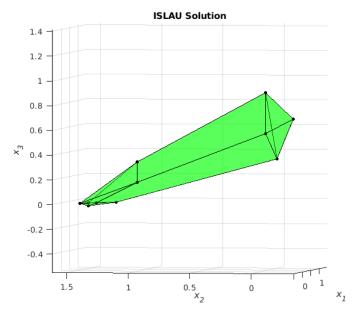


Рисунок 3.1. Допусковое множество решений недоопределённой ИСЛАУ

#### 3.3. Анализ решения

Построим брус оценки на том же графике, что и допусковое множество решений. Розовой звёздочкой отмечено решение, найденное с помощью алгоритма, и оно лежит внутри допускового множества.

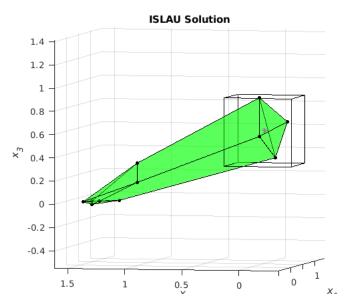


Рисунок 3.2. Допусковое множество решений недоопределённой ИСЛАУ и брус оценки решения

Также, можно заметить, что в этом случае arg max Tol  $\approx 0$  для переменной  $x_2$ , таким образом, можно рассмотреть брус 2D-проекции на плоскость  $x_20x_3$ :

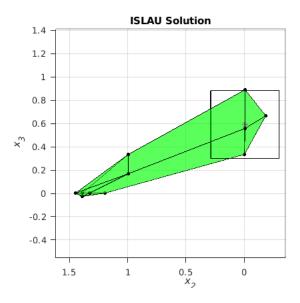


Рисунок 3.3. 2D-проекция допускового множества решений недоопределённой ИСЛАУ и бруса оценки решения

Следует отметить расположение точки arg max Tol на стыке ортантов. B связи c этим, брус не покрывает всего допускового множества, вычисленного программой EqnTolR3, входящей в пакет IntLinIncR3.

## 4. Переопределённая ИСЛАУ

Для переопределённой ИСЛАУ транспонируем матрицу A и будем использовать только первые 2 компоненты вектора x.

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 5 & 3 \\ 7 & 3 \end{pmatrix}$$

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Найдём вектор b:

$$b = A * x = \begin{pmatrix} -1\\2\\4 \end{pmatrix}$$

Положим величины радиусов такими же:

$$\operatorname{rad} A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$rad b = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}$$

Имеем ИСЛАУ:

$$\begin{pmatrix} [2;4] & [3;5] \\ [3;7] & [1;5] \\ [6;8] & [0;6] \end{pmatrix} * x = \begin{pmatrix} [-4;2] \\ [-1;5] \\ [1;7] \end{pmatrix}$$

Решение с помощью tolsolvty [5 ]: максимум распознающего функционала maxTol и значение аргмента, где этот максимум достигается:

$$\max \text{ Tol } = 0.7999$$

$$\operatorname{arg\ max\ Tol} = \begin{pmatrix} 0.3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

## 4.1. Оценка меры вариабельности ive

При транспонировании число обусловленности остаётся таким же:

$$\min_{A \in \mathbf{A}} \operatorname{cond} A = 2.5206$$

Теперь подставим в формулу:

$$ive(\mathbf{A}, \mathbf{b}) = \sqrt{2} * 2.5206 * 0.7999 * \frac{0.3}{4.5826} = 0.1867$$

Брус оценки:

$$\tilde{\mathbf{x}} = \begin{pmatrix} [0.3 - 0.1867; 0.3 + 0.1867] \\ [-0.1867; 0.1867] \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} [0.1133; 0.4867] \\ [-0.1867; 0.1867] \end{pmatrix}$$

#### 4.2. Допусковое множество решений

Построим допусковое множество решений для этой задачи с помощью функции IntLinIncR2. [3 ]

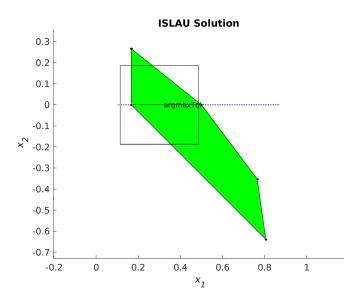


Рисунок 4.1. Допусковое множество решений переопределённой ИСЛАУ

На графике отмечен брус решения. Отметим, что найденное решение лежит на стыке ортантов и поэтому брус решения не покрывает всё допусковое множество целиком.

#### 4.3. График распознающего функционала

Построим график распознающего функционала  $Tol(x_1, x_2)$ .

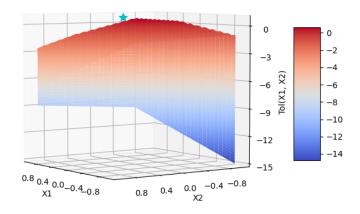


Рисунок 4.2. График распознающего функционала

На графике звёздочкой отмечена точка, где достигается максимум.

## 5. Ссылки

- Репозиторий с кодом программы и кодом отчёта: https://github.com/KoDim97/Computer-Systems/tree/lab3
- Презентации с лекций по вычислительным комплексам. [2
- $\bullet$  Интервальный анализ. Основы теории и учебные примеры: учебное пособие. Баженов А. H. [1  $\,$  ]

### Перечень использованных источников

- 1. Интервальный анализ. Основы теории и учебные примеры: учебное пособие. Баженов A. H. URL: https://elib.spbstu.ru/dl/2/s20-76.pdf/info.
- 2. Презентации с лекций. URL: https://cloud.mail.ru/public/5CaW/TsKmuyMp3/topic3.pdf.
- 3. Реализация и документация программы IntLinIncR2 для визуализации допускового множества. URL: http://www.nsc.ru/interval/Programing/MCodes/IntLinIncR2.pdf.
- 4. Реализация и документация программы IntLinIncR3 для визуализации допускового множества. URL: http://www.nsc.ru/interval/Programing/MCodes/IntLinIncR3.pdf.
- 5. Реализация функции tolsolvty на Python. Максим Смольский. URL: https://github.com/MaximSmolskiy/tolsolvty.