# **Kacper Kula**

Zadanie numeryczne nr 2

### **Omówienie**

Problem polega na rozwiązaniu układów macierzowych  $A_i$  y=b dla i = 1, 2 oraz analogicznym rozwiązaniu układów macierzowych z zaburzonym wektorem wyrazów wolnych  $A_i$   $y=b+\Delta b$  dla i = 1, 2.

Macierze są zdefiniowane następująco:

$$A_1 = \begin{bmatrix} 2.554219275 & 0.871733993 & 0.052575899 & 0.240740262 & 0.316022841 \\ 0.871733993 & 0.553460938 & -0.070921727 & 0.255463951 & 0.707334556 \\ 0.052575899 & -0.070921727 & 3.409888776 & 0.293510439 & 0.847758171 \\ 0.240740262 & 0.255463951 & 0.293510439 & 1.108336850 & -0.206925123 \\ 0.3160228410 & 0.707334556 & 0.847758171 & -0.206925123 & 2.374094162 \end{bmatrix}$$

$$A_2 = \begin{bmatrix} 2.645152285 & 0.544589368 & 0.009976745 & 0.327869824 & 0.424193304 \\ 0.544589368 & 1.730410927 & 0.082334875 & -0.057997220 & 0.318175706 \\ 0.009976745 & 0.082334875 & 3.429845092 & 0.252693077 & 0.797083832 \\ 0.327869824 & 0.057997220 & 0.252693077 & 1.191822050 & -0.103279098 \\ 0.4241933040 & 0.318175706 & 0.797083832 & -0.103279098 & 2.502769647 \end{bmatrix}$$

Wektor b zdefiniowany jest następująco:

```
b = (-0.642912346\,, -1.408195475\,, 4.595622394\,, -5.073473196\,, 2.178020609)^{\scriptscriptstyle T}
```

Zaburzenie  $\Delta b$  jest zdefiniowane jako losowy wektor o bardzo małej normie euklidesowej  $\|\Delta b\|_2 \!pprox\! 10^{-6}$ 

$$\text{B\'eqd} \left| \frac{A_1}{b + \Delta \, b} - \frac{A_1}{b} \right| \text{ wynosi:} \left| \begin{array}{c} 2964.62148954 \\ 10665.65354738 \\ 1388.82861924 \\ 2840.62047848 \\ 3526.60138187 \end{array} \right|$$

#### Wnioski

Małe zaburzenie wektora b spowodowało ogromne zmiany wyniku rozwiązania.

Macierz  $A_1$  jest źle uwarunkowana i niestabilna numerycznie, co może oznaczać, że jest bardzo blisko macierzy osobliwej.

## Porównanie wyników dla macierzy $A_2$ i wektora b z wynikiem macierzy $A_2$ z wektorem zaburzony b + $\Delta b$

Wynik 
$$A_2 y = b$$
 wynosi: 
$$\begin{bmatrix} 0.57747172 \\ -1.27378458 \\ 1.67675008 \\ -4.8157949 \\ 0.20156347 \end{bmatrix}$$

$$\mathsf{B} \mathsf{f} \mathsf{q} \mathsf{d} \left| \frac{A_2}{b + \Delta \, b} - \frac{A_2}{b} \right| \, \mathsf{wynosi:} \left[ \begin{matrix} 1.52955371 \mathrm{e}\text{-}06 \\ 6.26330180 \mathrm{e}\text{-}06 \\ 1.84216367 \mathrm{e}\text{-}06 \\ 1.02385908 \mathrm{e}\text{-}05 \\ 3.74273020 \mathrm{e}\text{-}06 \end{matrix} \right]$$

#### Wnioski

Małe zaburzenie wektora  $\boldsymbol{b}$  spowodowało niewielkie zmiany w wyniku rozwiązania.

Macierz  $A_2$  jest dobrze uwarunkowana i stabilna numerycznie.

## **Podsumowanie**

Błąd w macierzy 
$$A_1$$
 wyniósł: 
$$\begin{bmatrix} 1\\2\\3\\4\\5 \end{bmatrix}$$
 z kolei w macierzy  $A_2$  wyniósł: 
$$\begin{bmatrix} 1\\2\\3\\4\\5 \end{bmatrix}$$
 .

## Wnioski

Macierz  $A_2$  jest lepiej uwarunkowana numerycznie i ma większą stabilność niż macierz  $A_1$ , która jest gorzej uwarunkowana i ma złą stabilność numeryczną.

Dokładność rozwiązań jest zagwarantowana bardziej dla macierzy  $A_{\rm 1}$ , algorytmy numeryczne mogą pewniej i precyzyjniej podawać dla niej wyniki, w przeciwieństwie do macierzy  $A_{\rm 2}$