

12 grudnia 2019

Jakub Kujawa
Mikołaj Kowalski
Grupa G8

**Rozwiązywanie układu równań liniowych $XA=B$,
gdzie $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $B \in \mathbb{R}^{n \times n}$, zmodyfikowaną metodą
Doolittle'a (tj. poprzez rozkład $A = UL$, gdzie U jest
macierzą trójkątną górną, a L macierzą trójkątną
dolną z jedynkami na głównej przekątnej).
Wyznaczanie macierzy A^{-1} oraz $\det(A)$ na podstawie
rozkładu.**

Projekt nr 1

1 Opis metody

Rozwiązanie układu równań $XA=B$, gdzie $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $B \in \mathbb{R}^{n \times n}$, zmodyfikowaną metodą Doolittle'a opiera się na wyznaczeniu macierzy $L \in \mathbb{R}^{n \times n}$ oraz $U \in \mathbb{R}^{n \times n}$ takich, że L jest macierzą trójkątną dolną z jedynkami na głównej przekątnej, a U macierzą trójkątną górną oraz $A=UL$.

Niech:

$$U = \begin{pmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} & \dots & u_{1n} \\ 0 & u_{22} & u_{23} & \dots & u_{2n} \\ 0 & 0 & u_{33} & \dots & u_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & u_{nn} \end{pmatrix}.$$

oraz

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ l_{21} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ l_{31} & l_{32} & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ l_{n1} & l_{n2} & l_{n3} & \dots & 1 \end{pmatrix}.$$

Poszczególne elementy macierzy wyznaczamy ze wzorów:

$$u_{ij} = a_{ij} - \sum_{k=j+1}^n u_{ik} l_{kj} \quad (1)$$

oraz

$$l_{ij} = \frac{a_{ij} - \sum_{k=i+1}^n u_{ik} l_{kj}}{u_{ii}} \quad (2)$$

gdzie wzór (1) stosujemy dla $i \leq j$, a wzór (2) dla $i > j$. Schemat wyznaczania opiera się na naprzemiennym obliczaniu wartości elementów macierzy U w n-tej kolumnie, wartości elementów w n-tym wierszu macierzy L, n-1-szej kolumnie macierzy U, n-1-szym wierszu macierzy L itd.

Po wyznaczeniu macierzy L oraz U należy rozwiązać następujące równania:

$$YL = B \quad (3)$$

oraz

$$XU = Y \quad (4)$$

gdzie $Y \in \mathbb{R}^{n \times n}$.

Macierz Y z równania (3) wyznacza się za pomocą wzoru

$$y_{ij} = b_{ij} - \sum_{k=j+1}^n y_{ik} l_{kj}$$

wyznaczając kolejne kolumny macierzy zaczynając od n-tej.

Natomiast macierz X z równania (4) wyznacza się za pomocą wzoru

$$x_{ij} = \frac{y_{ij} - \sum_{k=1}^{i-1} x_{ik} u_{ki}}{u_{jj}}$$

wyznaczając kolejne kolumny macierzy zaczynając od pierwszej.

Wyznacznik macierzy A wyznaczymy dzięki zależności:

$$\det(A) = \det(UL) = \det(U) * \det(L)$$

Natomiast z własności macierzy trójkątnych mamy:

$$\det(L) = \prod_{i=1}^n l_{i,i} = 1$$

Zatem

$$\det(A) = \det(U)$$

Wyznaczając odwrotność macierzy A również skorzystamy z wyznaczonych wcześniej macierzy L i U:

$$A^{-1} = (UL)^{-1} = L^{-1}U^{-1}$$

gdzie L^{-1} i U^{-1} istnieją tylko, gdy $\det(U) \neq 0$, czyli gdy żadna wartość na głównej przekątnej macierzy U nie jest równa 0.

Niech

$$L^{-1} = \begin{pmatrix} l'_{11} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ l'_{21} & l'_{22} & 0 & \dots & 0 \\ l'_{31} & l'_{32} & l'_{33} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ l'_{n1} & l'_{n2} & l'_{n3} & \dots & l'_{nn} \end{pmatrix}.$$

oraz

$$U^{-1} = \begin{pmatrix} u'_{11} & u'_{12} & u'_{13} & \dots & u'_{1n} \\ 0 & u'_{22} & u'_{23} & \dots & u'_{2n} \\ 0 & 0 & u'_{33} & \dots & u'_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & u'_{nn} \end{pmatrix}.$$

Z własności macierzy trójkątnych mamy:

$$l'_{ii} = 1$$

oraz

$$u'_{ii} = \frac{1}{u_{ii}}$$

Pozostałe elementy macierzy L^{-1} oraz U^{-1} wyznaczymy, wykorzystując wzory:

$$l'_{ij} = - \sum_{k=j+1}^n l_{ik} l'_{kj}$$

oraz

$$u'_{ij} = - \frac{\sum_{k=i+1}^n u_{ik} u'_{kj}}{u_{ii}}$$

gdzie elementy macierzy L^{-1} wyznaczamy wierszami od pierwszego do n-tego, a elementy macierzy U^{-1} wierszami od n-tego do pierwszego.

Wykorzystując program do wyliczenia macierzy X nie unikniemy błędów obliczeniowych. Ich analizę oprzemy na wyliczeniach:

i) wskaźnika uwarunkowania macierzy A:

$$\text{cond}(A) = \|A^{-1}\| \|A\|$$

ii) błędu rozkładu:

$$e_{dec} = \frac{\|A - UL\|}{\|A\|}$$

iii) błędu względnego:

$$e_{rel} = \frac{\|X - Z\|}{\|Z\|}$$

iv) współczynnika stabilności:

$$wsp_{stab} = \frac{\|X - Z\|}{\|Z\|cond(A)}$$

v) współczynnika poprawności:

$$wsp_{popr} = \frac{\|B - XA\|}{\|A\|\|X\|}$$

gdzie Z jest dokładnym rozwiązaniem układu, X rozwiązaniem obliczonym numerycznie przybliżeniem wyznaczonym naszym algorytmem, a A^{-1} wyznaczoną przez nas odwrotnością macierzy A .

2 Opis programu obliczeniowego

W czasie tworzenia programu obliczeniowego zostały stworzone następujące funkcje:

1. `mdoolittle(A)=[U,L]`:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A i wyznacza jej rozkład UL
2. `invmd(A)=[Ai]`:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A i wyznacza jej odwrotność za pomocą rozkładu UL
3. `solvemd(A,B)=[X]`:
przyjmuje za argument macierze kwadratowe o tych samych wymiarach A oraz B i wyznacza rozwiązanie układu nierówności $XA=B$ za pomocą rozkładu UL
4. `detmd(A)=d`:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A i wyznacza jej wyznacznik za pomocą rozkładu UL
5. `edec(A,p)=e`:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A oraz p -normę i wyznacza błąd rozkładu macierzy A zmodyfikowaną metodą Doolittle'a korzystając z p -normy

6. $\text{erel}(A,B,p)=e$:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A, macierz kwadratową B oraz p-normę i wyznacza błąd względny (korzystając z p-normy) rozwiązania układu $XA=B$ zmodyfikowaną metodą Doolittle'a
7. $\text{wspopr}(A,B,p)=w$:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A, macierz kwadratową B oraz p-normę i wyznacza współczynnik poprawności (korzystając z p-normy) rozwiązania układu $XA=B$ zmodyfikowaną metodą Doolittle'a
8. $\text{wspstab}(A,B,p)=w$:
przyjmuje za argument macierz kwadratową A, macierz kwadratową B oraz p-normę i wyznacza współczynnik stabilności (korzystając z p-normy) rozwiązania układu $XA=B$ zmodyfikowaną metodą Doolittle'a względem rozwiązania $X = B \cdot A^{-1}$

3 Przykłady obliczeniowe

By zbadać poprawność naszego programu sprawdzimy jego działanie dla pewnych konkretnych typów macierzy:

1. Macierz Hilberta:
Tworzymy ją za pomocą funkcji $\text{hilb}(n)$, która tworzy macierz kwadratową Hilberta o n kolumnach i wierszach
2. Macierz Wilkinsona:
Tworzymy ją za pomocą funkcji $\text{wilkinson}(n)$, która tworzy macierz kwadratową Wilkinsona o n kolumnach i wierszach.
3. Macierz magiczna:
Tworzymy ją za pomocą funkcji $\text{magic}(n)$, która tworzy macierz kwadratową magiczną o n kolumnach i wierszach.

Wyniki będziemy sprawdzać dla 2 określonych macierzy B:

1. opcja pierwsza:
macierz Hilberta o wymiarach takich jak macierz A
2. opcja druga:
macierz wilkinsona o wymiarach takich jak macierz A

Tabela 1: Macierz Hilberta i opcja pierwsza macierzy B

n	$\text{cond}(A)$	e_{dec}	e_{rel}	wsp_{stab}	wsp_{popr}
3	524.0568	0	$3.6864e - 15$	$7.0343e - 18$	0
5	$4.7661e + 05$	$3.9960e - 16$	$1.6140e - 12$	$3.3864e - 18$	$2.2474e - 16$
7	$4.7537e + 08$	$6.4816e - 16$	$3.3720e - 09$	$7.0934e - 18$	$1.3677e - 16$
9	$4.9315e + 11$	$5.9270e - 15$	$3.6043e - 06$	$7.3086e - 18$	$4.8327e - 17$
11	$5.2202e + 14$	$3.7619e - 14$	0.0037	$7.1253e - 18$	$6.4185e - 17$

Tabela 2: Macierz Wilkinsona i opcja pierwsza macierzy B

n	$\text{cond}(A)$	e_{dec}	e_{rel}	wsp_{stab}	wsp_{popr}
3	2	0	1	0.5	$3.3161e - 17$
5	7.4897	0	1	0.1335	$5.2256e - 17$
7	14.0383	$2.9515e - 17$	1	0.0712	$3.4306e - 17$
9	18.6369	$2.3387e - 17$	1	0.0537	$3.0899e - 17$
11	22.6370	$1.9321e - 17$	1	0.0442	$3.9526e - 17$

Tabela 3: Macierz Magiczna i opcja pierwsza macierzy B

n	$\text{cond}(A)$	e_{dec}	e_{rel}	wsp_{stab}	wsp_{popr}
3	4.3301	0	1	0.2309	$8.0675e - 17$
5	5.4618	$1.0931e - 16$	1	0.1831	$1.1443e - 16$
7	7.1113	$9.4498e - 16$	1	0.1406	$2.4545e - 16$
9	9.1017	$1.8403e - 15$	1	0.1099	$2.9130e - 16$
11	11.1021	0.9180	1	0.0901	0.0774

Tabela 4: Macierz Hilberta i opcja druga macierzy B

n	$\text{cond}(A)$	e_{dec}	e_{rel}	wsp_{stab}	wsp_{popr}
3	4.3301	0	1	0.2309	$8.0675e - 17$
5	$4.7661e + 05$	$3.9960e - 16$	$4.3481e + 05$	0.9123	$1.4980e - 17$
7	$4.7537e + 08$	$6.4816e - 16$	$4.4717e + 08$	0.9407	$5.4010e - 18$
9	$4.9315e + 11$	$5.9270e - 15$	$6.1403e + 11$	1.2451	$1.0786e - 17$
11	$5.2202e + 14$	$3.7619e - 14$	$7.9062e + 14$	1.5145	$9.7706e - 18$

Tabela 5: Macierz Wilkinsona i opcja druga macierzy B

n	$\text{cond}(A)$	e_{dec}	e_{rel}	wsp_{stab}	wsp_{popr}
3	2	0	0	0	0
5	7.4897	0	$4.1633e-17$	$5.5588e-18$	0
7	14.0383	$2.9515e-17$	$9.0653e-17$	$6.4575e-18$	0
9	18.6369	$2.3387e-17$	$2.0414e-16$	$1.0964e-17$	$1.3865e-33$
11	22.6370	$1.9321e-17$	$2.1708e-16$	$9.5894e-18$	$3.8642e-17$

Tabela 6: Macierz Magiczna i opcja druga macierzy B

n	$\text{cond}(A)$	e_{dec}	e_{rel}	wsp_{stab}	wsp_{popr}
3	4.3301	0	0.9822	0.2269	$2.4016e-16$
5	5.4618	$1.0931e-16$	0.9993	0.1830	$1.9806e-16$
7	7.1113	$9.4498e-16$	0.9999	0.1406	$4.4752e-16$
9	9.1017	$1.8403e-15$	1	0.1099	$4.4632e-16$
11	11.1021	0.9180	0.9999	0.0901	0.1154

Dokładne rozwiązania dla $n=5$ w każdym z powyższych przypadków:

1. przypadek:

rozwiązanie wyznaczone przez program:

$$X = \begin{pmatrix} 1.0000 & 0.0000 & -0.0000 & 0.0000 & -0.0000 \\ 0 & 1.0000 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1.0000 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1.0000 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1.0000 \end{pmatrix}.$$

rozwiązanie dokładne:

$$X = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

2. przypadek:

rozwiązanie wyznaczone przez program:

$$X = \begin{pmatrix} 0.4917 & 0.0167 & -0.0083 & 0.3167 & -0.0583 \\ 0.2042 & 0.0917 & 0.0375 & 0.1583 & 0.0042 \\ 0.1226 & 0.0881 & 0.0393 & 0.1119 & 0.0155 \\ 0.0860 & 0.0780 & 0.0360 & 0.0887 & 0.0182 \\ 0.0657 & 0.0687 & 0.0323 & 0.0742 & 0.0185 \end{pmatrix}.$$

rozwiązanie dokładne:

$$X = \begin{pmatrix} 0.4917 & 0.0167 & -0.0083 & 0.3167 & -0.0583 \\ 0.2042 & 0.0917 & 0.0375 & 0.1583 & 0.0042 \\ 0.1226 & 0.0881 & 0.0393 & 0.1119 & 0.0155 \\ 0.0860 & 0.0780 & 0.0360 & 0.0887 & 0.0182 \\ 0.0657 & 0.0687 & 0.0323 & 0.0742 & 0.0185 \end{pmatrix}.$$

3. przypadek:

rozwiązanie wyznaczone przez program:

$$X = \begin{pmatrix} 0.0083 & 0.0329 & -0.0257 & 0.0104 & 0.0092 \\ 0.0057 & 0.0134 & -0.0094 & 0.0068 & 0.0057 \\ 0.0043 & 0.0080 & -0.0046 & 0.0050 & 0.0042 \\ 0.0034 & 0.0055 & -0.0025 & 0.0039 & 0.0033 \\ 0.0028 & 0.0042 & -0.0014 & 0.0032 & 0.0027 \end{pmatrix}.$$

rozwiązanie dokładne:

$$X = \begin{pmatrix} 0.0083 & 0.0329 & -0.0257 & 0.0104 & 0.0092 \\ 0.0057 & 0.0134 & -0.0094 & 0.0068 & 0.0057 \\ 0.0043 & 0.0080 & -0.0046 & 0.0050 & 0.0042 \\ 0.0034 & 0.0055 & -0.0025 & 0.0039 & 0.0033 \\ 0.0028 & 0.0042 & -0.0014 & 0.0032 & 0.0027 \end{pmatrix}.$$

4. przypadek:

rozwiązanie wyznaczone przez program:

1.0e+05 *

$$X = \begin{pmatrix} -0.0025 & 0.0420 & -0.1680 & 0.2408 & -0.1134 \\ 0.0077 & -0.1440 & 0.6153 & -0.9212 & 0.4473 \\ -0.0170 & 0.3168 & -1.3650 & 2.0608 & -1.0080 \\ 0.0028 & -0.0462 & 0.1848 & -0.2660 & 0.1260 \\ -0.0014 & 0.0168 & -0.0420 & 0.0280 & 0.0000 \end{pmatrix}.$$

rozwiązanie dokładne:

1.0e+05 *

$$X = \begin{pmatrix} -0.0025 & 0.0420 & -0.1680 & 0.2408 & -0.1134 \\ 0.0077 & -0.1440 & 0.6153 & -0.9212 & 0.4473 \\ -0.0170 & 0.3168 & -1.3650 & 2.0608 & -1.0080 \\ 0.0028 & -0.0462 & 0.1848 & -0.2660 & 0.1260 \\ -0.0014 & 0.0168 & -0.0420 & 0.0280 & 0.0000 \end{pmatrix}.$$

5. przypadek:

rozwiązanie wyznaczone przez program:

$$X = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

rozwiązanie dokładne:

$$X = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

6. przypadek:

rozwiązanie wyznaczone przez program:

$$X = \begin{pmatrix} 0.0333 & 0.0650 & -0.0754 & 0.0150 & 0.0083 \\ 0.0079 & 0.0169 & -0.0369 & 0.0169 & 0.0413 \\ 0.0478 & -0.0438 & 0.0062 & 0.0562 & -0.0355 \\ -0.0228 & 0.0015 & 0.0554 & 0.0015 & 0.0105 \\ 0.0102 & 0.0035 & 0.0938 & -0.0465 & -0.0148 \end{pmatrix}.$$

rozwiązanie dokładne:

$$X = \begin{pmatrix} 0.0333 & 0.0650 & -0.0754 & 0.0150 & 0.0083 \\ 0.0079 & 0.0169 & -0.0369 & 0.0169 & 0.0413 \\ 0.0478 & -0.0438 & 0.0062 & 0.0562 & -0.0355 \\ -0.0228 & 0.0015 & 0.0554 & 0.0015 & 0.0105 \\ 0.0102 & 0.0035 & 0.0938 & -0.0465 & -0.0148 \end{pmatrix}.$$

4 Analiza wyników

Cos tu sie zanalizuje, ale chyba dopiero po poprawieniu invmd.

Literatura

- [1] G. Dahlquist and Å. Björck, Metody numeryczne, PWN, Warszawa, 1983.
- [2] J. i M. Jankowscy, Przegląd metod i algorytmów numerycznych, cz. 1, WNT, Warszawa, 1981.

Wszelkie pytania i wnioski prosimy kierować na adres:
wrubelki@wp.pl