Metody Elementów Skończonych Sprawozdanie wykonał **Mikita Shmialiou** Temat: Symulacja ustalonych & nieustalonych procesów cieplnych

Symulacja ustalonych procesów cieplnych

Wstęp

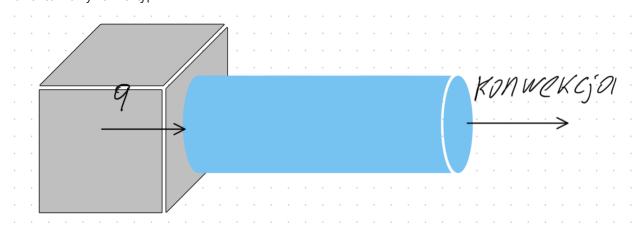
Celem tej części sprawozdania jest obliczenie rozkładu temperatury w jednowymiarowym pręcie. Zadanie będzie rozwiązane na kilka sposobów:

- 1. Analityczne rozwiązanie układu równań oraz napisanie kodu w Pythonie na podstawie tego rozwiązania
- przez bezpośrednią minimalizację funkcjonału w programie Excel

Przedstawienie modelu z warunkami brzegowymi

Analiza odbywa się na pręcie o długości L przy procesie ustalonego przewodnictwa ciepła. Zakładamy, że wymiana ciepła odbywa się tylko na końcach pręta:

- na początku pręta mamy strumień ciepła q
- na końcu mamy konwekcję



Podstawy rozwiązania MES dla problemu optymalizacji bezpośredniej

Rozwiązanie polega na poszukiwaniu minimum funkcjonału energetycznego J. Przy jednowymiarowym, ustalonym przepływie ciepła oraz z warunkami brzegowymi J wygląda:

$$J = \int_{V} \left[\frac{1}{2} \left(k_{x}(t) \left(\frac{\partial t}{\partial x} \right)^{2} + k_{y}(t) \left(\frac{\partial t}{\partial y} \right)^{2} + k_{z}(t) \left(\frac{\partial t}{\partial z} \right)^{2} \right) - 2Qt \right] dV$$

Dane wejściowe:
$$k = 50 \frac{W}{mK}$$
; $\alpha = 10 \frac{W}{m^2 K}$; $S = 2 m^2$; $L = 5 m$; $L^{(1)} = L^{(2)} = 2.5 m$; $Q = -150 \frac{W}{m^2}$; $t_{\infty} = 400 K$

Wyniki MES dla problemu rozwiązywanego Excelem

3-węzlowy element

$$C^{(1)} = \frac{Sk}{L^{(1)}} = \frac{2m^2 \cdot 50 \frac{W}{mK}}{2,5m} = 40 \frac{W}{K} = C^{(2)};$$

$$\alpha S = 10 \frac{W}{m^2 K} \cdot 2m^2 = 20 \frac{W}{K};$$

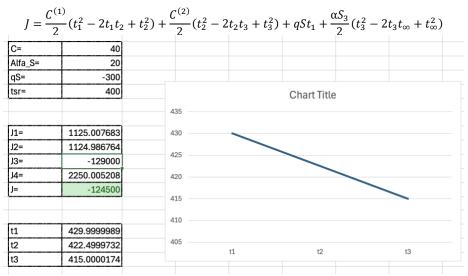
$$qS = -150 \frac{W}{m^2} \cdot 2m^2 = -300W;$$

$$\alpha St_{\infty} = 10 \frac{W}{m^2 K} \cdot 2m^2 \cdot 40K = 8000W.$$

Stąd, otrzymuje się następujący układ równań:

$$\begin{bmatrix} 40 & -40 & 0 \\ -40 & 80 & -40 \\ 0 & -40 & 60 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t_1 \\ t_2 \\ t_3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -300 \\ 0 \\ -8000 \end{bmatrix} = 0$$

Po jego rozwiązaniu względem t uzyskano $\{t\}=\{430, 422.5, 415\}$.



Wyniki w EXCELu są bardzo bliskie do tych, co były otrzymane analitycznie, co świadczy o tym, że znalezienie temperatur za pomocą SOLVER'a (minizacja) odbyło się poprawnie.

5-węzlowy element

Dla obliczenia 5 węzłów trzeba delikatnie zmodyfikować plik EXEL'owy. Żeby osiągnąć ten cel trzeba podzielić nasz pręt o długość L na 4 elementy skończony. W rezultacie ilość węzłów będzie wynosiła 5. Trzeba rozszerzyć poprzednie równania do 5 węzłów.

Dane wejściowe, które uległy zmianie:

$$L^{(1)} = L^{(2)} = L^{(3)} = L^{(4)} = 1.25 m;$$

$$C^{(1)} = \frac{Sk}{L^{(1)}} = \frac{2m^2 \cdot 50 \frac{W}{mK}}{1.25m} = 80 \frac{W}{K} = C^{(2)};$$

Globalna macierz sztywności dla 5 węzłów (5x5):

[alfaS w ostatnim węźle to konwekcja]

$$[H] = egin{bmatrix} 80 & -80 & 0 & 0 & 0 \ -80 & 160 & -80 & 0 & 0 \ 0 & -80 & 160 & -80 & 0 \ 0 & 0 & -80 & 100 \ \end{pmatrix}$$

Wektor obciążeń:

$$\{P\} = \left\{egin{array}{c} -300 \ 0 \ 0 \ -8000 \end{array}
ight\}$$

Ostateczny układ równań dla 5 węzłów:

$$\begin{bmatrix} 80 & -80 & 0 & 0 & 0 \\ -80 & 160 & -80 & 0 & 0 \\ 0 & -80 & 160 & -80 & 0 \\ 0 & 0 & -80 & 160 & -80 \\ 0 & 0 & 0 & -80 & 100 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t_1 \\ t_2 \\ t_3 \\ t_4 \\ t_5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -300 \\ 0 \\ 0 \\ -8000 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Z tego równania wynika, że temperatury są równe:

$$t_1 = 430$$

$$t_2 = 426.25$$

$$t_3 = 422.5$$

$$t_4 = 418.75$$

$$t_5 = 415$$

Wzór J dla 5-węzłowego układu:

$$J = \frac{C^{(1)}}{2} (t_1^2 - 2t_1t_2 + t_2^2) + \frac{C^{(2)}}{2} (t_2^2 - 2t_2t_3 + t_3^2) + \frac{C^{(3)}}{2} (t_3^2 - 2t_3t_4 + t_4^2) \\ + \frac{C^{(4)}}{2} (t_4^2 - 2t_4t_5 + t_5^2) + qSt_1 + \frac{\alpha S_5}{2} (t_5^2 - 2t_5t_\infty + t_\infty^2) \\ \hline \\ \frac{C^2}{4} & 80 \\ \frac{Alfa_1S^2}{4} & 20 \\ \frac{qS^2}{4} & -300 \\ \frac{dS^2}{4} & -300$$

Wyniki w EXCELu są bardzo bliskie do tych, co były otrzymane analitycznie, co świadczy o tym, że znalezienie temperatur za pomocą SOLVER'a (minizacja) odbyło się poprawnie.

Kod:

```
> ∨ ↔ ↔ ⊕ 🗓 ···
 You, 1 second ago | 1 author (You)
import numpy as np
from element import Element
                                                                                                                                                                                                          import numpy as np
from typing import Optional
                                                                                                                                                                                                       # dane
k = 50 # W/mk
alpha = 10 # W/m2K
alpha = 10 # W/m2K

5 = 2 # m^2

LG = 5 # m - długość

q = -150 # W/m^2

Lyr = 400 # K

ME = 4 # liczba elemetów

MN = ME + 1 # liczba węzłów

delta_L = LG / ME

dir = 1 # 1 from left to right; -1 from right to left
                                                                                                                                                                                                                       self.is_start: bool = is_start
self.is_end: bool = is_end
self.length: float = length
seif.ength: //oat = length
seif.q: float = q
seif.ft.sr: float = t_sr
seif.fs: float = S
seif.fk: float = S
seif.fk: float = S
seif.fk: float = alpha
seif.dir: int = dir # 1 from left to right; -1 from right to left
                                                                                                                                                                                                                   if not self.is_start:

# we use it only in case of the first element
self.q = 0
if not self.is_end:

# we use it only in case of the last element
self.alpha = 0
elemnts = []
 self.addon: Optional[any] = None
self.C: float = self._calculate_C()
self.H: np.ndarray = self._calculate_H()
self.P: np.ndarray = self._calculate_P()
                                                                                                                                                                                                               def _calculate_C(self) -> float:
    return self.S * self.k / self.length
                                                                                                                                                                                                               def _calculate_P(self) -> np.ndarray:
    return np.array(
 for i in range(ME):
    element: Element = elemnts[i]
    matrix_h = element.H
    matrix_P = element.P
                 rix.P = etement.r
row_ind, row in enumerate(matrix_h):
for col_ind, val in enumerate(row):
    final_H[i + row_ind][i + col_ind] += val
                                                                                                                                                                                                                                              -self.t_sr * self.alpha * self.S
# != 0 only when element is LAST
         for col_ind, val in enumerate(matrix_P):
    final_P[i + col_ind][0] += val[0] # val should has only 1 element
Element.print_equation(
final_H,
final_P
                                                                                                                                                                                                               def _calculate_H(self) -> np.ndarray:
                                                                                                                                                                                                                       # take a look later

conv: float = self.C + (conv if self.dir = -1 else 0)

el_00: float = self.C + (conv if self.dir = 1 else 0)

return np.array(
res = Element.solve_equation(
   final_H,
   final_P,
                                                                                                                                                                                                                                       [el_00, -self.C],
[-self.C, el_11]
                                                                                                                                                                                                                @staticmethod
def print_equation(H_lines: np.ndarray, P_lines: np.ndarray) -> None:
H_lines = np.array2string(H_lines, separator=' ').splitlines()
P_lines = np.array2string(P_lines, separator=' ').splitlines()
                                                                                                                                                                                                                       # Zip and print
t_ind: int = 1
for H_line, P_line in zip(H_lines, P_lines):
    print(f"(H_line) |t_(t_ind)| + {P_line}")
t_ind == 1
                                                                                                                                                                                                               def print(self) -> None:
    H_lines: list(str] = np.array2string(self.H, separator=' ').splitlines()
    P_lines: list(str) = np.array2string(self.P, separator=' ').splitlines()
                                                                                                                                                                                                                       # Zip and print
for H_line, P_line in zip(H_lines, P_lines):
    print(f"{H_line} {P_line}")
                                                                                                                                                                                                                 @staticmethod
def solve_equation(#: np.ndarray, P: np.ndarray) -> np.ndarray;
                                                                                                                                                                                                                        # Ensure that H is invertible (non-singular)
if np.linalg.det(H) == 0:
    raise ValueError("Matrix H is singular and cannot be inverted.")
                                                                                                                                                                                                                        # Solve for t
t = -np.linalg.inv(H) @ P
```

(Ważne – zmiana zmiennej dir nie jest poprawnie uwzględniona, czyli wyniki będę złe)

```
→ lab1 git:(master) × echo "3 węzły"; python main.py
                                        3 wezły
                                        [[ 40. -40. 0.] |t_1|

[-40. 80. -40.] |t_2|

[ 0. -40. 60.]] |t_3|
                                                                      + [[ -300.]
                                                                      + [ 0.]
                                                                      + [-8000.]]
                                        [[430.]
                                         [422.5]
                                         [415.]]
Wyniki odpalania programu dla 3 i 5 węzłów
→ lab1 git:(master) × echo "5 węzłów"; python main.py
5 węzłów
 [[80. -80. 0. 0. [-80. 160. -80. 0.
[[ 80. -80.
                         0.] |t_1|
                                      + [[ -300.]
                         0.] |t_2|
                                      + [
                                               0.]
 [ 0. -80. 160. -80.
                                      + [
                         0.] |t_3|
                                               0.]
 [ 0. 0. -80. 160. -80.] |t_4|
                                      + [
                                               0.]
[ 0. 0. 0. -80. 100.]] |t_5|
[[430. ]
                                      + [-8000.]]
 [426.25]
 [422.5]
 [418.75]
```

Jak widać wyniki są identycznie wynikom otrzymanym analitycznie Porównanie wyników:

3 węzły

		Kod	Excel	$\Delta t = kod - excel$		
	t_1	430	429.9999989	1.14895E-06		
	t_2	422.5	422.4999732	2.67601E-05		
	t_3	415	415.0000174	-1.7359E-05		

5 węzłów

	Kod	Excel	$\Delta t = kod - excel$
t_1	430	429.9892231	1.077688E-02
t_2	426.25	426.2394368	1.056325E-02
t_3	422.5	422.4900778	9.922192E-03
t_4	418.74	418.7411473	-1.147340E-03
t_5	415	414.9926552	7.344792E-03

Różnice między wynikami z kodu i EXCEL'a są niewielkie i wynikają z dokładności narzędzia SOLVER.

Code Addon

Po sprawdzaniu poprawności działania kodu dla obliczenia ustalonego procesu powstał pomysł o zrobieniu wizualizacji do kodu. Wizualizacja polega na korzystaniu z dodatkowych bibliotek, żeby stworzyć graficzny widok do zaprezentowania wyników oraz ułatwienia korzystania z stworzonego narzędzia. Kod:

```
| Secretary | Secr
```

Ten kod był wygenerowany za pomocą ChatGPT na podstawie kodu, który był umieszczony wcześniej i służy wyłącznie do wizualizacji.

"Projekt" składa się z 3 plików:

- 1. app.py wizualizacja + logika z pliku main.py
- 2. Dockerfile
- 3. Cloudbuild.yaml

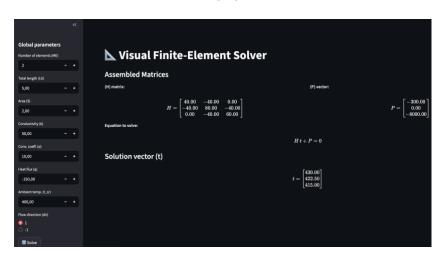
Pliki Dockerfile oraz Cloudbuild.yaml są potrzebne dla możliwości umieszczenia tego projektu w chmurze GCP, żeby dodać możliwość zaprezentowania tego programu wielu ludziom.

Aplikacja będzie dostępna w chmurze pod następnym linkiem (do 29/06/2025):

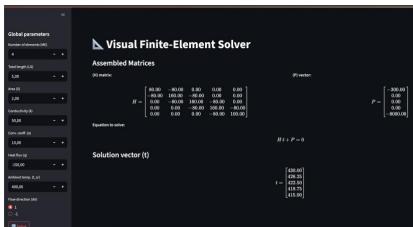
https://streamlit-app-83611701832.europe-central2.run.app/

Demo

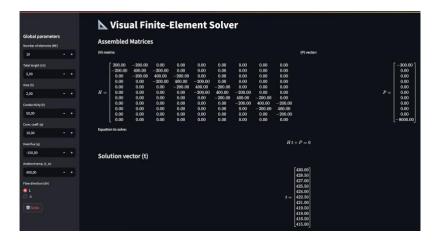
2 elementy



4 elementy



10 elementów



Podsumowanie i wnioski

W ramach sprawozdania była zrobiona symulacja ustalonego przepływu ciepła w pręcie za pomocą MES. Zastosowane rozwiązania:

- 1. Rozwiązanie analityczne (układ równań)
- 2. Minimalizacja funkcjonału za pomocą SOLVER'a
- 3. Rozwiązanie własnym programem w Pythonie

Wszystkie metody dały zbliżone wyniki, co potwierdza poprawność modeli. Zwiększenie liczby węzłów daje nam bardziej szczególny rozkład temperatury, trzymając się przy tym zgodności wartości na brzegach. Stworzenie aplikacji webowej nie było wymagane, ale to stanowi praktyczne rozszerzenie "projektu" oraz ułatwia prezentację oraz analizę wyników.

Symulacja nieustalonych procesów cieplnych

Wstęp

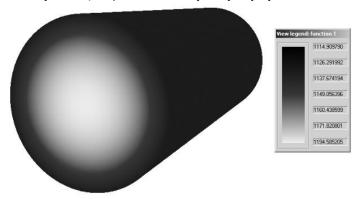
Celem tej części sprawozdania jest analiza niestacjonarnego (zmiennego w czasie) procesu przepływu ciepła we wsadzie o przekroju okrągłym. Analiza będzie zrobiona będzie zrobiona za pomocą programu w Pythonie (który był napisany na podstawie programu w Fortranie), który używa MES do rozwiązania problemu.

Program należy odpalić z różnymi parametrami:

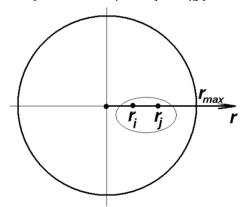
- 1. Różna ilość elementów bez zmiany innych parametrów i odpowiedzieć na pytanie dla jakiej ilości węzłów rozwiązanie jest stabilne.
- 2. Różna długość kroku czasowego bez zmiany innych parametrów i wywnioskować na co wpływa długość kroku czasowego.

Przedstawienie modelu z warunkami brzegowymi

Analizowano proces nieustalonego przewodnictwa ciepła we wsadzie o przekroju okrągłym (rys. 6.1). Założono, że wymiana ciepła będzie odbywała się w sposób osiowo-symetryczny (rys. 6.2).



Rys. 6.1. Przykładowy rozkład temperatury we wsadzie o przekroju okrągłym



Rys. 6.2. Schemat obliczeniowy do wyznaczenia nieustalonego rozkładu temperatury

Podstawy rozwiązania MES dla problemu niestacjonarnego

Podstawą analizy jest równanie Fouriera dla procesu niestacjonarnego

$$\operatorname{div}(k(t)\operatorname{grad}(t)) + Q = c\rho \frac{\partial t}{\partial \tau}$$

Zgrubna charakterystyka kodu

Analiza była zrobiona na podstawie kodu w Pythonem, który był napisany na podstawie kodu w Fortranie (TEMP1D). Program używa bibliotekę csv do zapisu wyników do pliku oraz bibliotekę matplotlib do rysowania wykresów. Poniżej umieszczam najbardziej istotną część kodu:

```
le Tau <= TauMax:
          time_history.append(Tau)
          t_center_history.append(vrtxTemp[0])
          t_surface_history.append(vrtxTemp[-1])
          dT_list_history.append(abs(vrtxTemp[0] - vrtxTemp[-1]))
         aC = [0.0] * nh
aD = [0.0] * nh
         aE = [0.0] * nh
aB = [0.0] * nh
          TempAir = t1 # stala temperatura otoczenia
          def assemble_element(ie):
                   r1 = vrtxCoordX[ie]
r2 = vrtxCoordX[ie + 1]
                   t1e = vrtxTemp[ie]
                   t2e = vrtxTemp[ie + 1]
                   dR_{local} = r2 - r1
                   Alfa = AlfaAir if ie == ne - 1 else 0.0
                  Ke = [[0.0, 0.0], [0.0, 0.0]]
                  Fe = [0.0, 0.0]
                   for ip in range(Np):
                             Rp = N1[ip] * r1 + N2[ip] * r2
                             TpTau = N1[ip] * t1e + N2[ip] * t2e
                             Ke[0][0] += K * Rp * W[ip] / dR_local + C * Ro * dR_local * Rp * W[ip] * N1[ip] ** 2 / dTau
                             Ke[0][1] += -K * Rp * W[ip] / dR_local + C * Ro * dR_local * Rp * W[ip] * N1[ip] * N2[ip] / dTau
                             Ke[1][0] = Ke[0][1]
                             \label{eq:Ke[1][1] += K * Rp * W[ip] / dR_local + C * Ro * dR_local * Rp * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * W[ip] * N2[ip] ** 2 / dTau + 2 * Alfa * Rmax + C * Ro * dR_local * Ro * Ro * d
                            Fe[0] += C * Ro * dR_local * TpTau * Rp * W[ip] * N1[ip] / dTau
Fe[1] += C * Ro * dR_local * TpTau * Rp * W[ip] * N2[ip] / dTau + 2 * Alfa * Rmax * TempAir
                   return ie, Ke, Fe
         with ThreadPoolExecutor() as executor:
                    results = executor.map(assemble_element, range(ne))
          for ie, Ke, Fe in results:
                 aD[ie] += Ke[0][0]
                    aD[ie + 1] += Ke[1][1]
                   aE[ie] += Ke[0][1]
                   aC[ie + 1] += Ke[1][0]
                   aB[ie] += Fe[0]
aB[ie + 1] += Fe[1]
         # Rozwiązanie układu równań metodą Thomasa
          for i in range(1, nh):
                 m = aC[i] / aD[i - 1]
                  aD[i] -= m * aE[i - 1]

aB[i] -= m * aB[i - 1]
          aB[-1] /= aD[-1]
          for i in range(nh - 2, -1, -1):
    aB[i] = (aB[i] - aE[i] * aB[i + 1]) / aD[i]
         vrtxTemp = aB
          Tau += dTau
end = time.time()-start
print(f"Czas: {end:2f}s")
```

Kod głównie polega na tych wzorach:

$$K_{11} = \frac{k}{\Delta r} \sum_{p=1}^{n_p} r_p w_p + \frac{c\rho \Delta r}{\Delta \tau} \sum_{p=1}^{n_p} N_i^2 r_p w_p ,$$

$$K_{12} = -\frac{k}{\Delta r} \sum_{p=1}^{n_p} r_p w_p + \frac{c\rho \Delta r}{\Delta \tau} \sum_{p=1}^{n_p} N_i N_j r_p w_p \ , \label{eq:K12}$$

$$K_{21} = -\frac{k}{\Delta r} \sum_{p=1}^{n_p} r_p w_p + \frac{c\rho \Delta r}{\Delta \tau} \sum_{p=1}^{n_p} N_i N_j r_p w_p \ , \label{eq:K21}$$

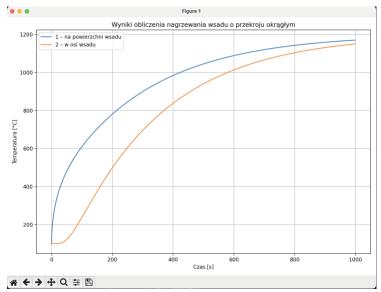
$$K_{22} = \frac{k}{\Delta r} \sum_{p=1}^{n_p} r_p w_p + \frac{c \rho \Delta r}{\Delta \tau} \sum_{p=1}^{n_p} N_j^2 r_p w_p + 2 \alpha r_{\text{max}} ,$$

$$F_{1} = -\frac{c\rho\Delta r}{\Delta \tau} \sum_{n=1}^{n_{p}} (N_{i}t_{i0} + N_{j}t_{j0}) N_{i}r_{p}w_{p} ,$$

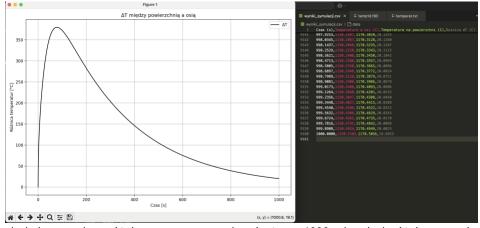
$$F_2 = -\frac{c\rho\Delta r}{\Delta\tau} \sum_{p=1}^{n_p} \left(N_i t_{i0} + N_j t_{j0} \right) N_j r_p w_p - 2\alpha r_{\max} t_{\infty}.$$

1. Parametry standardowe

dt = 0.4367 s Czas: 2.498515 s



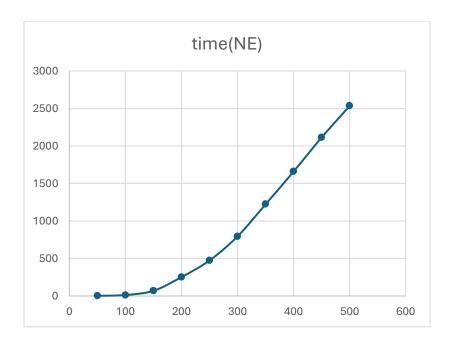
Jak widać temperatury się zbliżają, co jest oczekiwane. Wsad się grzeje przez temperaturę otoczenia i dlatego pomarańczowy wykres jest opóźniony – ma mniejszą temperaturę niż powierzchnia, ale po pewnym czasie temperatury powinny się wyrównać.



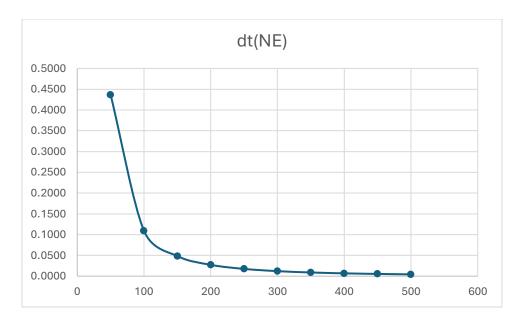
Wyniki oraz dodatkowy wykres różnicy temperatury pokazują, że po 1000 sekundach różnica wynosi ~19 stopni.

2. Zmiana liczy elementów

0.4367
0.1092
0.0485
0.0273
0.0175
0.0121
0.0089
0.0068
0.0054
0.0044



Zależność czasu wykonania programu od ilości elementów



Zależność dt od ilości elementów

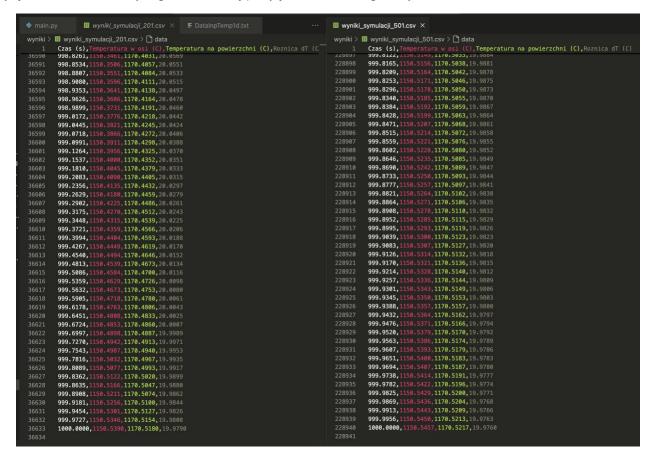
Analiza wyników

Na podstawie danych możemy wywnioskować, że zwiększenie liczby elementów bezpośrednio wpływa na:

- 1. czas obliczeń
 - a. jest większy, bo zwiększa się liczba kroków
 - b. więcej obliczeń w każdym kroku
- 2. długość dt (wzór na obliczenie dt używa liczbę elementów)
- 3. precyzję obliczeń

Możemy zauważyć, że wykres dt(NE) się wypłaszacza i dalsze zwiększenie liczby elementów niewiele zwiększy precyzję, ale znacznie zwiększy koszty obliczeniowe. Na szybki rzut oka wygląda, że złożoność kodu jest $O(N^3)$ – wyniki czasowe mogą z tym się zgadzać, bo wszystkie obliczenia (dla każdej ilości elementów) było odpalone w tym samym czasie (żeby szybciej policzyć) co mogło spowodować wolniejszą pracę każdego z tych procesów (każde liczba wątków – to osobny proces, który w sobie zawierał wątki).

Również można zauważyć, że wyniki przy 200 i 500 są prawie identyczne, ale liczba wierszy jest o ~6.3 większa. Czyli jeśli rozwiązanie nie wymaga bardzo dużej precyzji, to można się ograniczyć 200 elementami.

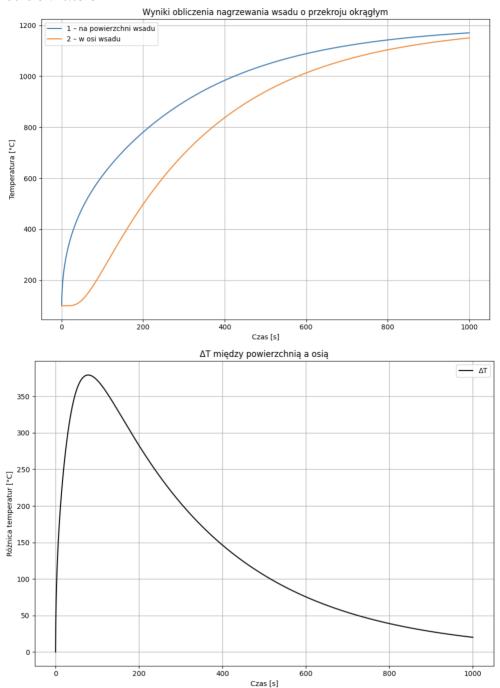


dTau = dR ** 2 / (0.5 * a)

Parametry standardowe:

dt = 0.4367 s Czas: 7.677455s

dT na końcu obliczeń: 20.0313



	dt, s	time, t	dT, K
dt/8	0.0546	68.983486	19.9893
dt/4	0.1092	37.500213	19.9953
dt	0.4367	7.677455	20.0313
4dt	1.7452	1.769638	20.1752
8dt	3.4843	0.85683	20.3668
100dt	43.4783	0.067629	24.8586

Analiza wyników

Na co wpływa długość kroku czasowego? Długość kroku czasowego wpływa na czas obliczeń (kolumna time) oraz powinna wpływać na precyzję obliczeń. Chociaż różnica pomiędzy końcową temperaturą przy dt/8; dt; 8dt nie jest dużo i wynosi:

$$dT_{dt} - dT_{\underline{dt}} = 20.0313 - 19.9893 = 0.042 \text{ K } (0.2\%)$$

 $dT_{dt} - dT_{8dt} = |20.0313 - 20.3668| = 0.3355 \text{ K } (1.67\%)$

Widoczną różnice widać przy 100dt i ona wynosi 4.8273K. Ale dalej widać czy wyniki końcowe są podobne. Ta długość przede wszystkim wpływa na precyzję obliczeń przy używaniu metody Gausa.