

Metody rozwiązywania układów równań liniowych

Piotr Pesta, 184531

Maj 2022

1. Wstęp

Celem projektu była implementacja i porównanie działania trzech różnych metod rozwiązywania układów równań liniowych. W projekcie zrealizowałem dwie metody iteracyjne oraz jedną metodę bezpośrednią. Były to odpowiednio: metoda Jacobiego oraz metoda Gaussa-Seidla (iteracyjne) i metoda faktoryzacji LU (bezpośrednia). Zadanie zrealizowane zostało w języku Python z użyciem bibliotek math, time, matplotlib oraz biblioteki Numpy, która została wykorzystana jedynie do porównania efektywności mojej implementacji metod z implementacją biblioteczną.

Wszystkie funkcje dotyczące działań na macierzach, takie jak ich mnożenie, mnożenie przez skalar, dodawanie i odejmowanie oraz metody podstawiania w przód i w tył znajdują się w module Functions.py. Implementacje metod będących tematem projektu, znajdują się w modułach o nazwach: Jacobi.py, Gauss-Seidel.py oraz LU.py.

2. Zadanie A

Dane dla zadania A (nr indeksu: 184531):

- $a_1 = 10$
- $a_2 = a_3 = -1$
- $N = 931$

Wygenerowana macierz systemowa \mathbf{A} (o rozmiarze 931×931):

$$\begin{bmatrix} 10 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & 10 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & -1 & 10 & -1 & -1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 10 & -1 & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 10 & -1 & -1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 10 & -1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 10 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 10 \end{bmatrix}$$

Wektor \mathbf{b} określony jest wzorem:

$$\mathbf{b}_i = \sin(i \cdot (f + 1))$$

Za generowanie macierzy pasmowej oraz wektora współczynników \mathbf{b} odpowiadają odpowiednie funkcje w module Functions.py

3. Zadanie B

Implementacje metod iteracyjnych znajdują się w modułach o nazwach: Jacobi.py oraz Gauss-Seidel.py. Metody iteracyjne nie dają nam dokładnego wyniku, a przybliżenie, którego dokładność specyfikujemy poprzez podanie parametru epsilon. Sprawia to, że mają one lepszą złożoność obliczeniową niż metody bezpośrednie - $O(n^2)$ zamiast $O(n^3)$.

Wadą metod iteracyjnych jest fakt, że nie zawsze będą się zbiegać - zależy to od własności macierzy systemowej.

W moich implementacjach, po 100 iteracjach sprawdzamy czy norma wektora residuum wzrosła - jeżeli tak, to metoda się rozbiega.

W metodach iteracyjnych wykorzystujemy podział macierzy \mathbf{M} na macierze \mathbf{L} , \mathbf{U} oraz \mathbf{D} , takie, że $\mathbf{M} = \mathbf{L} + \mathbf{D} + \mathbf{U}$.



Rysunek 1: Podział macierzy systemowej w metodach iteracyjnych. (źródło: instrukcja do laboratorium nr 3)

Rozpatrzamy układ równań postaci:

$$\mathbf{M}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Gdzie \mathbf{M} jest macierzą systemową, \mathbf{x} wektorem rozwiązań i \mathbf{b} jest wektorem współczynników.

3.1. Wektor residuum

Wektor residuum jest bardzo istotnym elementem metod iteracyjnych. Badając jego normę euklidesową możemy określić moment, w którym przybliżenie wyniku jest zadowalające i algorytm może zakończyć działanie. Zakończenie algorytmu następuje w momencie, gdy norma ta jest mniejsza niż podany parametr epsilon.

Norma euklidesowa wektora \mathbf{x} ma postać:

$$\|\mathbf{x}\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n x_i^2}$$

3.2. Metoda Jacobiego

Podstawiając do powyższego równania $\mathbf{M} = \mathbf{L} + \mathbf{D} + \mathbf{U}$, po przekształceniach otrzymujemy następujący schemat iteracyjny:

$$\mathbf{x}^{k+1} = -\mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U})\mathbf{x}^k + \mathbf{D}^{-1}\mathbf{b}$$

k - przybliżenie wyniku po k -tej iteracji

Możemy zauważyć, że czynniki $-D^{-1}(L + U)$ oraz $D^{-1}b$ możemy obliczyć jeden raz, zamiast w każdej iteracji osobno. Obliczenie pierwszego z tych czynników może być kosztowne, ponieważ dokonujemy mnożenia dwóch macierzy (złożoność - $O(n^3)$), a nie mnożenia *macierz \times wektor* (złożoność - $O(n^3)$). W przypadku naszego zadania warto zauważyć, że wszystkie elementy na głównej przekątnej macierzy D są takie same. Możemy zatem przedstawić macierz D w postaci: $D = d_{00}I$, a następnie korzystając z własności macierzy jednostkowej obliczyć nasz czynnik jako: $-D^{-1}(L + U) = -d_{00}^{-1} \cdot (L + U)$. Wykorzystam zatem mnożenie skalarne macierzy zamiast zwykłego, co pozwala zoptymalizować działanie algorytmu.

Jako, że macierz D jest macierzą diagonalną, możemy dokonać jej jawnego odwrócenia bez dużych kosztów pamięciowych: wystarczy elementy na przekątnej zamienić na ich odwrotności.

Po powyższych obliczeniach, działania, które należy wykonać podczas każdej iteracji to:

- sprawdzenie czy norma wektora residuum jest odpowiednio niska, jeżeli nie to:
- $-D^{-1}(L + U) \cdot x_{k-1}$
- $x_k = \text{wynik poprzedniego punktu} + D^{-1}b$

Działania te powtarzamy, aż do uzyskania przybliżenia wyniku, które spełnia nasze oczekiwania co do dokładności.

3.3. Metoda Gaussa-Seidla

Analogicznie do metody Jacobiego uzyskujemy schemat iteracyjny:

$$x^{k+1} = -(D + L)^{-1}(Ux^k) + (D + L)^{-1}b$$

W metodzie Gaussa-Seidla każda pętla algorytmu jest bardziej kosztowna obliczeniowo niż w przypadku metody Jacobiego. Jest to spowodowane faktem, że w metodzie Gaussa-Seidla raz możemy obliczyć tylko jeden wyraz: $(D + L)^{-1}b$. Jako, że macierz $(D + L)$ jest macierzą dolną trójkątną, możemy w tym celu wykorzystać metodę podstawiania w przód.

Pierwszy wyraz, $-(D + L)^{-1}(Ux^k)$, trzeba obliczać podczas każdej iteracji. W tym przypadku nie możemy jawnie odwrócić macierzy $(D+L)^{-1}$, ponieważ wiązałoby się to z dużymi kosztami pamięciowymi. Musimy więc rozwiązać układ równań liniowych postaci: $-(D + L)^{-1}(Ux^k)$, a następnie do otrzymanego wyniku dodać obliczony na początku algorytmu wyraz. Można zauważyć, że macierz $(D + L)$ jest macierzą dolną trójkątną oraz wyraz (Ux^k) jest wektorem. Możemy zatem wykorzystać metodę podstawiania w przód do rozwiązania tego układu.

3.4. Wyniki obliczeń

Rozwiązując układ równań z zadania A, uzyskane wyniki są następujące:

```
Porównanie wyników:
Jacobi: czas - 5.291513442993164s , iteracje - 29, norma z wektora residuum: 5.226877059481407e-10
Gauss-Seidl: czas - 4.408907890319824s , iteracje - 19, norma z wektora residuum: 6.572617688841712e-10
```

Rysunek 2: Porównanie działania metod iteracyjnych

Jak widać na powyższym zrzucie ekranu, metoda Jacobiego potrzebuje większej liczby iteracji niż metoda Gaussa-Seidla. Jednak to metoda Gaussa-Seidla szybciej zakończyła obliczenia. Metoda Gaussa-Seidla jest szybsza i potrzebuje mniej iteracji do uzyskania zadowalającego przybliżenia wyniku. Obie metody działają poprawnie.

4. Zadanie C

Dane dla zadania C (nr indeksu: 184531):

- $a_1 = 3$
- $a_2 = a_3 = -1$
- $N = 931$

Wygenerowana macierz systemowa C (o rozmiarze 931×931):

$$\begin{bmatrix} 3 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & 3 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & -1 & 3 & -1 & -1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 3 & -1 & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 3 & -1 & -1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 3 & -1 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 3 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 3 \end{bmatrix}$$

Za generowanie macierzy oraz wektora współczynników B odpowiadają odpowiednie funkcje w module Functions.py

Metody iteracyjne dla tej macierzy nie zbiegają się. W przypadku metody Gaussa-Seidla wynika to prawdopodobnie z faktu, że macierz \mathbf{C} nie jest dodatnio określona, a w przypadku metody Jacobiego z faktu, że promień spektralny macierzy $\mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U})$ jest większy niż 1.

5. Zadanie D

W faktoryzacji LU przedstawiamy macierz systemową w postaci iloczynu dwóch macierzy trójkątnych.

$$\mathbf{A} = \mathbf{LU}$$

Gdzie \mathbf{L} to macierz trójkątna dolna, zawierającą na przekątnej 1 i \mathbf{U} to macierz trójkątna dolna. Najbardziej kosztowną operacją w metodzie LU jest uzyskanie macierzy \mathbf{L} i \mathbf{U} .

Gdy dokonamy już faktoryzacji macierzy \mathbf{A} , wykonujemy następujące działania:

- $\mathbf{LU}\mathbf{x} = \mathbf{b}$
- tworzymy wektor pomocniczy: $\mathbf{y} = \mathbf{U}\mathbf{x}$
- rozwiązujemy układ równań: $\mathbf{L}^{-1}\mathbf{b} = \mathbf{y}$ metodą podstawiania w przód
- rozwiązujemy układ równań: $\mathbf{U}^{-1}\mathbf{y} = \mathbf{x}$ metodą podstawiania w tył

Metoda ta ma złożoność obliczeniową $O(n^3)$. Zaletą faktoryzacji LU jest fakt, że w przypadku gdy chcemy rozwiązać układ równań dla wielu prawych stron i tej samej macierzy systemowej, ponieważ najbardziej kosztowną część algorytmu - dekompozycje macierzy - wystarczy wykonać jeden raz.

```
Metoda Jacobiego rozbiega się
Metoda GS rozbiega się.
Faktoryzacja LU: czas - 38.823699951171875s, norma z wektora residuum: 4.775610437404033e-13
```

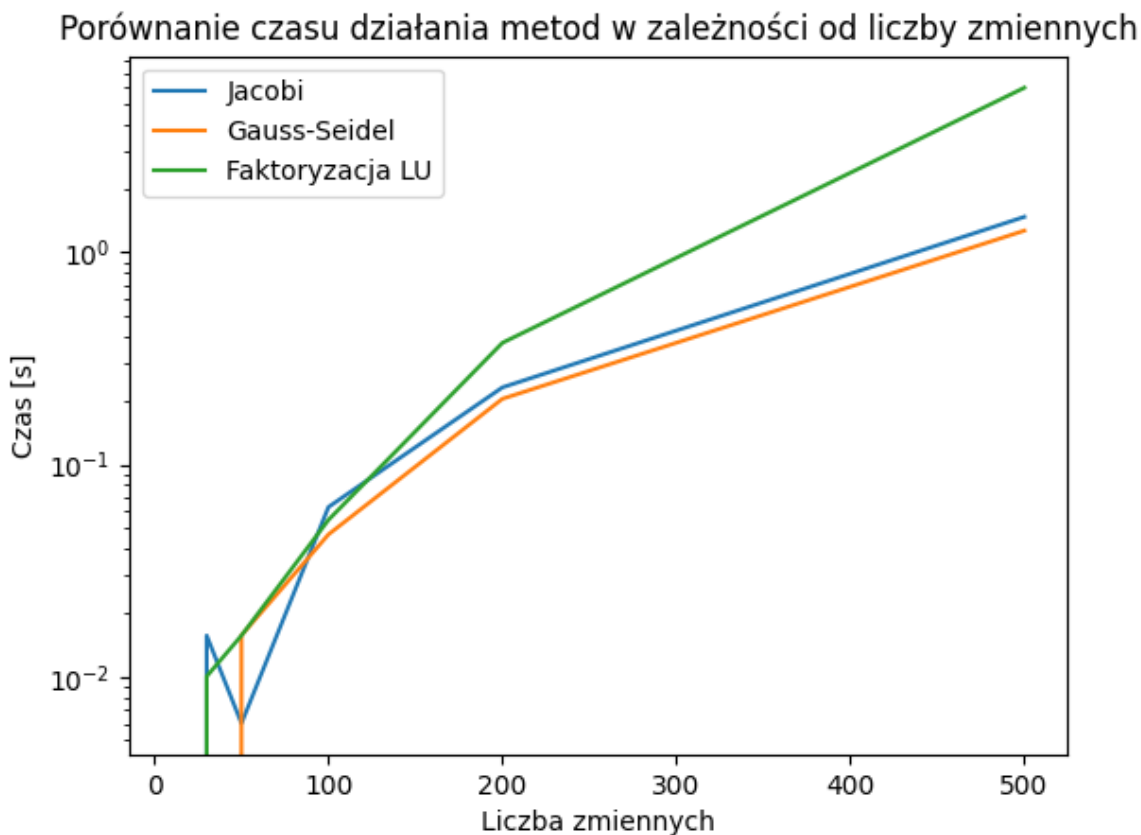
Rysunek 3: Zadanie C - jak widać metody iteracyjne rozbiegają się

Norma z wektora residuum wynosi ok. $4.8 \cdot 10^{-14}$, a więc jest ok. 10^5 razy niższa niż w przypadku metod iteracyjnych, jednak zwróćmy uwagę, że w ich przypadku moglibyśmy podać jako epsilon np. 10^{-16} i wtedy rozwiązanie byłoby dokładniejsze.

Jednak metody bezpośrednie charakteryzują się tym, że dadzą nam wynik po określonej liczbie operacji, podczas gdy metody iteracyjne mogą się rozbiegać.

6. Zadanie E

Utworzyłem wykres dla liczby zmiennych $N = 100, 500, 1000, 2000, 3000$. W celu lepszego ukazania różnic między metodami na osi y użyłem skali logarytmicznej.



Rysunek 4: Zadanie C - jak widać metody iteracyjne rozbiegają się

7. Zadanie F

8. Porównanie z biblioteką Numpy