

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

Вычислительные комплексы

Курсовой проект

Работу

выполнил:

Колесник Виктор

Группа:

3630102/70201

Преподаватель:

к.ф.-м.н., доцент

Баженов

Александр

Николаевич

Санкт-Петербург
2021

Содержание

1. Постановка задачи	4
2. Теория	4
2.1. Получение начального приближения	4
2.2. Субдифференциальный метод Ньютона	4
2.3. Решение СЛАУ с прямоугольной матрицей	4
3. Решение	4
4. Результаты	5
5. Анализ	12
6. Приложение	12

Список иллюстраций

4.1. Исходная матрица	5
4.2. Сравнение правых частей. 1 подматрица	6
4.3. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 1 подматрица	6
4.4. Сравнение правых частей. 5 подматриц	7
4.5. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 5 подматрица	7
4.6. Сравнение правых частей. 15 подматриц	8
4.7. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 15 подматриц	8
4.8. Сравнение правых частей. 30 подматриц	9
4.9. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 30 подматриц	9
4.10. Сравнение правых частей. 50 подматриц	10
4.11. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 50 подматриц	10
4.12. Сравнение правых частей. 100 подматриц	11
4.13. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 100 подматриц	11

1. Постановка задачи

Необходимо решить прямоугольную систему уравнений субдифференциальным методом Ньютона путем нахождения решений с различными матрицами из исходной СЛАУ и взятием минимума по включению.

2. Теория

2.1. Получение начального приближения

Пусть задана ИСЛАУ:

$$\mathbf{C}x = \mathbf{d} \quad (1)$$

Для получения начального приближения нужно решить «среднюю» систему:

$$\text{mid}\mathbf{C}^{\sim}x^{(0)} = \text{std}\mathbf{d} \quad (2)$$

2.2. Субдифференциальный метод Ньютона

Следующее приближение вычисляется по формуле:

$$x^{(k)} = x^{(k-1)} - \tau(D^{(k-1)})^{-1}\mathcal{G}(x^{k-1}) \quad (3)$$

где $\tau \in (0, 1]$ - некоторая константа.

Условием окончания алгоритма является выполнения условия:

$$\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\| \leq \varepsilon \quad (4)$$

2.3. Решение СЛАУ с прямоугольной матрицей

Для прямоугольной матрицы непосредственно применение субдифференциального метода Ньютона невозможно. Нужно сделать его частью более общего процесса, и в более общей постановке.

$$\mathbf{A} \mathbf{x} \subseteq \mathbf{b} \quad (5)$$

Разобьем исходную матрицу \mathbf{A} на квадратные подматрицы $\mathbf{A}^1, \mathbf{A}^2, \dots, \mathbf{A}^k$.

Будем решать ИСЛАУ

$$\mathbf{A}^i \mathbf{x} = \mathbf{b}^i \quad (6)$$

Затем решения $\mathbf{x}^i, i = 1, 2, \dots, k$ пересеем между собой:

$$\mathbf{x}^* = \bigcap_{i=1}^k \text{prox}^i \quad (7)$$

3. Решение

Дана ИСЛАУ, у которой матрица имеет размерность (126, 18). Правая часть является интервальным вектором со случайными радиусами из интервала $[0.1, 1]$. Элементы вектора-решения - случайные значения из интервала $[2, 8]$

Будем случайно выбирать 18 строк из этой матрицы и решать соответствующую подсистему субдифференциальным метода Ньютона, если определитель матрицы не равен 0.

Затем, найдем пересечение полученных решений и сравним с истинным.

Проверим, как зависит получаемое решение от количества выборов подматриц. Для этого будем искать решение-пересечение при случайном выборе 1, 5, 15, 30, 50 или 100 подсистем и сравнивать с реальным. Кроме того, посмотрим, как получаемая правая часть соотносится с исходной для всей системы.

4. Результаты

Исходная прямоугольная матрица имеет следующий вид:

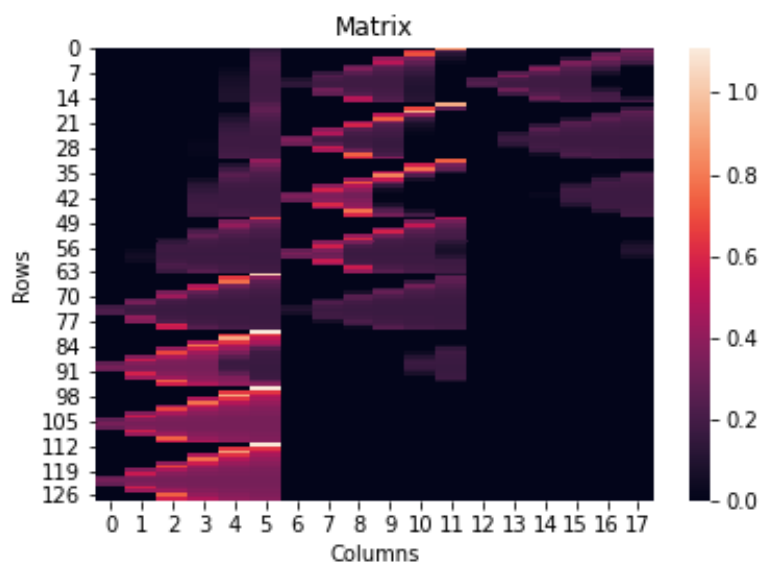


Рисунок 4.1. Исходная матрица

На следующих графиках представлены сравнения полученных правых частей и исходных и сравнения векторов-решений и истинных решений при выборе 1, 5, 15, 30, 50 или 100 подсистем.

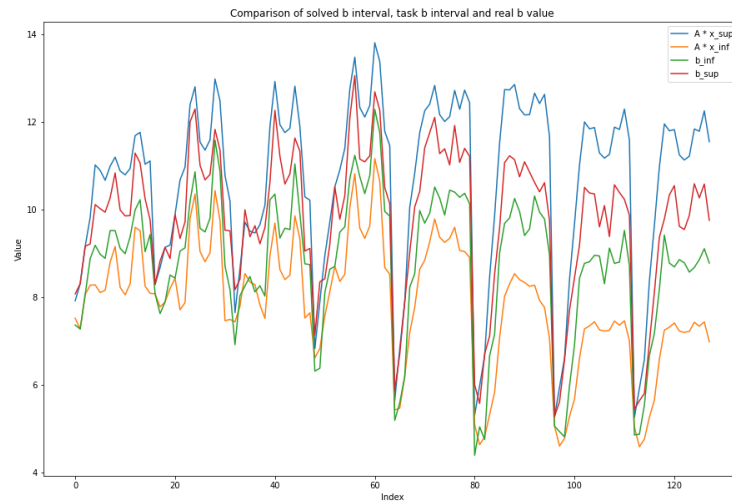


Рисунок 4.2. Сравнение правых частей. 1 подматрица

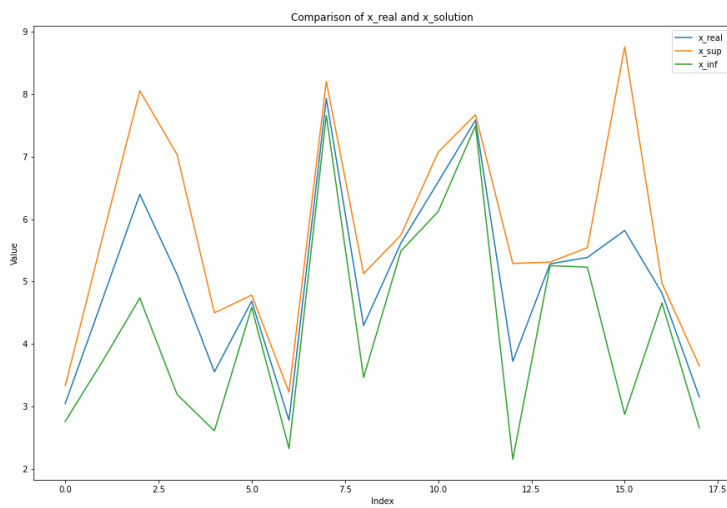


Рисунок 4.3. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 1 подматрица

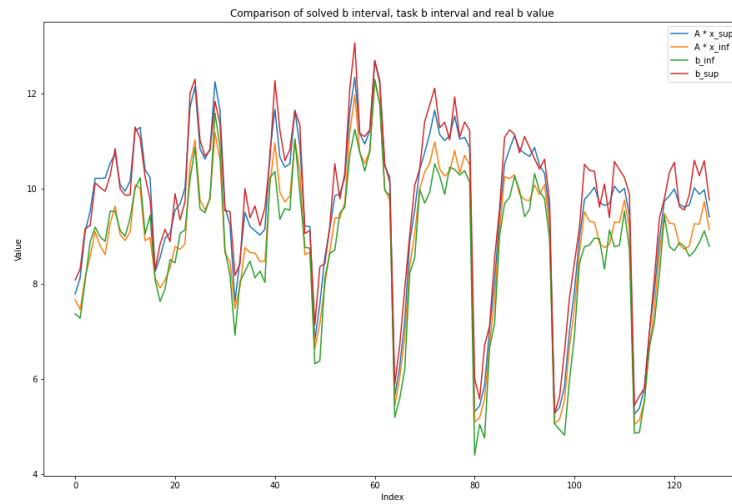


Рисунок 4.4. Сравнение правых частей. 5 подматриц

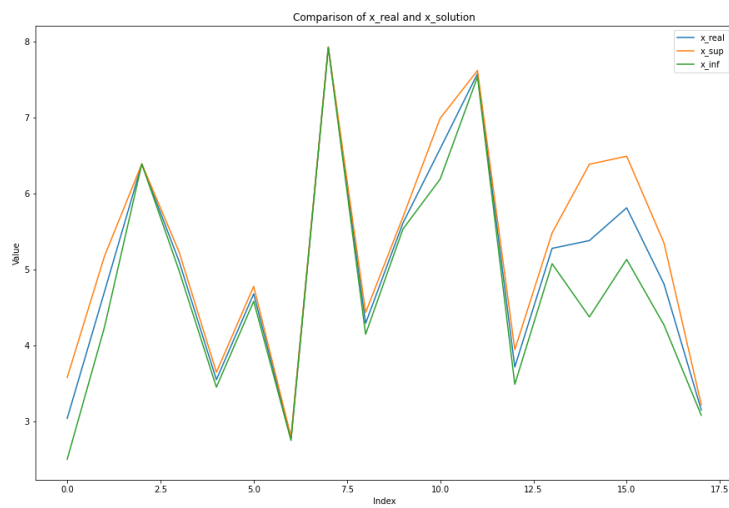


Рисунок 4.5. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 5 подматрица

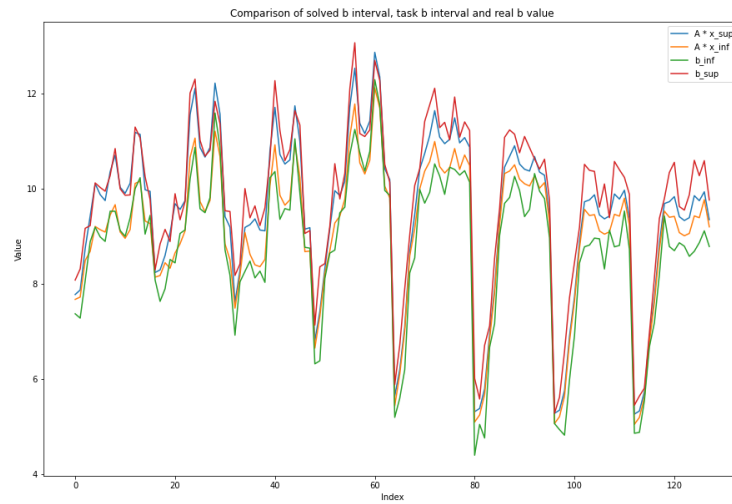


Рисунок 4.6. Сравнение правых частей. 15 подматриц

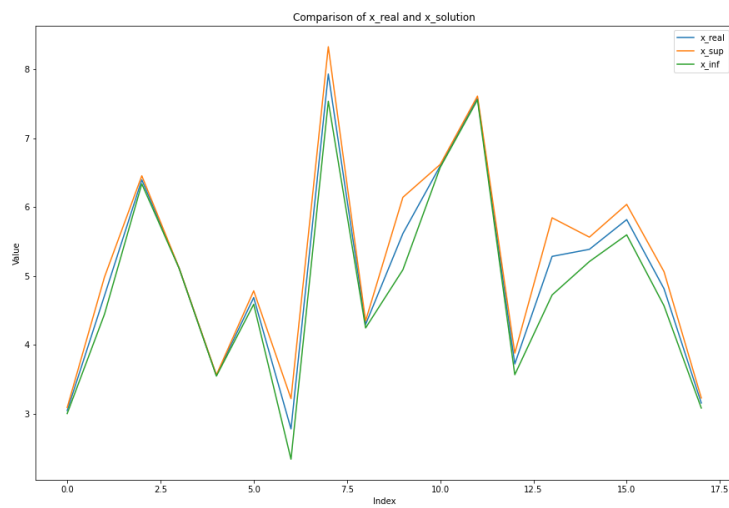


Рисунок 4.7. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 15 подматриц

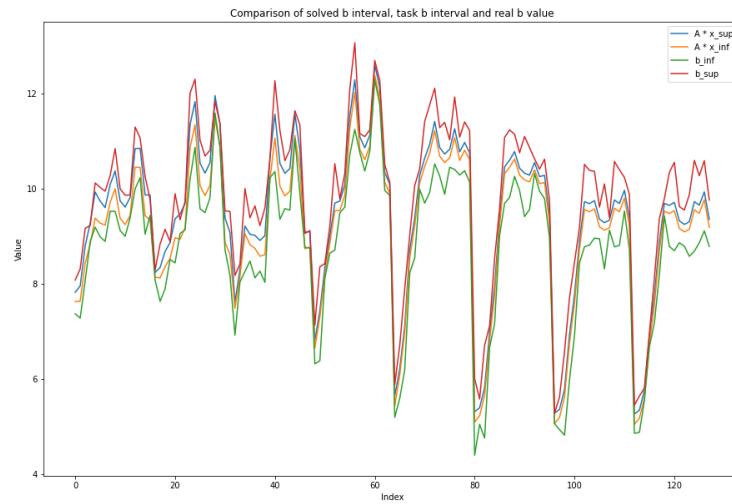


Рисунок 4.8. Сравнение правых частей. 30 подматриц

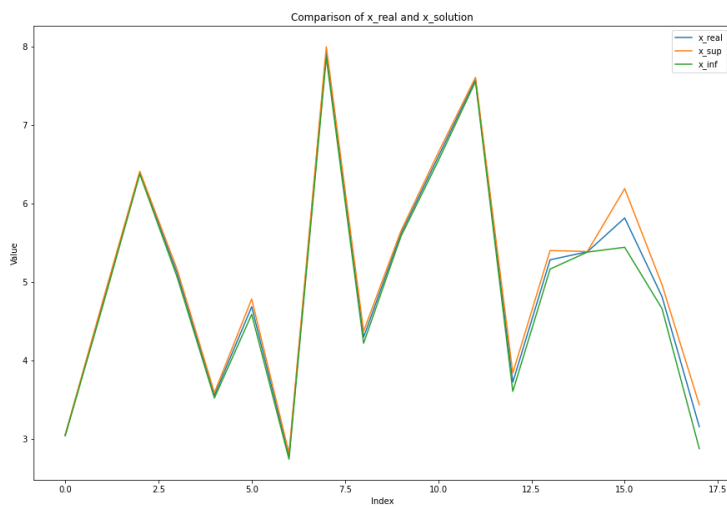


Рисунок 4.9. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 30 подматриц

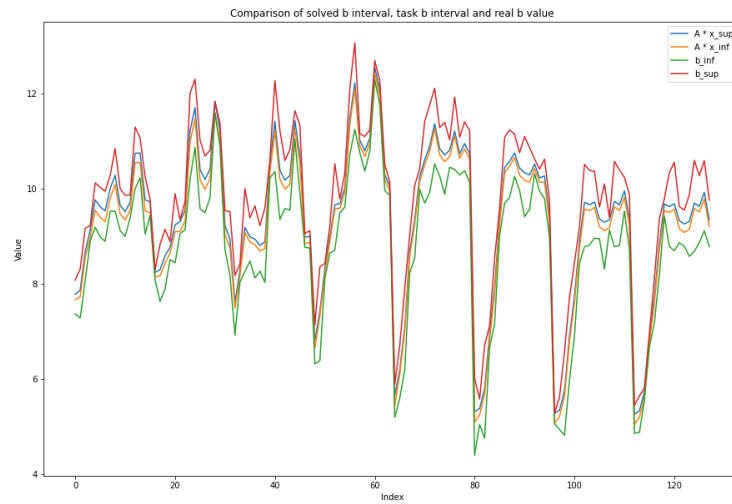


Рисунок 4.10. Сравнение правых частей. 50 подматриц

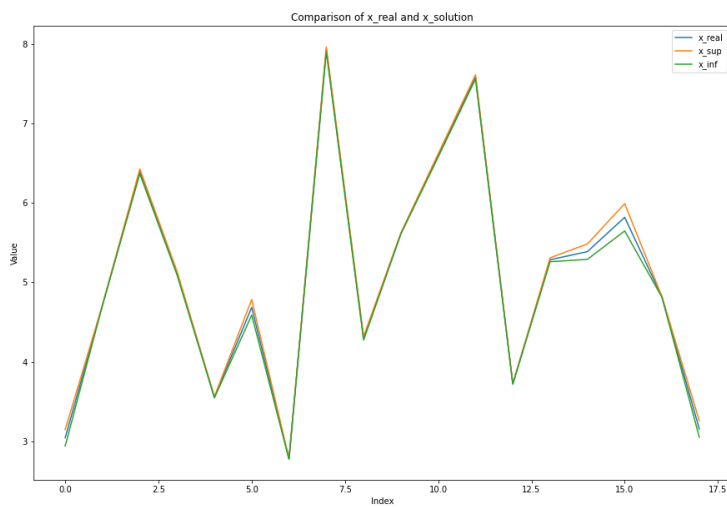


Рисунок 4.11. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 50 подматриц

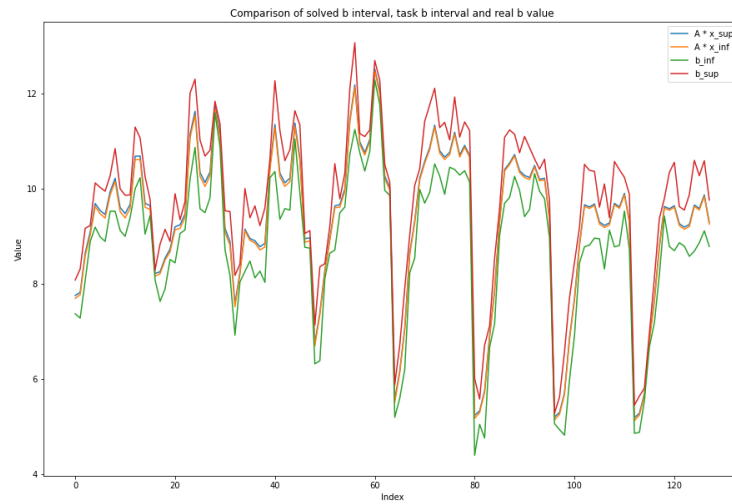


Рисунок 4.12. Сравнение правых частей. 100 подматриц

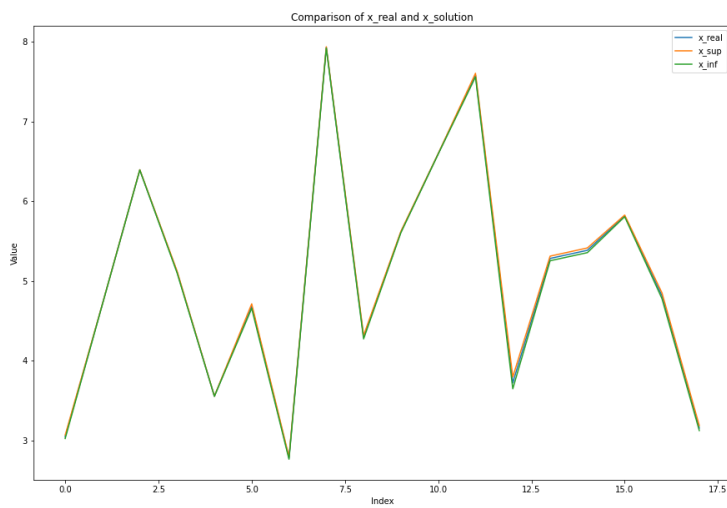


Рисунок 4.13. Сравнение исходного решения и полученного интервального решения. 100 подматриц

5. Анализ

Из графиков видно, что для всех вариантов получаемая правая часть находилась в границах исходной правой части. Более того, при увеличении количества выбираемых подматриц интервалы правой части сужались.

Для всех вариантов истинный вектор-решение всегда находился в интервале полученного решения. А при увеличении количества подматриц полученный вектор сужался к истинному.

Из этого можно сделать вывод, что при увеличении количества выбираемых матриц решение-пересечение стремится к истинному.

6. Приложение

Код программы на Python лежит в данном репозитории:

https://github.com/Pink0ink/Interval_Analysis/tree/main/course_project