### Google Colab

### 1 Задание 3.1.4

Имеется система линйеных уравнений:

```
Ax = b
```

Решим систему уравнений с помощью np.linalg.solve и получим

```
x = (21.42617103, -36.01188314, 49.15018933, -49.51391554, 32.05364783, -11.09060325, 1.26654193)
```

Число обусловленности матрицы A - это cord(A)=4333277.062952723 Возьмём  $\Delta=0.001$  и на его основе посчитаем вектор относительных погрешностей d

Если построить оценку погрешности решений, то получится, что реальная погрешность гораздо меньше оценки для этой погрешности.

```
[ ] # пункт 5. Оценка между дельта погрешностью и со значением d погрешности print(f"δ(x^m) <= cond(A) · δ(b^m)") for m in range(n): print(f"{d[m]} <= {np.linalg.cond(A) * delta / np.linalg.norm(b, np.inf)} ") δ(x^m) <= cond(A) · δ(b^m) 0.5269963758139323 <= 1083.3192657381808 2.810314615518679 <= 1083.3192657381808 7.445858923813933 <= 1083.3192657381808 11.973341313702303 <= 1083.3192657381808 11.973341313684882 <= 1083.3192657381808 6.714808634706409 <= 1083.3192657381808 1.5935714121103537 <= 1083.3192657381808
```

Рис. 1: Оценка относительной погрешности решения

## 2 Задание 3.2

Теперь у нас меняются не компоненты вектора b, а компоненты матрицы A. Поэтому d - это матрица относительных погрешностей  $\delta x^{ij}$ . Визуализируем её с помощью гистограммы.

Наибольший вклад в погрешность вносит элемент (2,1) матрицы A Относительная погрешность в таком случае, всё также сильно меньше оценки погрешности

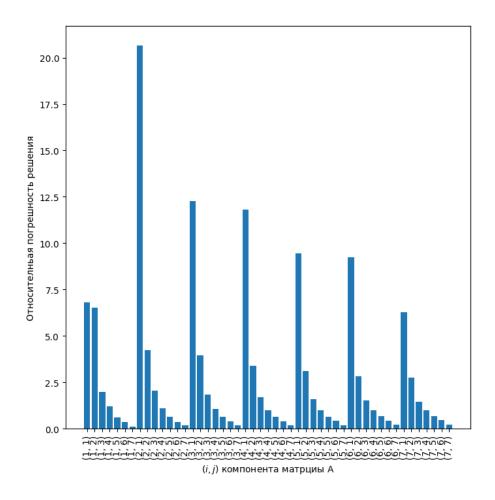


Рис. 2: Гистограмма по относительной погрешности решения системы

Рис. 3: Оценка относительной погрешности решения

# 3 3.8.2

Для начала реализую метод LU-разложение для произвольного порядка n. Всё это есть в колабовском файле.

Затем для k (макс возможных значений) найду обратную матрицу A. Вычислю число обуслевленности матрицы по формуле для каждого значений n. Построю график зависимости cond(A) от n.

Получится такой график:

# Зависимость числа обусловленности от порядка матрицы

Рис. 4: График у

Порядок матрицы

6