

Sprawozdanie laboratorium lista 5

Obliczenia naukowe

Zofia Tarchalska, indeks: 279699

1 Wstęp

Celem tej listy było zaimplementowanie trzech poniższych algorytmów o złożoności $O(n)$, gdzie n to rozmiar macierzy $n \times n$.

- funkcja rozwiązująca układ $Ax = b$ metodą eliminacji Gaussa
- funkcja wyznaczająca rozkład LU macierzy A metodą eliminacji Gaussa
- funkcja rozwiązująca układ $Ax = b$ jeśli już wcześniej został wyznaczony rozkład LU

Wszystkie te algorytmy mają działać dla macierzy A o specyficznej postaci, która została dokładnie opisana w poleceniu do zadania. Dodatkowo należało zaprogramować wersję podstawową oraz wersję z wybieraniem elementu głównego.

2 Metoda eliminacji Gaussa

Główną ideą metody eliminacji Gaussa jest doprowadzenie macierzy do postaci, w której pod przekątną znajdują się same zera. Uzyskujemy to poprzez mnożenie kolejnych wierszy macierzy przez odpowiednie czynniki i odejmowanie ich od wierszy następujących po nich. Poprawny schemat:

Eliminujemy zmienną x_k z wierszy od $k + 1$ do n . Mnożymy $k - te$ równanie przez

$$l_{ik} = \frac{a_{ik}}{a_{kk}} \quad \text{dla } i \in \{k + 1, \dots, n\}$$

Kiedy jednak na przekątnej w miejscu a_{kk} będzie 0 metoda może powodować błąd numeryczny, ponieważ nastąpi dzielenie przez 0. W przeciwnym wypadku, po wykonaniu odpowiednich kroków kolejno dla wszystkich wierszy macierzy, otrzymujemy macierz górnątrójkątną.

2.1 Wariant pierwszy - bez wyboru elementu głównego

Ten wariant nie zabezpiecza nas przed opisanym powyżej błędem numerycznym.

2.2 Złożoność obliczeniowa

W nieoptymalizowanej wersji algorytmu złożoność wynosiłaby $O(n^3)$, ponieważ mamy 3 pętle `for` przechodzące po elementach macierzy. Dla każdego wiersza w macierzy wyznaczamy czynnik przez który przemnażamy ten wiersz po czym odejmujemy go od kolejnych wierszy (musimy przejść po wszystkich elementach w danym wierszu, a macierz ma wymiary $n \times n$). Jednak wykorzystując blokową strukturę macierzy A da się sprowadzić ten algorytm do złożoności $O(n)$. Wiemy, że rozmiar pojedynczego bloku ma jakiś określony rozmiar. Oznaczmy go przez l . Zatem pod przekątną macierzy jest maksymalnie l elementów, które są niezerowe. Dodatkowo każdy wiersz, o indeksie większym niż l ma od lewej same zera, następnie l leżących po sobie niezerowych wartości i znów zera (chyba, że np. $k + l$ daje już indeks ostatniej kolumny, wtedy nie ma zar od końca). Możemy zatem wykonywać ten algorytm tylko dla wierszy i elementów, dla których ma to sens (oszczędzimy sobie przetwarzania ogromnej liczby samych zer). Możemy zatem odejmować tylko l wierszy i aktualizować w nich l wartości. Ponieważ l jest znacząco mniejsze niż n , złożoność spada do $O(n)$.

2.3 Pseudokod

Zawarte w pseudokodzie metody `get_bottom_row` oraz `get_last_column` zwracają odpowiednio ostatni wiersz i ostatnią kolumnę, w której pojawia się niezerowy element. Dzięki temu dokonujemy optymalizowania opisanego we wcześniejszym paragrafie i ograniczamy nasze obliczenia jedynie do niezerowych elementów.

```

1: procedure GAUSSELMINATION( $A, b$ )
2:    $n \leftarrow \text{size}(A)$ 
3:   for  $k \leftarrow 1$  to  $n - 1$  do
4:     for  $i \leftarrow k + 1$  to GET_BOTTOM_ROW( $A, k$ ) do
5:       if  $A[k, k] = 0$  then
6:         error "Zero on diagonal at  $(k, k)$ "
7:       end if
8:        $m \leftarrow A[i, k] / A[k, k]$ 
9:        $A[i, k] \leftarrow 0$ 
10:      for  $j \leftarrow k + 1$  to GET_LAST_COLUMN( $A, k$ ) do
11:         $A[i, j] \leftarrow A[i, j] - m \cdot A[k, j]$ 
12:      end for
13:       $b[i] \leftarrow b[i] - m \cdot b[k]$ 
14:    end for
15:  end for
16:   $x \leftarrow \mathbf{0} \in \mathbb{R}^n$ 
17:   $x[n] \leftarrow b[n] / A[n, n]$ 
18:  for  $i \leftarrow n - 1$  downto 1 do
19:     $s \leftarrow 0$ 
20:    for  $j \leftarrow i + 1$  to GET_LAST_COLUMN( $A, i$ ) do
21:       $s \leftarrow s + A[i, j] \cdot x[j]$ 
22:    end for
23:     $x[i] \leftarrow (b[i] - s) / A[i, i]$ 
24:  end for
25:  return  $x$ 
26: end procedure

```

2.4 Wariant drugi - z częściowym wyborem elementu głównego

Ten wariant ma zabezpieczać nas przed potencjalnym dzieleniem przez 0 gdy na przekątnej macierzy taka wartość się znajduje. Biorąc pod uwagę, że obliczenia wykonujemy na komputerze, liczby bardzo zbliżone do 0 również są tymi, które mogą nam zwrócić błąd.

Element główny to nic innego jak wybrana wartość, którą będziemy używać aby wyzerować pozostałe w kolumnie.