Контрольная работа 1

Вариант 5

Богдан Владислав

1. Найти сингулярное разложение для матрицы А:

$$A = \begin{vmatrix} 27 & 23 & -4 \\ -15 & -6 & 29 \\ 12 & 29 & -4 \\ 15 & 20 & 6 \end{vmatrix}$$

Будем искать сингулярное разложение в виде $A = USV^*$.

Сначала найдём матрицу $B=AA^T$ и её собственные значения. Сингулярные значения матрицы A есть квадратные корни из соответствующих собственных значений матрицы $B.\ S$ формируется как диагональная матрица с сингулярными значениями на диагонали. Матрица U составляется их соответствующих собственных векторов.

In [104]:

```
import numpy as np
from numpy import linalg
```

In [131]:

```
A = np.array([
    [27, 23, -4],
    [-15, -6, 29],
    [12, 29, -4],
    [15, 20, 6]
])

B = A @ A.transpose()
S_squared, U = np.linalg.eig(B)

S = np.sqrt(S_squared)
```

```
/usr/local/lib/python3.6/site-packages/ipykernel_launcher.py:11: Run
timeWarning: invalid value encountered in sqrt
# This is added back by InteractiveShellApp.init path()
```

Теперь справедливое выражение:

$$SV^* = U^{-1}A$$

Поскольку S - диагональная матрица, то матрица V^* получается путем деления строк матрицы $U^{-1}A$ на скаляры из соответствующих строк матрицы S.

```
In [132]:
```

```
V_pre = (np.linalg.inv(U) @ A).transpose()

V_pre[:,0] /= S[0]

V_pre[:,1] /= S[1]

V_pre[:,2] /= S[2]

V = np.delete(V.transpose(), 3, 0)
```

Получили следующие значения:

```
In [136]:
```

```
print("U:", U)

S_matrix = np.zeros((3,4))
S_matrix[:,:-1] = np.diag(S[:3])
S_matrix = S_matrix.transpose()
print("S:", S_matrix)

print("V*:", V)
```

```
U: [[ 0.63189875 -0.08883085 0.58888347 0.49601341]
 [-0.37563614 - 0.88733767 0.04753892 0.26319079]
 [ 0.53874955 -0.20725599 -0.78841919  0.21257718]
 [ 0.41152202 -0.40222616  0.17132277 -0.7996951 ]]
S: [[ 55.42564122
                  0.
                                 0.
                                           ]
                29.1330773
 [
  0.
                              0.
    0.
                 0.
                             10.828762731
 [
                 0.
 ſ
V*: [[ 0.63749616  0.73326469 -0.23647736]
 [ 0.08207742 -0.36982123 -0.92547045]
 [ 0.76606915 -0.57057441  0.29594409]]
```

Мы можем проверить полученный результат:

```
In [137]:
```

```
print("A:", A)
print("USV*:", U @ S_matrix @ V)

A: [[ 27  23  -4]
  [-15  -6  29]
  [ 12  29  -4]
  [ 15  20  6]]
USV*: [[ 27.  23.  -4.]
  [-15.  -6.  29.]
  [ 12.  29.  -4.]
  [ 15.  20.  6.]]
```

2. Найти какое-нибудь разложение полного ранга для А (из первого задания) и псевдообратную матрицу.

Разложение полного ранга - такое представление A = BC, где B имеет размерность $4 \times r$, а A - размерность $r \times 3$, где r - ранг матрицы A. Найдём его:

```
In [147]:
```

```
np.linalg.det(A[:3])
```

Out[147]:

-13982.999999999996

Минор третьего (одна из размерностей матрицы) порядка не равен 0, соответственно, ранг матрицы r=3.

В качестве C можно взять первые три строки матрицы A - они являются линейно независимыми. Тогда $B = AC^+$, где C^+ - псевдообратная к C матрица.

In [148]:

```
C = A[:3]
C_pseudo = C.transpose() @ np.linalg.inv(C @ C.transpose())
B = A @ C_pseudo
```

Проверим, что найденные матрицы B, C действительно удовлетворяют условию:

```
In [149]:
```

```
print("A: ", A)
print("A = BC: ", B @ C)
A: [[ 27  23   -4]
[-15   -6  29]
[ 12  29   -4]
[ 15  20  6]]
A = BC: [[ 27.  23.   -4.]
[-15.   -6.  29.]
[ 12.  29.   -4.]
[ 15.  20.  6.]]
```

Теперь псевдообратная матрица для A может быть найдена по формуле $A^+ = C^T (CC^T)^{-1} (B^T B)^{-1} B^T$:

```
In [150]:
```

```
A_pseudo = C.transpose() @ np.linalg.inv(C @ C.transpose()) @ np.linalg.inv(B.tr
anspose() @ B) @ B.transpose()
print("A+: ", A_pseudo)
A+: [[ 0.04867765 -0.00345733 -0.05016317  0.0157201 ]
```

```
A+: [[ 0.04867765 -0.00345733 -0.05016317 0.0157201 ]

[-0.02154118 0.00378964 0.05130075 0.00152315]

[ 0.01621971 0.03108995 -0.01726177 0.01570389]]
```

3. Решение системы линейных уравнений

Дана система линейных уравнений AX = B. Найдём ранг матрицы A:

In [168]:

Out[168]:

4

Отсюда следует, что данная система линейных уравнений имеет ровно одно решение, которое может быть посчитано точными методами:

```
In [171]:
```

```
np.linalg.solve(A, B)
```

Out[171]:

```
array([ 4.61898962, -1.735914 , -0.10024359, 2.8855645 ])
```

Или, например, с использованием обратной матрицы:

```
In [172]:
```

```
np.linalg.inv(A) @ B
```

```
Out[172]:
```

```
array([ 4.61898962, -1.735914 , -0.10024359, 2.8855645 ])
```

Нашли точное решение системы линейных уравнений.

4. Наилучшее равномерное приближение

Задан многочлен x^3-2x^2+4x-2 на отрезке [1,3] - требуется найти наилучшее равномерное приближение этого многочлена многочленом второй степени. Сделаем следующую замену переменной: y=x-2; x=y+2. Получим многочлен $f(y)=y^3+4y^2+8y+6$, определённый уже на отрезке [-1,1]. Известно, что наименьшее отклонение от нуля на отрезке [-1,1] среди всех многочленов третьей степени имеет многочлен $\frac{1}{2^2}T_3(y)=\frac{1}{4}(4y^3-3y)=y^3-\frac{3}{4}y$. Таким образом, для многочлена второй степени g(y), который наилучшим образом приближает многочлен f(y) справедливо:

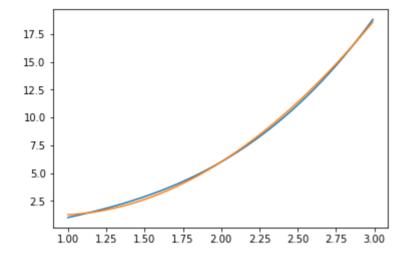
$$g(y) = f(y) - (y^3 - \frac{3}{4}y) = y^3 + 4y^2 + 8y + 6 - y^3 + \frac{3}{4}y = 4y^2 + \frac{35}{4}y + 6$$

$$g_1(x) = g(x - 2) = 4(x - 2)^2 + \frac{35}{4}(x - 2) + 6 = 4x^2 - \frac{29}{4}x + \frac{9}{2}, x \in [1, 3]$$

Посмотрим на графики функций f(y) и $g_1(y)$

In [159]:

```
import matplotlib.pyplot as plt
plt.plot(np.arange(1., 3., 0.01), list(map(lambda x: x**3-2*x**2+4*x-2, np.arang
e(1., 3., 0.01))))
plt.plot(np.arange(1., 3., 0.01), list(map(lambda x: 4*x**2-7.25*x+4.5, np.arang
e(1., 3., 0.01))))
plt.show()
```



Многочлен второй степени действительно приближает многочлен третьей степени из условий задачи!

5. Единичная окружность относительно нормы

```
In [1]:
```

```
from IPython.display import Image
Image("img/5.jpg")
```

