

Sprawozdanie 2 - Eliminacja Gaussa i LU faktoryzacja

Wojciech Smolarczyk, Wiktoria Zalińska

Eliminacja Gaussa

Eliminacja Gaussa to klasyczny algorytm stosowany do rozwiązywania układów równań liniowych $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$. Celem algorytmu jest przekształcenie macierzy \mathbf{A} do formy górnotrójkątnej poprzez operacje eliminacyjne, a następnie rozwiązanie układu równań za pomocą podstawiania wstecz.

Kroki eliminacji Gaussa bez pivotingu:

1. Inicjalizacja:

- Macierz \mathbf{A} i wektor \mathbf{b} są kopiowane i przygotowywane do dalszych obliczeń.

2. Eliminacja:

- Dla każdej kolumny, eliminowane są elementy pod przekątną, aby przekształcić macierz do formy górnotrójkątnej.
- Przez każdą iterację dzielimy elementy wierszy przez element przekątnej, aby uzyskać jedynki na przekątnej.

3. Rozwiązanie układu równań:

- Po zakończeniu eliminacji macierz \mathbf{A} jest już w formie górnotrójkątnej. Rozwiązanie układu uzyskujemy za pomocą podstawiania wstecz.

Kod implementacji eliminacji Gaussa bez pivotingu

```
def gauss_elimination_no_pivoting(A, b):  
    """  
    Rozwiązuje układ równań  $Ax = b$  za pomocą eliminacji Gaussa bez  
    pivotingu,  
    generując jedynki na przekątnej.  
    """
```

```
Parametry:
A -- macierz współczynników (n x n)
b -- wektor prawych stron (n)

Zwraca:
x -- wektor rozwiązania
"""
n = len(A)
A = np.array(
    A, dtype=float
) # Konwersja na float, aby uniknąć dzielenia całkowitego
b = np.array(b, dtype=float)

# --- Eliminacja współczynników pod przekątną ---
for k in range(n - 1): # Dla każdej kolumny (oprócz
ostatniej)
    for i in range(k + 1, n): # Dla każdego wiersza poniżej
przekątnej
        if A[k, k] == 0:
            raise ZeroDivisionError(
                "Wystąpiło dzielenie przez zero. Użyj
pivotingu!"
            )
        factor = A[i, k] / A[k, k]
        A[i, k:] -= factor * A[k, k:] # Aktualizacja wiersza
i-tego
        b[i] -= factor * b[k]

# --- Normalizacja, aby uzyskać jedynki na przekątnej ---
for k in range(n):
    divisor = A[k, k]
    if divisor == 0:
        raise ZeroDivisionError("Macierz osobliwa - brak
rozwiązania!")
    A[k, k:] /= divisor # Normalizacja wiersza
    b[k] /= divisor

# --- Rozwiązanie układu równań (wsteczna substytucja) ---
x = np.zeros(n)
for i in range(n - 1, -1, -1):
    x[i] = b[i] - np.dot(A[i, i + 1 :], x[i + 1 :])

return x
```

Eliminacja Gaussa z pivotingiem

Pivoting to technika poprawiająca stabilność numeryczną, szczególnie gdy występują małe lub zerowe elementy na przekątnej macierzy **A**. Dzięki pivotingowi unikamy dzielenia przez zero lub przez bardzo małe liczby, co mogłoby prowadzić do błędów numerycznych.

Kroki eliminacji Gaussa z pivotingiem:

1. Inicjalizacja:

- Podobnie jak w klasycznej eliminacji Gaussa, zaczynamy od przygotowania macierzy **A** i wektora **b**.

2. Pivoting – zamiana wierszy:

- W każdej iteracji wybieramy największy element w kolumnie (od bieżącego wiersza w dół) i zamieniamy wiersze, aby mieć większy element na przekątnej. To poprawia stabilność obliczeń.

3. Eliminacja:

- Następnie przeprowadzamy standardową eliminację Gaussa, aby macierz **A** przyjęła formę górnotrójkątną.

4. Rozwiązanie układu równań:

- Po zakończeniu eliminacji rozwiązujemy układ równań za pomocą podstawiania wstecz.

Kod implementacji eliminacji Gaussa z pivotingiem

```
def gauss_elimination_pivoting(A, b):  
    """  
    Rozwiązuje układ równań  $Ax = b$  za pomocą eliminacji Gaussa z  
    częściowym pivotingiem.  
  
    Parametry:  
    A -- macierz współczynników (n x n)  
    b -- wektor prawych stron (n)  
    """
```

```
Zwraca:
x -- wektor rozwiązania
"""
n = len(A)
A = np.array(A, dtype=float)
b = np.array(b, dtype=float)

for k in range(n - 1):
    # --- Częściowy pivoting: wybór wiersza z maksymalnym
    elementem w kolumnie k ---
    max_row = (
        np.argmax(np.abs(A[k:, k])) + k
    ) # Indeks wiersza z maksymalną wartością |A[i,k]|
    if A[max_row, k] == 0:
        raise ValueError("Macierz osobliwa - brak
rozwiązania!")

    # Zamiana wierszy, jeśli konieczne
    if max_row != k:
        A[[k, max_row]] = A[[max_row, k]] # Zamiana wierszy w
A
        b[k], b[max_row] = b[max_row], b[k] # Zamiana
elementów w b

    # --- Eliminacja współczynników pod przekątną ---
    for i in range(k + 1, n):
        factor = A[i, k] / A[k, k]
        A[i, k:] -= factor * A[k, k:]
        b[i] -= factor * b[k]

    # --- Rozwiązanie układu równań (wsteczna substytucja) ---
    x = np.zeros(n)
    for i in range(n - 1, -1, -1):
        if A[i, i] == 0:
            raise ValueError("Macierz osobliwa - brak
rozwiązania!")
        x[i] = (b[i] - np.dot(A[i, i + 1:], x[i + 1:])) / A[i,
i]

    return x
```

LU faktoryzacja

Algorytm LU faktoryzacji polega na rozłożeniu macierzy kwadratowej na iloczyn dwóch macierzy:

$$A = LU$$

gdzie:

- **L** – macierz dolnotrójkątna (z jedynkami na przekątnej),
- **U** – macierz górnortrójkątna.

Główna zaleta LU faktoryzacji to możliwość szybszego rozwiązania układów równań liniowych.

Zamiast rozwiązywać $Ax = b$ bezpośrednio, dzielimy problem na dwa prostsze układy:

$$Lc = b$$

$$Ux = c$$

Najpierw rozwiązujemy $Lc = b$, a następnie $Ux = c$ metodą podstawiania.

Kroki LU faktoryzacji

1. Inicjalizacja:

- Tworzymy macierz dolnotrójkątną **L** jako macierz jednostkową.
- Kopiujemy **A** do **U**, ponieważ będziemy ją modyfikować.

2. Eliminacja Gaussa:

- Dla każdej kolumny eliminujemy elementy pod przekątną, zapisując współczynniki eliminacji w macierzy **L**.

3. Wynik:

- **U** staje się macierzą górnortrójkątną.
- **L** zawiera współczynniki eliminacji poniżej przekątnej oraz jedynki na przekątnej.

LU faktoryzacja z pivotingiem

LU faktoryzacja z pivotingiem jest ulepszoną wersją LU, która poprawia stabilność numeryczną i pozwala uniknąć dzielenia przez małe wartości (lub zero) na przekątnej. Wprowadza dodatkową macierz permutacji **P**, która zapisuje zamiany wierszy.

Dzięki temu zamiast rozwiązywać:

$$Ax = B$$

rozwiązujemy:

$$PAx = Pb$$

gdzie P rejestruje kolejność zamian wierszy.

Kroki LU faktoryzacji z pivotingiem

1. Inicjalizacja:

- Tworzymy P jako macierz jednostkową.
- Tworzymy L jako macierz jednostkową.
- Kopiujemy A do U .

2. Pivoting – zamiana wierszy:

- W każdej iteracji wybieramy największy element w kolumnie (od aktualnego wiersza w dół).
- Zamieniamy odpowiednie wiersze macierzy U , P i L (w L zamieniamy tylko wcześniejsze kolumny).

3. Eliminacja Gaussa (tak jak w zwykłym LU).

Kod implementacji LU z i bez pivotingu

```
def lu_decomposition(A, pivoting=False):
    n = A.shape[0]
    # Macierz permutacyjna – początkowo jednostkowa
    P = np.eye(n)
    # Macierz dolnotrójkątna – początkowo jednostkowa
    L = np.eye(n)
    # Kopia A, bo będziemy modyfikować U
    U = A.copy()

    for i in range(n):
        if pivoting:
            # Znalezienie indeksu największego elementu w
```

```

    aktualnej kolumnie poniżej przekątnej
    max_index = np.argmax(abs(U[i:, i])) + i

    # Zamiana wierszy
    if max_index != i:
        U[[i, max_index]] = U[[max_index, i]]
        P[[i, max_index]] = P[[max_index, i]]
        if i > 0: # Zamiana tylko wcześniejszych kolumn w
L
            L[[i, max_index], :i] = L[[max_index, i], :i]

    for j in range(i+1, n):
        # Obliczenie współczynnika eliminacji
        L[j, i] = U[j, i] / U[i, i]
        # Aktualizacja macierzy U
        U[j, i:] -= L[j, i] * U[i, i:]

    if pivoting:
        return P, L, U
    else:
        return L, U

```

Kod rozwiązanie układu równań przy użyciu LU

```

def solve_lu(A, b, pivoting=False):
    if pivoting:
        P, L, U, b = lu_decomposition(A, b, pivoting=True)
    else:
        L, U, b = lu_decomposition(A, b, pivoting=False)

    # Rozwiązanie  $Lc = b$  (podstawianie w przód)
    n = len(b)
    c = np.zeros(n)
    for i in range(n):
        c[i] = b[i] - np.dot(L[i, :i], c[:i])

    # Rozwiązanie  $Ux = c$  (podstawianie wstecz)
    x = np.zeros(n)
    for i in range(n-1, -1, -1):
        x[i] = (c[i] - np.dot(U[i, i+1:], x[i+1:])) / U[i, i]

    return x

```

Przykładowe rozwiązanie

```
import random

random.seed(11)
N = 24

A = np.random.rand(N, N)
print(A)

b = np.random.rand(N)

print(b)
```

```
import time

times = {}

for method in [
    "gauss_no_pivoting",
    "gauss_pivoting",
    "lu_decomposition",
    "lu_decomposition_pivoting",
]:

    if method == "gauss_no_pivoting":
        start_time = time.time()
        result = gauss_elimination_no_pivoting(A, b)
        end_time = time.time()

    elif method == "gauss_pivoting":
        start_time = time.time()
        result = gauss_elimination_pivoting(A, b)
        end_time = time.time()
```



```
elif method == "lu_decomposition":
    start_time = time.time()
    result = solve_lu(A, b, pivoting=False)
    end_time = time.time()

elif method == "lu_decomposition_pivoting":
    start_time = time.time()
    result = solve_lu(A, b, pivoting=True)
    end_time = time.time()
print(f"Result of {method} is:\n {result}\n")

times[method] = end_time - start_time
```

Result of gauss_no_pivoting is:

```
[ 6.03539442 -9.51381137 -0.32276799 1.24029809 13.20661727 2.00987153
-5.39275068 -6.07083725 10.73726739 4.21583045 -4.94655828 -7.32216311
5.88480083 -5.64277448 -6.43851531 -0.18732226 10.72923575 -5.36230062
-6.53364338 -5.78166517 -1.87389013 0.40042126 12.09947536 1.40348178]
```

Result of gauss_pivoting is:

```
[ 6.03539442 -9.51381137 -0.32276799 1.24029809 13.20661727 2.00987153
-5.39275068 -6.07083725 10.73726739 4.21583045 -4.94655828 -7.32216311
5.88480083 -5.64277448 -6.43851531 -0.18732226 10.72923575 -5.36230062
-6.53364338 -5.78166517 -1.87389013 0.40042126 12.09947536 1.40348178]
```

Result of lu_decomposition is:

```
[ 6.03539442 -9.51381137 -0.32276799 1.24029809 13.20661727 2.00987153
-5.39275068 -6.07083725 10.73726739 4.21583045 -4.94655828 -7.32216311
5.88480083 -5.64277448 -6.43851531 -0.18732226 10.72923575 -5.36230062
-6.53364338 -5.78166517 -1.87389013 0.40042126 12.09947536 1.40348178]
```

Result of lu_decomposition_pivoting is:

```
[ 6.03539442 -9.51381137 -0.32276799 1.24029809 13.20661727 2.00987153
-5.39275068 -6.07083725 10.73726739 4.21583045 -4.94655828 -7.32216311
5.88480083 -5.64277448 -6.43851531 -0.18732226 10.72923575 -5.36230062
-6.53364338 -5.78166517 -1.87389013 0.40042126 12.09947536 1.40348178]
```

Porównanie czasów wykonania dla różnych metod rozwiązywania układu równań

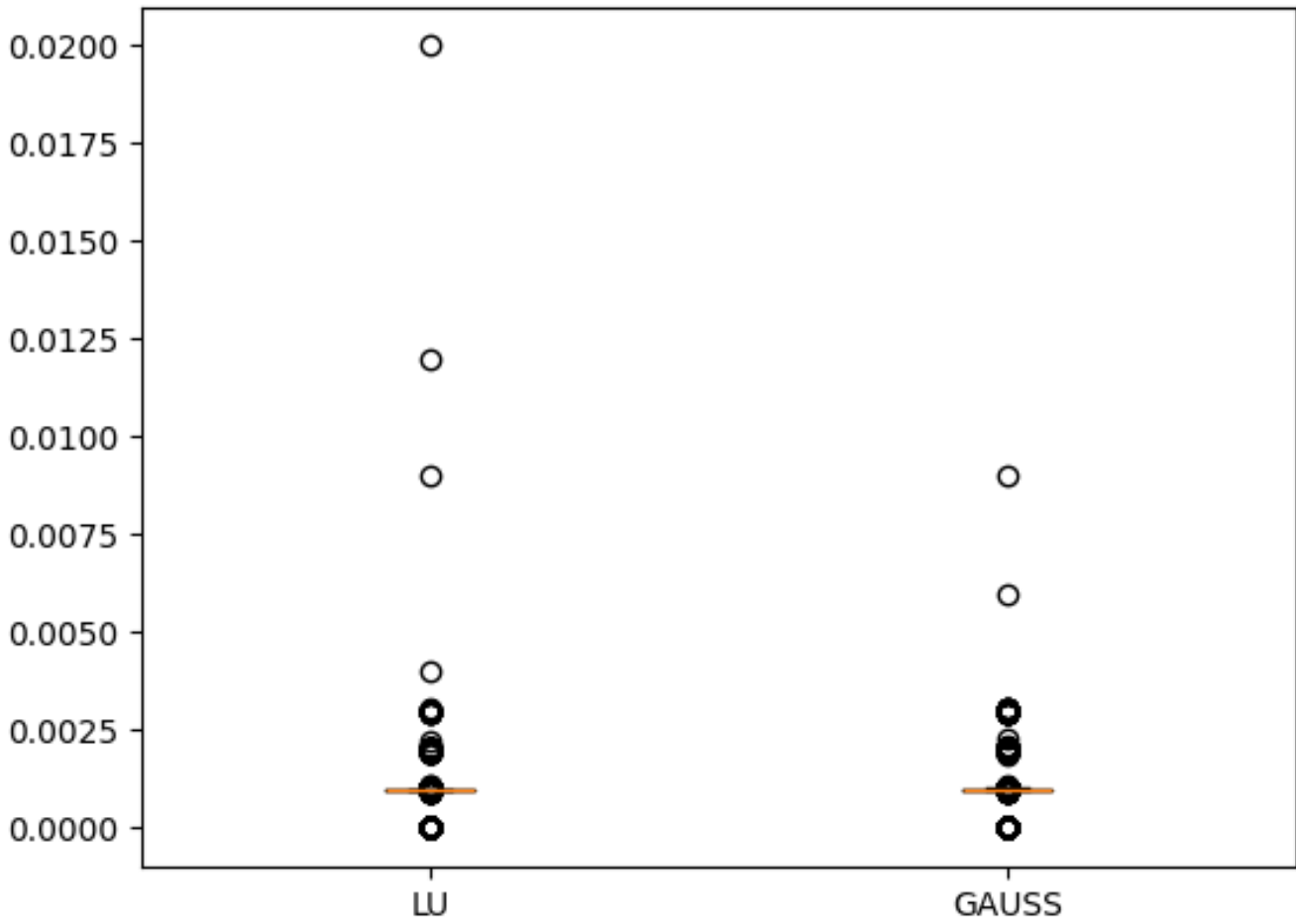
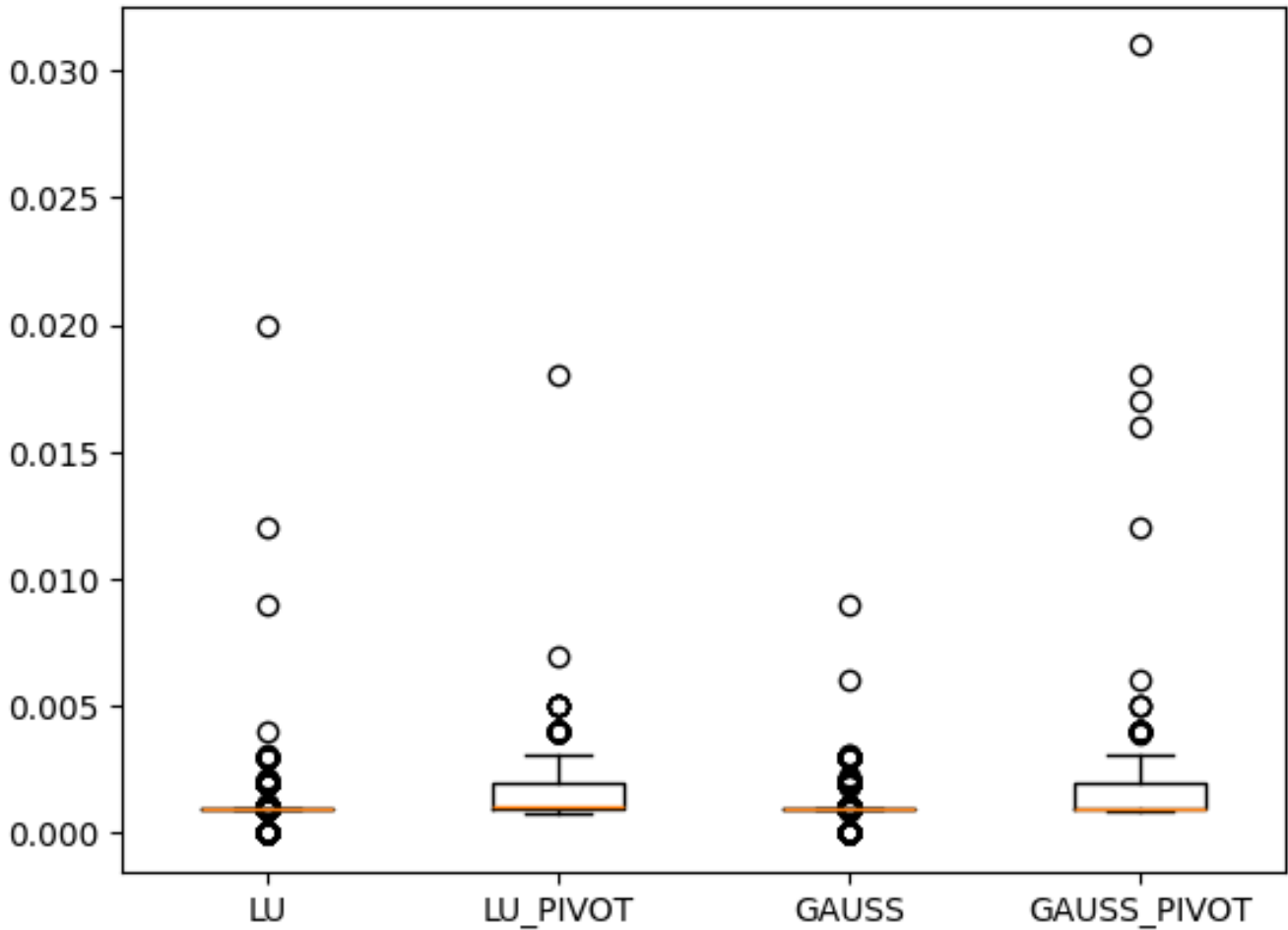
Poniżej przedstawiona jest tabela z czasami wykonania różnych metod rozwiązywania układu równań dla macierzy o rozmiarze 24x24:

Metoda	Czas wykonania [s]
Eliminacja Gaussa bez pivotingu	0.001209
Eliminacja Gaussa z pivotingiem	0.001705
LU faktoryzacja bez pivotingu	0.000792
LU faktoryzacja z pivotingiem	0.001252

Najbardziej efektywna metoda: LU faktoryzacja bez pivotingu wykazała się najszybszym czasem wykonania, co sugeruje, że dla macierzy o rozmiarze 24x24 ta metoda jest optymalna pod względem wydajności.

Metody z pivotingiem: Wprowadzenie pivotingu w obu metodach wydłużyło czas wykonania, co jest wynikiem dodatkowych operacji związanych z zamianą wierszy, jednak poprawia stabilność numeryczną rozwiązania.

Anliza większej liczby przypadków



Powyższe boxploty pokazują, że czas zliczany wielokrotnie dla każdego z algorytmów rzeczywiście ukazują, że LU jest najszybszym z algorytmów choć różnica pomiędzy nim a Gaussem nie jest aż tak znacząca. Algortymy z pivotem już relatywnie odstają od swoich odpowiedników ale oczywiście koszt czasowy jest równoważony stabilnością numeryczną.