Pràctica 1: Àlgebra Lineal

Les instruccions precises de què (i quan) cal entregar com a resultat d'aquesta pràctica s'expliquen al final d'aquest document.

Fixades unes dimensions $m > n \ge 2$ volem trobar "solucions" de sistemes sobredeterminats (més equacions que incògnites).

Primera Part: Sistemes triangulars

Implementeu una funció per resoldre el sistema d'equacions Lx = b quan L és triangular inferior (amb zeros sobre la diagonal principal). La funció tindrà com a capçalera

La funció rebrà com a paràmetres la dimensió \mathbf{n} , la matriu L i el vector b, respectivament i tol és la tolerància acceptada, és a dir, qualsevol nombre més petit, en valor absolut, que tol el considerem 0.

Per tal de resoldre el sistema, la funció $\operatorname{resLinf}$ suposarà que la matriu L és triangular inferior, és a dir, tal que $l_{ij} = 0$ per $i < j < n, i = 0, \dots, n-1$. La solució del sistema es guardarà en el vector \mathbf{x} . D'altra banda, la funció retornarà l'enter 0 si ha pogut resoldre el sistema i 1 altrament. Cal usar les fórmules de substitució endavant:

$$x_0 = \frac{b_0}{l_{00}}, \ x_i = \frac{1}{l_{ii}} \left(b_i - \sum_{k=0}^{i-1} l_{ik} x_k \right) \ i = 1, 2, \dots, n-1$$

Dissenyeu un programa principal (la funció main) que llegeixi una matriu $L = (l_{ij})_{0 \le i,j < n}$, llegeixi un vector $b = (b_i)_{0 \le i < n}$ i cridi la funció resLinf. Una vegada s'hagi calculat la solució x del sistema Lx = b, el programa principal escriurà el vector solució x i el valor $||Lx - b||_2$ com a indicador de la bondat de la solució x proposada. Com a aplicació resoleu els sistemes següents, amb toleràncies 10^{-3} , 10^{-6} , 10^{-9} i 10^{-12} :

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & -1 & 0 \\ 4 & 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} -4 \\ -5 \\ -6 \\ -2 \end{pmatrix}, L = \begin{pmatrix} 1.0234 & 0 & 0 & 0 \\ 2.0981 & -6.9876 & 0 & 0 \\ 9.9871 & 2.2222 & -1.9870 & 0 \\ 1.1 & 0.3333 & 20.121 & 1.1234 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Per calcular el producte matriu per vector $y=Ax\ y\in\mathbb{R}^m,\ x\in\mathbb{R}^n,\ A\in\mathbb{R}^{m\times n}$ useu la funció

void prodMatVec (int m, int n, double **A, double *x, double *y);

Ara voldrem resoldre sistemes triangulars superiors de la forma $L^t x = b$ amb L triangular inferior (com en l'apartat anterior). Implementeu la funció

```
int resLsup (int n, double **L, double *b, double *x, double tol);
```

2 Curs 2015-16

amb els paràmetres similars a **resLinf**. Cal usar fòrmules de sustitució enrere i tenir en compte que el sistema és $L^t x = b$ i se li passa L:

$$x_{n-1} = \frac{b_{n-1}}{l_{n-1,n-1}}, \quad x_i = \frac{1}{l_{ii}} \left(b_i - \sum_{k=i+1}^{n-1} l_{ki} x_k \right) \ i = n-2, \dots, 1, 0$$

Segona Part: Descomposició LDL^t

Donada una matriu $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ simètrica $(a_{ij} = a_{ji})$ en determinades condicions pot descompondre's en la forma $A = LDL^t$, amb L triangular inferior amb 1's a la diagonal i D matriu diagonal. Una vegada trobada la descomposició, per resoldre $Ax = (LDL^t)x = b$ resoldrem, en aquest ordre, Lz = b, Dy = z i $L^tx = y$; els primer i tercer sistemes són triangulars i el segon, diagonal (de solució trivial).

Les fórmules per trobar L i D són, per a $k = 0, \dots, n-1$:

$$d_{kk} = a_{kk} - \sum_{j=0}^{k-1} l_{kj}^2 d_{jj}, \quad l_{kk} = 1$$

$$l_{ik} = \frac{1}{d_{kk}} \left(a_{ik} - \sum_{j=0}^{k-1} l_{ij} l_{kj} \frac{\mathbf{d}_{jj}}{\mathbf{d}_{jj}} \right) \quad i = k+1, \dots, n-1$$

Implementeu una funció que faci aquest algorisme i resolgui el sistema. La funció tindrà com a capçalera

i descompondrà la matriu $A = LDL^t$; en entrar A conté la matriu del sistema (que suposarem simètrica) i v, el terme independent; en sortir A contindrà L i v, la solució. La funció retornarà 0 si s'ha pogut trobar la solució i 1 si no ha estat possible.

Notes:

- a) Observeu que, un cop descompost el sistema, caldrà cridar les funcions escaients per resoldre el sistema.
- b) A no conté la matriu original a la sortida de la funció i v conté la solució del sistema a la sortida.

Dissenyeu un programa principal (la funció main) que llegeixi una matriu $A=(a_{ij})_{0\leq i,j< n}$, llegeixi un vector $b=(b_i)_{0\leq i< n}$ i cridi la funció ldlt per resoldre el sistema lineal Ax=b, el programa principal escriurà el vector solució x i el valor $||Ax-b||_2$ com a indicador de la bondat de la solució x proposada.

Per testejar la funció resoleu els sistemes

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 4 & 5 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ 8 \end{pmatrix}, A = \begin{pmatrix} 1.1 & 2.3 & 4.1 & 0.3 \\ 2.3 & -4.2 & 3.2 & -1 \\ 4.1 & 3.2 & 8.27 & 0 \\ 0.3 & -1 & 0 & 1.23 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Tercera (i última) Part: Equacions normals

Quan tenim plantejat un sistema Ax = b amb més equacions que incògnites, en general no tindrà solució. Aleshores es busca x^* tal que el valor $||Ax - b||_2$ sigui el més petit possible (si existeix solució el valor teòric és 0). És fàcil veure que aquesta x^* és solució del sistema $n \times n$ $A^tAx = A^tb$, anomenat sistema d'equacions normals amb la matriu del sistema A^tA simètrica.

Dissenyeu un programa principal (la funció main) que llegeixi la matriu $A = (a_{ij})$ $0 \le i < m$, $0 \le j < n$ (amb m > n) i el vector $b = (b_i)$ $0 \le i < m$, calculi la matriu $A^t A$ i el vector $A^t b$ usant

void prodMatMat (int m, int n, int p, double **A, double **B, double **C);

 $Am \times n, Bn \times p, Cm \times p$ i prodMatVec (definida a dalt).

Un cop tinguem el sistema d'equacions normals, es resoldrà usant la tècnica i funcions de les dues primeres parts. Caldrà escriure la solució x^* i el valor $||Ax^* - b||_2$

Per testejar la funció calculeu les x^* del sistemes següents:

$$A_{1} = \begin{pmatrix} 1 & 0.25 \\ 1 & 0.50 \\ 1 & 0.75 \\ 1 & 1.00 \\ 1 & 1.25 \\ 1 & 1.50 \\ 1 & 1.75 \end{pmatrix}, b_{1} = \begin{pmatrix} 0.40 \\ 0.50 \\ 0.90 \\ 1.28 \\ 1.60 \\ 1.66 \\ 2.02 \end{pmatrix}; A_{2} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 4 \end{pmatrix} b_{2} = \begin{pmatrix} 5 \\ 9 \\ 12 \\ 16 \end{pmatrix}.$$

4 Curs 2015-16

Instruccions per a l'entrega

Abans de començar a fer la pràctica heu de crear un subdirectori anomenat:

 $Grup ext{-}Cognom1Cognom2Nom ext{-}X$

on

- Grup: és el vostre grup de pràctiques en majúscules (pot ser A, B, C o D).
- Cognom1Cognom2Nom: és el vostre primer cognom, segon cognom i nom.
- X: identifica el número de la pràctica (1, 2, 3, etc).

Exemple: A-LopezPerezMaria-1 correspon a una alumna del grup A que fa la pràctica 1. Aquest directori contindrà els arxius .c corresponents a les diverses parts:

- a) Arxiu prac1funs.c que conté les funcions resLinf, resLsup, prodMatVec, prodMatMat.
- b) Arxiu prac1a.c que conté el programa principal de la primera part.
- c) Arxiu prac1b. c que conté el programa principal de la segona part i la funció 1dlt.
- d) Arxiu prac1c.c que conté el programa principal de la tercera part i la funció 1dlt.

No es poden incloure funcions en els arxius tret de les que apareixen en el texte Es crearà un arxiu comprimit del directori amb la comanda

tar -czvf A-LopezPerezMaria-1.tgz A-LopezPerezMaria-1 executada des del directori pare.

Entregar la pràctica vol dir el següent:

(1) Es penjarà el fitxer comprimit (.tgz) al campus virtual abans del **15 de novembre de 2015**.

Tots els arxius .c lliurats hauran de començar amb les dades de l'alumne en un comentari de la

```
/* COGNOM1: COGNOM2: NOM: DNI: */
```

forma

Tots els programes hauran de compilar amb les opcions: -ansi -pedantic -0 -Wall. Lliurar un programa sense les dades personals (usant l'estil anterior), o amb algun error o avís (warning) de compilació, serà avaluat amb la qualificació mínima.

(2) Entregar un document (imprès) durant l'hora del laboratori del **16 de novembre de 2015** on es doni resposta argumentada a les diferents qüestions que es proposin en relació a la pràctica.