Verze z 5. října 2023

1 Omezení počítače: čas a paměť

Úloha 1. Mějme čtvercovou matici řádu n a vektor s n prvky. Spočtěte, kolik operací násobení a sčítání stojí operace násobení matice vektorem.

 $\check{R}e\check{s}en\acute{i}$. Potřebujeme celkem $2n^2-n$ operací. (Výsledek má n prvků a každý spočítáme díky n násobení a n-1 sčítání.)

Úloha 2. Pomocí příkazů tic a toc (start a konec stopek) změřte násobení náhodné čtvercové matice vektorem s řádem $n=100,1000,10\,000$. S využitím výpočtu v předchozí úloze přepočtěte výsledek jako počet elementárních operací (flopů) za vteřinu.

```
Rešení. n_all = [100 1000 10000];
for n = n_all
    A = rand(n);
    b = rand(n,1);
    tic;
    A*b;
    time = toc;
    flops = 2*n*n-n;
    flops/time
end
```

Současný nejvýkonnější superpočítač dosahuje teoretického výkonu přibližně 10^{18} flopů za vteřinu. I tak to pro některé aplikace nestačí.

Úloha 3. Vyzkoušejte, jakou největší náhodnou čtvercovou matici dokážete v MATLABu vytvořit (a uložit). Pomocí příkazů whos zjistěte, kolik paměti zabírá.

 $\check{R}e\check{s}en\acute{i}$. Tato velikost závisí na paměti RAM počítače a nastavení MATLABu (u mě to bylo například matice řádu 32 272, která zabrala 7.75 GB). Lze zjistit například pomocí metody bisekce.

2 LU rozklad

2.1 Opakování a LU rozklad v MATLABu

LU rozklad je maticový zápis Gaussovy eliminace, tedy převodu matice do odstupňovaného tvaru. Označíme-li E_k matici elementární transformace (vynásobení řádku nenulovým číslem, prohození dvou řádků, nebo přičtení násobku řádku k jinému), pak lze Gaussovu eliminaci schematicky zapsat jako

$$A \to A^{(1)} = E_1 A \to \dots \to U = A^{(n-1)} = \underbrace{E_{n-1} \dots E_1}^{L^{-1}} A,$$
 (1)

kde U je matice v odstupňovaném tvaru a platí LU=A. (Připomínáme, že matice elementárních úprav jsou regulární.)

Pro tzv. silně regulární matice nepotřebujeme v Gaussově eliminaci prohazovat řádky. Pak je matice L dolní trojúhelníková, což vysvětluje název rozkladu (Lower–Upper). To, jestli je matice silně regulární, ale bohužel obvykle dopředu nevíme.

Úloha 4. Pro vestavěnou funkci [L,U] = lu(A):

- Zvolte A = wilkinson(6) a spočítejte její LU rozklad. Ověřte, že U je horní trojúhelníková. Je L dolní trojúhelníková?
- Prohoďte u matice A třetí a čtvrtý sloupec a zopakujte.
- (navíc) nastudujte si v nápovědě variantu volání vestavěné funkce jako [L,U,P] = lu(A). Čemu odpovídá matice P? Jak se změní vlastnosti L oproti [L,U] = lu(A)?

 $\check{R}e\check{s}en\acute{i}$. V prvním případě L dolní trojúhelníková není.

Pro [L,U] = lu(A(:,[1 2 4 3 5 6])) už L dolní trojúhelníková je.

[L,U,P] = lu(A) odpovídá tomu, že elementární operace prohození řádků jsou uloženy v matici P, matice L je pak vždy dolní trojúhelníková.

2.2 Řídké matice a LU rozklad

V řadě aplikací dostáváme matice, které mají na většině pozic nuly. Těmto maticím říkáme *řídké* a obvykle u nich ukládáme pouze nenulové prvky. (Matice, které nejsou řídké, označujeme jako *husté*.)

- **Úloha 5.** Vytvořte řídkou matici příkazem B = gallery('poisson',5); Jaký má rozměr? Jaký je rozdíl zadáte-li do příkazové řádky bez středníku A (z předchozí úlohy), resp. B?
 - Pomocí příkazu whos srovnejte paměťové nároky na uložení řídké matice
 B = gallery('poisson',50); a náhodné (husté) matice stejného řádu.
 - (navíc) Jakou největší matici lze pomocí B = gallery('poisson', N); sestavit a uložit? Odhadněte na základě několika voleb parametru N a ověřte.
- $\check{R}e\check{s}en\acute{i}$. U řídkých matic MATLAB vypisuje pozici nenulového prvku a jeho hodnotu; husté matice vypisuje po řádcích.
 - Je to necelých 250 kB vs skoro 48 MB.

Úloha 6. Zkonstruujte matici B = gallery('poisson',50); a matici C, která vznikne přidáním sloupcového vektoru samých jedniček (vhodné délky) zleva k matici B. Proveďte pro obě LU rozklad. Pomocí příkazu whos srovnejte paměťové nároky pro matice B a C a pro jejich LU faktory. Pomocí příkazu spy srovnejte zaplnění (tj. počet nenulových prvků) faktorů L pro matice B a C.

```
Rešení. C = [ones(2500,1),B];
[LB,UB] = lu(B);
[LC,UC] = lu(C);
spy(LB);
spy(LC);
```

LC je plná dolní trojúhelníková matice s 3 126 250 nenulovými prvky, LB jich má jen 125 049. I tak je to víc než desetkrát více, než kolik je nenul v matici B!

Úloha 7. Zkonstruujte matici B = gallery('poisson',100); a spočítejte její LU rozklad. Jak dlouho to trvá? Kolik paměti faktory L a U zabírají? Zvládne MATLAB spočítat LU rozklad matice B = gallery('poisson',1000);? **Varování:** Výpočet tohoto rozkladu vám na několik minut v podstatě zastaví počítač. A pak to stejně skončí s chybovou hláškou "Out of memory".

3 Singulární rozklad a komprese dat

Nechť $A \in \mathbb{C}^{n \times m}$, rank(A) = r, pak matici A můžeme zapsat ve tvaru singulárního rozkladu (SVD):

$$A = U \Sigma V^*$$
,

kde $U \in \mathbb{C}^{n \times n}$ a $V \in \mathbb{C}^{m \times m}$ jsou unitární matice a

$$\Sigma = \begin{bmatrix} \Sigma_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times m}, \quad \Sigma_r = \operatorname{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_r) \in \mathbb{R}^{r \times r},$$

 $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \cdots \geq \sigma_r > 0$. Schematicky (včetně takzvaného ekonomického tvaru):

Díky singulárnímu rozkladu lze matici zapsat v tzv. dyadickém rozvoji

$$A = \sum_{j=1}^{r} \sigma_{j} u_{j} v_{j}^{*} = \sum_{j=1}^{r} A_{j}, \quad A_{j} \equiv \sigma_{j} u_{j} v_{j}^{*}.$$

Věta 1 (Eckart–Young–Mirsky). Nechť $A \in \mathbb{C}^{n \times m}$, $r := \operatorname{rank} A$, a nechť k < r. Potom

$$\underset{\substack{X \in \mathbb{C}^{n \times m} \\ \operatorname{rank}(X) \le k}}{\operatorname{argmin}} \|A - X\| = A^{(k)} \equiv \sum_{j=1}^{k} \sigma_j \, u_j \, v_j^*$$

a platí

$$||A - A^{(k)}|| = \sigma_{k+1}.$$

Rovněž platí i

$$\underset{\substack{X \in \mathbb{C}^{n \times m} \\ \operatorname{rank}(X) \leq k}}{\operatorname{argmin}} \|A - X\|_F = A^{(k)}, \qquad \|A - A^{(k)}\|_F^2 = \sum_{j=k+1}^r \sigma_j^2.$$

Pozn.: Tuto větu včetně důkazu lze nalézt ve skriptech LA, sekce 10.4.3.

Úloha 8. Singulární rozklad a výše uvedenou větu využijeme ke kompresi obrazu.

1. Pomocí příkazu doc zjistěme informace o funkci imread. Zajímá nás především vstup a výstup. Vše důležité najdeme v dokumentaci v kapitole Examples.

$$\check{R}\check{e}\check{s}eni$$
. doc imread

2. Uložme si obrázek beer.bmp jako proměnnou typu double.

$$Re\check{s}eni. A = double(imread('beer.bmp'));$$

3. Použijme příkaz svd a výsledky si uložme. Pokud neznáme výstup funkce svd, můžeme opět použít příkaz help.

	$\check{R}e\check{s}en\acute{i}$. [U,S,V] = svd(A);	
4.	Nyní máme spočtený SVD rozklad. Můžeme se podívat na vlastnosti tohoto rozkladu. Pom příkazu semilogy můžeme vykreslit singulární čísla. Pokud nás zajímá chyba rozkladu, můžem použít naší funkci plotSVD. U obou funkcí je dobré si zjistit podobu vstupu.	
	$\check{R}e\check{s}en\acute{\iota}.$ semilogy(diag(S)); plotSVD(A,U,S,V)	
5.	Vypočítejme matici pouze s polovinou (přibližně polovinou) singulárního tripletu.	
	$\check{R}e\check{s}en\acute{t}$. B = U(:,1:300)*S(1:300,1:300)*(V(:,1:300))';	
6.	Pomocí příkazů imagesc a colormap vykresleme zkomprimovaný snímek v černobíle škále.	
	$\check{R}e\check{s}en\acute{\iota}$. imagesc(B) colormap(gray)	
7.	Porovnejme obrázek s původním obrázkem tak, že pomocí příkazu figure(3) otevřeme třetí ok s obrázkem a opět pomocí příkazů imagesc a colormap vykreslíme původní obrázek.	:no
	$\check{R}e\check{s}en\acute{\iota}$. figure(3) imagesc(A) colormap(gray)	
8.	Vyzkoušejme si vlastní volbu singulárního tripletu nebo si nahrajme vlastní obrázky a experime tujme.	∂n-

9. Pomocí dema runme.m můžeme sledovat změnu velikosti obrázku a snižování kvality v závislosti

Seznam připravených skriptů a funkcí

na volbě singulárního tripletu.

- plotSVD.m: Výpočet kvality SVD metody.
- runme.m: Skript na pozorování ztráty kvality obrazu.