

Referat 2

Tehnici și metode numerice în securitatea informației

Cod sursă: <https://github.com/danielw98/numerical-methods/>

Vizualizare site web: <https://metode-numerice.danielwagner.ro/>

Profesor universitar dr. habil. Mircea Merca
Student masterand: Ștefan-Daniel Wagner

Cuprins

1. Metoda Jacobi.....	3
Teorie	3
Ideeа metodei	3
Matricea de iterаtіe.....	4
Convergențа (condiții suficiente)	4
Criterii de oprire	4
Legătura cu implementarea din proiect.....	4
Exemplu (sistemul 4).....	5
Iterаtіa 1.....	5
Iterаtіa 2.....	6
Tabel (iterаtіile 0–2)	6
2. Metoda Gauss-Seidel.....	7
Teorie	7
Ideeа metodei	7
Matricea de iterаtіe.....	7
Convergențа (condiții suficiente)	7
Criterii de oprire	8
Legătura cu implementarea din proiect.....	8
Exemplu (sistemul 4).....	8
Iterаtіa 1.....	9
Iterаtіa 2.....	9
Tabel (iterаtіile 0–2)	9
3. Newton pentru sisteme (neliniare).....	10
Teorie	10
Metoda lui Newton pentru sisteme.....	10
Jacobianul	10
Criterii de oprire	10
Observații despre convergențа.....	11
Exemplu (sistemul 4).....	11
Soluții (verificare rapidă).....	11
Funcția vectorială și Jacobianul	11
Legătura cu implementarea	11

1. Metoda Jacobi

Teorie

Ideea metodei

Pentru sistemul liniar

$$Ax = b,$$

scriem descompunerea

$$A = D - L - U,$$

unde D este partea diagonală, iar L și U sunt părțile strict triunghiulare (definite cu semn schimbat), astfel încât într-adevăr $A = D - L - U$.

Atunci ecuația

$$Ax = b$$

se rescrie ca

$$(D - L - U)x = b \Rightarrow Dx = (L + U)x + b.$$

Dacă D^{-1} există (adică $a_{ii} \neq 0$ pentru orice i), rezultă forma matricială a iterației Jacobi:

$$x^{(k)} = D^{-1}(L + U)x^{(k-1)} + D^{-1}b, \quad k = 1, 2, \dots$$

Metoda **Jacobi** definește o succesiune de aproximății $\{x^{(k)}\}$ prin:

$$x^{(k)} = D^{-1}(L + U)x^{(k-1)} + D^{-1}b.$$

Pe componente (pentru $i = 1, \dots, n$):

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j^{(k)} \right), \quad a_{ii} \neq 0.$$

Observația importantă: toate componentele lui $x^{(k+1)}$ se calculează folosind doar valorile din $x^{(k)}$.

Matricea de iterație

Formula se poate scrie în forma standard

$$x^{(k+1)} = T_J x^{(k)} + c_J,$$

unde

$$T_J = D^{-1}(L + U), \quad c_J = D^{-1}b.$$

Convergență (condiții suficiente)

Metoda Jacobi converge dacă raza spectrală $\rho(T_J) < 1$.

O condiție suficientă practică (ușor de verificat) este ca A să fie **strict diagonal dominantă** pe linii:

$$|a_{ii}| > \sum_{j \neq i} |a_{ij}| \quad \text{pentru orice } i.$$

Criterii de oprire

În practică se folosește un criteriu pe diferența dintre iterații (normă infinit):

$$\frac{\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|_\infty}{\|x^{(k)}\|_\infty} < \varepsilon,$$

și/sau un criteriu pe reziduu:

$$\|Ax^{(k)} - b\|_\infty < \varepsilon.$$

Legătura cu implementarea din proiect

- Implementare: `JacobiSolver::iterate` în `nm-lib/src/linear/Jacobi.cpp`.
- Driver/test: `nm-lib/tests/tema3_iterative.cpp`.

Exemplu (sistemul 4)

Calculăm primele două iterații pentru metoda **Jacobi**, pornind de la

$$x^{(0)} = 0,$$

pentru sistemul (4):

$$\begin{cases} 4x_1 + x_2 - x_3 + x_4 = -2 \\ x_1 + 4x_2 - x_3 - x_4 = -1 \\ -x_1 - x_2 + 5x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 - x_2 + x_3 + 3x_4 = 1 \end{cases}$$

Formulele de actualizare (ecuație cu ecuație, rezolvând după variabila de pe diagonală):

$$\begin{aligned} x_1 &= \frac{-2 - x_2 + x_3 - x_4}{4} \\ x_2 &= \frac{-1 - x_1 + x_3 + x_4}{4} \\ x_3 &= \frac{x_1 + x_2 - x_4}{5} \\ x_4 &= \frac{1 - x_1 + x_2 - x_3}{3} \end{aligned}$$

Valorile numerice de mai jos sunt generate cu implementarea din proiect: `nm-lib/tests/tema3_iterative.cpp` (JacobiSolver), rulat cu `--json --trace 4`.

Iterația 1

$$\begin{aligned} x_1^{(1)} &= \frac{-2}{4} = -1/2 \\ x_2^{(1)} &= \frac{-1}{4} = -1/4 \\ x_3^{(1)} &= 0 \\ x_4^{(1)} &= \frac{1}{3} \end{aligned}$$

Iterația 2

$$\begin{aligned}x_1^{(2)} &= \frac{-2 - x_2^{(1)} + x_3^{(1)} - x_4^{(1)}}{4} = -25/48 \\x_2^{(2)} &= \frac{-1 - x_1^{(1)} + x_3^{(1)} + x_4^{(1)}}{4} = -1/24 \\x_3^{(2)} &= \frac{x_1^{(1)} + x_2^{(1)} - x_4^{(1)}}{5} = -13/60 \\x_4^{(2)} &= \frac{1 - x_1^{(1)} + x_2^{(1)} - x_3^{(1)}}{3} = 5/12\end{aligned}$$

Tabel (iterațiile 0–2)

iter	x_1	x_2	x_3	x_4
0	0	0	0	0
1	-1/2	-1/4	0	1/3
2	-25/48	-1/24	-13/60	5/12

2. Metoda Gauss–Seidel

Teorie

Ideea metodei

Pentru sistemul liniar

$$Ax = b,$$

scriem

$$A = D - L - U,$$

unde D este diagonală, iar L și U sunt părțile strict triunghiulare (definite cu semn schimbat), astfel încât $A = D - L - U$.

Din

$$(D - L - U)x = b$$

obținem

$$(D - L)x = Ux + b.$$

Metoda **Gauss–Seidel** definește iterația:

$$(D - L)x^{(k)} = Ux^{(k-1)} + b, \quad x^{(k)} = (D - L)^{-1}(Ux^{(k-1)} + b), \quad k = 1, 2, \dots$$

Pe componente (pentru $i = 1, \dots, n$):

$$x_i^{(k)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j < i} a_{ij} x_j^{(k)} - \sum_{j > i} a_{ij} x_j^{(k-1)} \right), \quad a_{ii} \neq 0.$$

Observația importantă: când calculăm $x_i^{(k+1)}$, folosim imediat valorile deja actualizate $x_1^{(k+1)}, \dots, x_{i-1}^{(k+1)}$.

Matricea de iterație

În forma standard:

$$x^{(k)} = B_{GS}x^{(k-1)} + c_{GS},$$

unde

$$B_{GS} = (D - L)^{-1}U, \quad c_{GS} = (D - L)^{-1}b.$$

Convergență (condiții suficiente)

Gauss–Seidel converge dacă $\rho(B_{GS}) < 1$.

Condiții suficiente utilizate frecvent:

- A este **strict diagonal dominantă** pe linii;
- sau A este **simetrică pozitiv definită**.

Criterii de oprire

Tipic, folosim aceleași criterii ca la Jacobi:

$$\frac{\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|_\infty}{\|x^{(k)}\|_\infty} < \varepsilon, \quad \|Ax^{(k)} - b\|_\infty < \varepsilon.$$

Legătura cu implementarea din proiect

- Implementare: [GaussSeidelSolver::iterate](#) în [nm-lib/src/linear/GaussSeidel.cpp](#).
- Driver/test: [nm-lib/tests/tema3_iterative.cpp](#).

Exemplu (sistemul 4)

Calculăm primele două iterații pentru metoda **Gauss–Seidel**, pornind de la

$$x^{(0)} = 0,$$

pentru sistemul (4):

$$\begin{cases} 4x_1 + x_2 - x_3 + x_4 = -2 \\ x_1 + 4x_2 - x_3 - x_4 = -1 \\ -x_1 - x_2 + 5x_3 + x_4 = 0 \\ x_1 - x_2 + x_3 + 3x_4 = 1 \end{cases}$$

Formulele de actualizare (ecuație cu ecuație, rezolvând după variabila de pe diagonală):

$$\begin{aligned} x_1 &= \frac{-2 - x_2 + x_3 - x_4}{4} \\ x_2 &= \frac{-1 - x_1 + x_3 + x_4}{4} \\ x_3 &= \frac{x_1 + x_2 - x_4}{5} \\ x_4 &= \frac{1 - x_1 + x_2 - x_3}{3} \end{aligned}$$

În Gauss–Seidel, în cadrul aceleiași iterații, folosim imediat valorile deja actualizate.

Valorile numerice de mai jos sunt generate cu implementarea din proiect: [nm-lib/tests/tema3_iterative.cpp](#) (`GaussSeidelSolver`), rulat cu `--json --trace 4`.

Iterația 1

$$\begin{aligned}x_1^{(1)} &= -1/2 \\x_2^{(1)} &= \frac{-1 - x_1^{(1)} + x_3^{(0)} + x_4^{(0)}}{4} = -1/8 \\x_3^{(1)} &= \frac{x_1^{(1)} + x_2^{(1)} - x_4^{(0)}}{5} = -1/8 \\x_4^{(1)} &= \frac{1 - x_1^{(1)} + x_2^{(1)} - x_3^{(1)}}{3} = 1/2\end{aligned}$$

Iterația 2

$$\begin{aligned}x_1^{(2)} &= \frac{-2 - x_2^{(1)} + x_3^{(1)} - x_4^{(1)}}{4} = -5/8 \\x_2^{(2)} &= \frac{-1 - x_1^{(2)} + x_3^{(1)} + x_4^{(1)}}{4} = 0 \\x_3^{(2)} &= \frac{x_1^{(2)} + x_2^{(2)} - x_4^{(1)}}{5} = -9/40 \\x_4^{(2)} &= \frac{1 - x_1^{(2)} + x_2^{(2)} - x_3^{(2)}}{3} = 37/60\end{aligned}$$

Tabel (iterațiile 0–2)

iter	x_1	x_2	x_3	x_4
0	0	0	0	0
1	-1/2	-1/8	-1/8	1/2
2	-5/8	0	-9/40	37/60

3. Newton pentru sisteme (neliniare)

Teorie

Un **sistem de ecuații neliniare** poate fi scris în forma

$$F(x) = 0,$$

unde $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ este o funcție vectorială, iar $x \in \mathbb{R}^n$ este necunoscută.

Metoda lui Newton pentru sisteme

Ideea este aceeași ca la cazul scalar, dar liniarizăm sistemul în jurul lui $x^{(k)}$ folosind Jacobianul:

$$F(x^{(k)} + \Delta x) \approx F(x^{(k)}) + J(x^{(k)}) \Delta x.$$

Impunem $F(x^{(k)} + \Delta x) = 0$ în aproximare și obținem problema liniară:

$$J(x^{(k)}) \Delta x^{(k)} = -F(x^{(k)}),$$

apoi actualizarea:

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} + \Delta x^{(k)}.$$

Jacobianul

Jacobianul este matricea derivatelor parțiale:

$$J(x) = \left[\frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x) \right]_{i,j=1..n}.$$

În implementare, fie îl calculăm analitic (preferabil), fie aproximăm numeric (diferențe finite) când nu avem o formulă convenabilă.

Criterii de oprire

În practică sunt folosite una sau mai multe condiții:

- **Schimbare mică a iterațiilor** (norma infinit):

$$\frac{\|x^{(k+1)} - x^{(k)}\|_\infty}{\|x^{(k+1)}\|_\infty} < \varepsilon.$$

- **Rezidual mic:**

$$\|F(x^{(k+1)})\|_\infty < \varepsilon.$$

Observații despre convergență

- Convergența este, în general, **locală**: trebuie un $x^{(0)}$ suficient de aproape de soluție.
- Dacă $J(x^{(k)})$ este (aproape) singular, metoda poate eşua sau poate deveni instabilă numeric.
- În fiecare pas trebuie rezolvat un sistem liniar cu matricea $J(x^{(k)})$.

Exemplu (sistemul 4)

Luăm **sistemul (4)** (2 ecuații, 2 necunoscute):

$$\begin{cases} 3x_1^2 - x_2^2 = 0 \\ 3x_1x_2^2 - x_1^3 - 1 = 0 \end{cases}$$

Soluții (verificare rapidă)

Din prima ecuație rezultă $x_2^2 = 3x_1^2$. Înlocuim în a doua:

$$3x_1(3x_1^2) - x_1^3 - 1 = 0 \Rightarrow 8x_1^3 - 1 = 0 \Rightarrow x_1 = \frac{1}{2}.$$

Apoi $x_2 = \pm \frac{\sqrt{3}}{2}$.

Funcția vectorială și Jacobianul

Definim $F(x) = \begin{bmatrix} f_1(x) \\ f_2(x) \end{bmatrix}$ cu

$$f_1(x_1, x_2) = 3x_1^2 - x_2^2, \quad f_2(x_1, x_2) = 3x_1x_2^2 - x_1^3 - 1.$$

Jacobianul este:

$$J(x_1, x_2) = \begin{bmatrix} 6x_1 & -2x_2 \\ 3x_2^2 - 3x_1^2 & 6x_1x_2 \end{bmatrix}.$$

La fiecare pas Newton rezolvă:

$$J(x^{(k)}) \Delta x^{(k)} = -F(x^{(k)}), \quad x^{(k+1)} = x^{(k)} + \Delta x^{(k)}.$$

Legătura cu implementarea

Valorile numerice sunt cele obținute de implementarea din proiect.

- Program de test (definirea sistemelor + apel Newton): [nm-lib/tests/tema4_newton_systems.cpp](#)
- Solver Newton pentru sisteme: [nm-lib/include/nonlinear/Newton.h](#) și [nm-lib/src/nonlinear/Newton.cpp](#)

- Tipuri pentru sistem neliniar (F și Jacobian): `nm-lib/include/nonlinear/NonlinearSystem.h` și `nm-lib/src/nonlinear/NonlinearSystem.cpp`

Pentru sistemul (4), în cod este folosită de exemplu aproximarea inițială:

$$x^{(0)} = (1, 2).$$

Soluția numerică este apropiată de:

$$x \approx (1/2, \sqrt{3}/2) \approx (0.5, 0.8660254),$$

cu rezidual $\| F(x) \|_{\infty}$ foarte mic (sub ε).