Prosjekt 1

Henrik Modahl Breitenstein and Carl Petter Duedahl (Dated: September 13, 2021)

https://github.com/henrikbreitenstein/FYS3150.git

PROBLEM 1

Poisson likningen

$$-\frac{\mathrm{d}^2 u}{\mathrm{d}x^2} = f(x)$$

Bytter f(x) med gitt funksjon

$$-\frac{d^2u}{dx^2} = 100e^{-10x}$$
$$-d^2u = 100e^{-10x} dx^2$$

Tar integralene

$$-\iint d^2 u = \iint 100e^{-10x} dx^2$$
$$-u = \int -10e^{-10x} + c_1 dx$$
$$-u = e^{-10x} + c_1 x + c_2$$
$$u = -e^{-10x} - c_1 x - c_2$$

Bruker initialbetingelsene

$$u(0) = 0 \Rightarrow -1 - c_2 = 0 \tag{1}$$

$$u(1) = 0 \Rightarrow -e^{-10} - c1 - c2 = 0 \tag{2}$$

 $\mathrm{Med}\ 1$ og 2 får vi:

$$c2 = -1$$

$$c1 = 1 - e^{-10}$$

Ved å sette inn for c_1 og c_2 får vi:

$$u = 1 - (1 - e^{-10})x - e^{-10x}$$
(3)

PROBLEM 2

I repostory'et under FYS3150/Project1/main.cpp så har vi skrevet koden som regner ut verdiene til den eksakte løsningen, og i FYS3150/Project1/plot.py så tegnes grafen. Kan kjøre programmet 'main.cpp' med commandoen

\$ make all og kjøre 'plot.py' med

\$ python plot.py

PROBLEM 3

Vi starter med Poisson likningen:

$$-\frac{d^2u(x)}{dx^2} = f(x)$$

Vi har så via Taylor ekspansjon at:

$$u(x+h) = u(x) + u'(x)h + \frac{1}{2}u''(x)h^2 + \frac{1}{6}u'''(x)h^3 + O(h^4)$$

$$u(x-h) = u(x) - u'(x)h + \frac{1}{2}u''(x)h^2 - \frac{1}{6}u'''(x)h^3 + O(h^4)$$

Og finner så summen:

$$u(x+h) + u(x-h) = 2u(x) + f''(x)h^{2} + O(h^{4})$$

Som gir oss

$$u''(x) = \frac{u(x+h) - 2u(x) + u(x-h)}{h^2} + O(h^2)$$

Om vi så fjerner error-leddet:

$$v''(x) = \frac{v(x+h) - 2v(x) + v(x-h)}{h^2}$$

Som vi kan bruke til å skrive Poisson likningen:

$$-\frac{v(x+h) - 2v(x) + v(x-h)}{h^2} = f(x)$$

PROBLEM 4

Om vi skriver det om som:

$$-v(x+h) + 2v(x) - v(x-h) = h^2 f(x)$$

Om vi har x-verdier:

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

Om vi så setter verdiene til v inne i:

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v(x_1) \\ v(x_2) \\ \vdots \\ v(x_n) \end{bmatrix}$$

Og det samme med verdiene tii f(x):

$$\vec{g} = \begin{bmatrix} f(x_1) \\ f(x_2) \\ \vdots \\ f(x_n) \end{bmatrix}$$

Så skriver vi likningen om:

$$-v_{i+1} + 2v_i - v_{i-1} = h^2 g_i$$

Som kan skrives:

$$\begin{bmatrix} -1\\2\\-1\end{bmatrix}\begin{bmatrix} v_{i+1}\\v_i\\v_{i-1}\end{bmatrix} = h^2g_i$$

Som vil gjelde for alle i:

$$\mathbf{A}\vec{v} = h^2\vec{g}$$

Hvor **A** må ha $\begin{bmatrix} -1\\2\\-1 \end{bmatrix}$ forskøvet for hver rad slik at de henger sammen med de riktige verdiene til v(x) i \vec{v} .

PROBLEM 5

Problem a

Siden vi gjør en matrismultiplikasjon så må bredden, n, til $\mathbf A$ være det samme som lengden m til \overrightarrow{v} og \overrightarrow{g} . Så

$$n=m$$

Problem b

Av $A\vec{v} = \vec{g}$ vil vi finne alle verdier mellom grensebetingelsene u(0) = u(1) = 0. $\vec{v*}$ er den samme som \vec{v} men vi har lagt til v_0 og v_{n+1} som er grensebetingelsene.

PROBLEM 6

PROBLEM A

Vi har nå en vektor

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix}$$

og en $n \times n$ -matrise

$$\mathbf{A} = \begin{cases} b_1 & c_2 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ a_2 & b_2 & c_2 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & a_3 & b_3 & c_3 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & a_n & b_n \end{cases}$$

Matrisemultipliserer vi disse får vi

$$(III)^* \ 0 \ 0 \ b_3 - \frac{c_2 \cdot a_3}{b_2^*} \ c_3 \ g_3 - g_1 \frac{a_3}{b_2^*}$$

og vi kan igjen definere $b_3^* = b_3 - \frac{c_2 \cdot a_3}{b_2^*}$ og $g_3^* = g_3 - g_1 \frac{a_3}{b_2^*}$. Og vi kan da fortsette med dette nedover som $(k) - \frac{a_k}{b_{k-1}^*} (k-1)^*$. Så har vi fjernet a-ene så da må vi fjerne c-ene og normalisere b-ene. For å gjøre dette starter vi i siste ledd med

 $(n)/b_n$

så

 $b_n = \frac{b_n}{b_n}$

og

$$g_n^* = \frac{g_n}{b_n}$$

Da får vi at $A_n v_n = g_n$ blir satt ned til

$$v_n = \frac{g_n}{b_n}$$

Så kan vi se på leddet n-1 her har vi både en b_{n-1} og en c_{n-1} . Vi må derfor gjøre

$$(n-1) = ((n-1) - (n) \cdot c_{n-1})/b_{n-1}$$

så vi også får fjernet c_{n-1} og står kun igjen med et ettall i A matrisen som gir oss at

$$v_{n-1} = \frac{g_{n-1} - g_n \cdot c_{n-1}}{b_{n-1}}$$

og herfra kan vi generalisere til

$$v_i = \frac{g_i - v_{i+1} \cdot c_n}{b_{n-1}}$$

Så da får vi algoritmen

Algorithm 1 Radredusering av tridiagonal matrise

for i = 2, 3, ..., n do

 \triangleright Forward substitution, n-1 repetisjoner

$$t \leftarrow \frac{a_i}{b_{i-1}}$$

⊳ 1 FLOP

$$b_i \leftarrow b_i - c_{i-1} \cdot t$$

 \triangleright 2 FLOPs

$$g_i \leftarrow g_i - g_{i-1}t$$

⊳ 2 FLOPs

 \triangleright Til sammen $7 \cdot (n-1)$ FLOPs i loopen

$$v_n = g_n/b_n$$

 \triangleright 1 FLOP

for
$$j = n - 1, n - 2, ..., 1$$
 do

 \triangleright Backward Substitution, n-1 repetisjoner

$$v_j \leftarrow (g_j - v_{j+1} \cdot c_j)/b_j$$

⊳ 3 FLOPs

 ${\,\vartriangleright\,}$ Til sammen $3\cdot(n-1)$ FLOPs i loopen

Problem b

Så antall FLOPs i loopen blir til sammen

$$7(n-1) + 1 + 3(n-1) = \underline{10(n-1) + 1}$$

PROBLEM 7

Problem a

Sriptet 'Problem7new.cpp' og 'Problem7func.cpp' bruker den generelle algoritmen til å løse matriselikningen. For å kjøre de sammen:

\$ make pr7all

Problem b

Vi kjørte for n = 10 i 2, n = 100 i 2 og n = 1000 i 3.

Legger merker til at etter n = 100 så ser man ikke den eksakte grafen lenger, og det er vanskelig å si med det blåtte øyet om tilnærmingen blir bedre eller ikke.

PROBLEM 8

Problem a

Vi fant fant den absoulutte feilen mens vi plottet den tilnærmede og eksakte løsningen og har illustrert den absolutte feilen mellom den eksakte verdien og vår tilnærming i , .

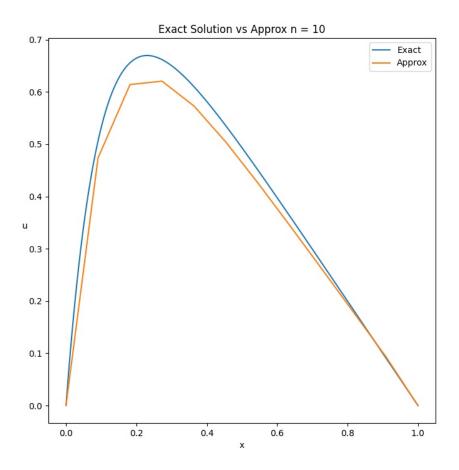


FIG. 1. Eksakt u(x) og tilnærmingen v(x) hvor vi har brukt n=10 som antall steg.

Problem c

PROBLEM 9

Problem a

Nå som vi har en spesiell logaritme kan vi se på hvordan $\tilde{b_i}$ utvikler seg

$$\tilde{b_2} = b_2 - c_1 \frac{a_2}{b_1} = 2 - \frac{1}{2} = \frac{3}{2}$$

$$\tilde{b_3} = b_3 - c_2 \frac{a_3}{\tilde{b}_2} = 2 - \frac{1}{\frac{3}{2}} = 2 - \frac{2}{3} = \frac{4}{3}$$

og fortsetter vi videre ser vi at det følger mønsteret:

$$\tilde{b}_i = \frac{i+1}{i}$$

og vi husker fra den generelle løsnningen at

$$\tilde{g}_i = g_i - \frac{\tilde{g}_{i-1}}{b_i}$$

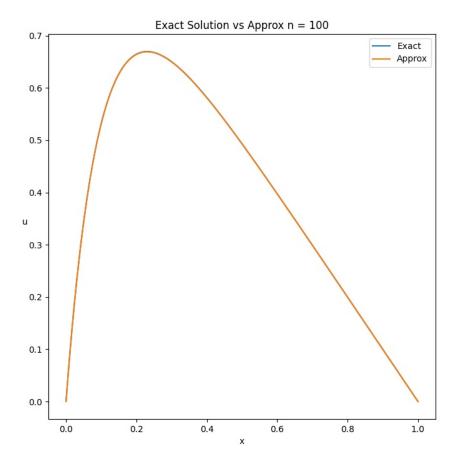


FIG. 2. Eksakt u(x) og tilnærmingen v(x) hvor vi har brukt n=100 som antall steg.

så vi får istedenfor at

$$\tilde{g}_i = g_i + \tilde{g}_i \frac{i}{i+1}$$

Så husker vi at

$$v_i = (g_i + v_{i+1})/b_i$$

så vi får

$$v_i = (g_i - v_{i+1}) \cdot \frac{i}{i+1}$$

Så lager vi en vektor i1som vil bestå av $b_i^{-1}\text{-verdiene}$ hvor

$$i1(i) = \frac{i}{i+1}$$

. Da får vi at løsningsalgoritmen er:

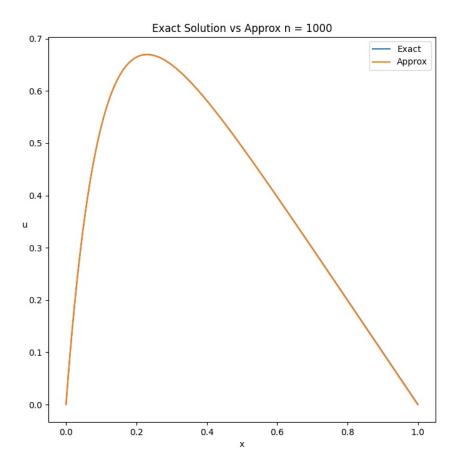


FIG. 3. Eksakt u(x) og tilnærmingen v(x) hvor vi har brukt n=1000 som antall steg.

Algorithm 2 Spesialisert algoritme		
for $i=1,2,\cdots,n$ do		\triangleright Forward elemination, $n-1$ repitisjoner
	$\widetilde{g}_i \leftarrow g_i - g_i \cdot i1_i$	
		⊳ 3 FLOPs
		${\vartriangleright} \operatorname{Til}$ sammen 3 $(n-1)$ repetisjoner
	$v_n = g_n * i2(n)$	
		⊳ 1 FLOP
for $i = n - 1, n - 2, \cdots, 0$ do		\triangleright Backward elemination, $n-1$ repetis joner
	$v_i \leftarrow (g_i + v_{i+1}) \cdot i 1_{i+1}$	
		$\ \triangleright \text{ Til sammen } 3(n-1) \ \stackrel{\triangleright}{\text{repetisjoner}} \ 3 \ \text{FLOPs}$

problem b

Vi ser av tellinga over at antall FLOPs vi får er

$$3(n-1) + 1 + 3(n-1) = \underline{6(n-1) + 1}$$

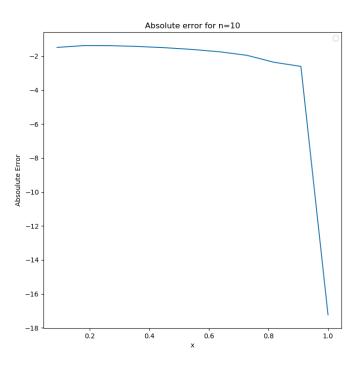


FIG. 4. Plot for den absolutte verdien for $n=10,\,100$ og 1000

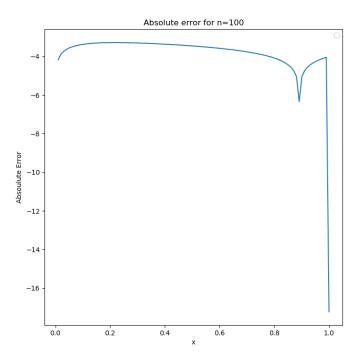


FIG. 5. plot for den absolutte verdien for n=100 $\,$

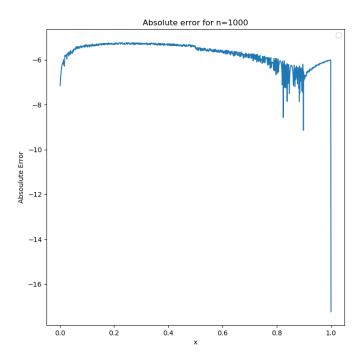


FIG. 6. plot for den absolutte verdien for n=1000

som er en god del mindre enn vi fikk i den generelle.

Problem c

I filen 'problem9.cpp' har vi kodet den spesielle algoritmen. Kjøres ved kommandoen

make p9all

PROBLEM 10

Kjører både den generelle og spesifikke algortimen 100 gangerfor hver n og tar så gjennomsnittet. Resultaten er vist i plottet 7.

Kan se at ved små n så er tidsbruken nesten helt lik, men når man kommer opp i større n så bruker den spesielle merkbart mindre tid enn den generelle.

PROBLEM 11

Med LU dekomposisjon så vil man bruke i utgangspunktet N^3 FLOPs kun for dekomposisjonen og så skalerer kompleksiteten til å løse hver enkelt $\mathbf{A}\vec{v} = \vec{g}$ likning med N^2 . For kun én slik likningen kan vi se at både den generelle og spesielle algoritmen når man har en tridiagonal matrise skalerer to ordner lavere enn LU dekomposisjon.

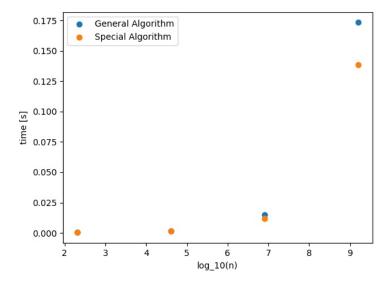


FIG. 7. Tiden brukt til både den genrelle og spesifikke agoritmen for forskjellige n.