מבוא לשיטות חישוביות 361.1.2251

מבוא לשיטות חישוביות מבוא לשיטות מבוא מדער מחשב I: אלגברה לינארית חישובית

תאריך אחרון להגשה 19/05/2023

<u>הנחיות כלליות:</u> מטרת מטלה זו לתרגל את פתרונן הנומרי של בעיות באלגברה לינארית, בשיטות החישוב שנלמדו בקורס, בעזרת MATLAB. יש להגיש מסמך מסכם לעבודה, כקובץ PDF, ובו כל התשובות לסעיפים השונים, כולל כל הפיתוחים והביטויים הסופיים, תרשימים ואיורים, הסברים, ופרשנות של התוצאות. יש לצרף את כל קבצי ה-MATLAB שכתבתם במסגרת העבודה, מתועדים במידה מספקת המאפשרת הבנת מה מומש. ניתן להגיש מספר קבצי קוד, אך יש להכין קובץ MAIN יחיד, שרק אותו יריץ הבודק, שיקרא לשאר הקבצים. אין להגיש קבצי היר, לא וכו'. עבודה שלא תשחזור של כל התרשימים בה בקריאה לקובץ מקרא, כותרות צירים, קווים וסמנים נוחים לקריאה). תבדק ותחשב כלא הוגשה. על התרשימים להיות נוחים להבנה (מקרא, כותרות צירים, קווים וסמנים נוחים לקריאה). יופחת ניקוד על תרשימים לא ברורים. למטלה משקל של 1/3 מסך תרגילי המחשב בציון הסופי וניתן לבצעה בזוגות.

מטענים M מטענים. במערכת נקודתיים. במערכת אלקטרוסטטי מאוסף מקורות נקודתיים. במערכת ישנם מטענים M מטענים אלקטרוסטטי מארת את מטרתנו לבחון שיטות לחישוב p_n , $m \in [1,2,...,M]$ והפוטנציאל והפוטנציאל q_n , $n \in [1,2,...,M]$ במערכת משוואות לינאריות בהצגה מטריצית $\mathbf{A}\mathbf{q} = \mathbf{v}$ כך ש:

$$\begin{pmatrix}
a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1M} \\
a_{21} & a_{22} & & a_{2M} \\
\vdots & & \ddots & \vdots \\
a_{M1} & a_{M2} & \cdots & a_{MM}
\end{pmatrix}
\begin{pmatrix}
q_1 \\
q_2 \\
\vdots \\
q_M
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
v_1 \\
v_2 \\
\vdots \\
v_M
\end{pmatrix}$$

עבור המקרה בו כל המטענים וכל נקודות המדידה מסודרים במרווח זוויתי אחיד, לאורך שתי קשתות מעגליות מקבילות שרדיוסן ho=1m שרדיוסן שמרכזיהן נמצאים במרחק h כלשהו זה מזה, ניתן לכתוב את אברי המטריצה במפורש:

$$a_{mn} = \frac{1}{4\pi r_{mn}} = \frac{1}{4\pi \sqrt{\left[h + \rho \sin(m\pi/M) - \rho \sin(n\pi/M)\right]^2 + \left[\rho \cos(m\pi/M) - \rho \cos(n\pi/M)\right]^2}}$$

. (ליחידים – השתמשו במספר ת.ז. פעמיים). שלכם משמאל לימין (מספר ת.ז. פעמיים). הניחו וקטור M=18

שאלה 1: אלימיניציה גאוסית ופירוק LU (40 נק')

- (Pivoting עם LU תשבו את פירוק . $\overline{\mathbf{v}}=\mathbf{A}\mathbf{q}$ המטריצה . חשבו את המטריצה . הניחו . $h=\pi\rho/M$ הניחו א. הניחו . המטריצה . $\|\mathbf{A}\|_{\mathrm{E}}$ ו . $\|\mathbf{v}\|_{2}$, $\|\mathbf{q}\|_{2}$, ואת הנורמות בעמוד הבא). ומספר המצב של . ואת הנורמות . $\|\mathbf{q}\|_{2}$, ואת הנורמות בעמוד הבא).
- ב. ממשו בעצמכם (ללא קריאה לפקודות חישוב הופכי או פתרון מערכת) שתי שגרות, לפתרון מערכות מהצורה ב. עב ממשו בעצמכם (ללא קריאה לפקודות אלה לחישוב פתרון $\overline{\mathbf{q}}$ למשוואה עב השבי השגיאה היחסית בנורמה ביחס ל- \mathbf{q} ביחס ל- \mathbf{q} ביחס ל- \mathbf{q}
- עבור ב' עבור . $\delta v_m = 10^{-3} \cdot \|\overline{\mathbf{v}}\|_2$ שאיבריו: $\delta \mathbf{v}$ שהיבריו על סעיף ב' עבור נוסף בטעות נוסף בטעות וקטור שגיאת מדידה $\delta \mathbf{v}$ שהיבריו את ההבדל בתוצאה. $\mathbf{A} \overline{\mathbf{q}} = \overline{\mathbf{v}} + \delta \overline{\mathbf{v}}$
- יבור על סעיף ב'. חזרו הזרו . $\delta A_{mn}=10^{-3}\cdot \|\mathbf{A}\|_{\mathrm{F}}$ הגיאה נוספה שגיאה איבר שלה ולכל איבר איבר איבר איבר שלה לאבר המשוואה הבדל בתוצאה. הסבירו את ההבדל בתוצאה. הסבירו את ההבדל האיבר המשוואה איבר הסבירו את ההבדל האיבר המשוואה איבר המשוואה ולכל איבר את ההבדל האיבר המשוואה איבר המשווא המשווא
- (loglog ע"י פקודת . $h \in \{1,2,5,10,20,50\} \times \pi \rho \, / \, M$ על סעיפים א'-ד' עבור אר (for ע"י לולאת) את שהיאת החישוב היחסית בפתרון ואת מספר המצב, כפונקציה של h הסבירו את ההתנהגות שהתקבלה.

שאלה 2: פתרון מקורב בשיטות איטרטיביות (35 נק')

- א. עבור $\overline{\mathbf{q}}=\overline{\mathbf{v}}$ ופתרו את המשוואה $\overline{\mathbf{v}}=\mathbf{A}\mathbf{q}$ ופתרו את המשוואה ב- , $h=\pi\rho/(5M)$ בשיטת עבור , $h=\pi\rho/(5M)$ השתמשו בסיבולת שגיאה יחסית של 10 $^{-3}$ ובניחוש התחלתי . Seidel-Gauss א שימוש ב- בסיבולת שגיאה $\overline{\mathbf{q}}^{(k)}-\overline{\mathbf{q}}^{(k)}$ שרטטו (ע"י שימוש ב- האינדקס) את המרחק היחסי עד $\overline{\mathbf{q}}^{(k-1)}$ שבירונות עוקבים כפונקציה של האינדקס . לשם השוואה, הוסיפו לשרטוט גם את השגיאה היחסית האמיתית עד $\overline{\mathbf{q}}^{(k)}-\mathbf{q}$. מה מספר האיטרציות שנדרש להתכנסות? מה השגיאה היחסית של $\overline{\mathbf{q}}$ הסופי בהשוואה ל- \mathbf{q} ?
 - . הבדלים בתוצאות. $h=\pi
 ho/M$ ו- ו- $h=\pi
 ho/(2M)$ עבור על סעיף א' עבור ו- חזרו $h=\pi
 ho/(2M)$
 - ג. חזרו על סעיף א', עבור שיטת Jacobi. דונו בתוצאות האם השיטה מתכנסת? אם לא, מדוע?
 - ד. חזרו על סעיף ג' עבור מטריצה חדשה (לשימוש בסעיף זה בלבד) שאיבריה נתונים ע"י

$$a_{mn} = rac{1}{4\pi r_{mn}^2} = rac{1}{4\pi \left\{ \left[h +
ho \sin(m\pi/M) -
ho \sin(n\pi/M)
ight]^2 + \left[
ho \cos(m\pi/M) -
ho \cos(n\pi/M)
ight]^2
ight\}}$$
תארו ונמקו את ההבדלים המתקבלים בתוצאות.

שאלה 3: פתרון בשיטת Least Squares עבור מטריצה ריבועית (25 נק')

- א. בנו את המטריצה $ar{\mathbf{v}}=\mathbf{A}\mathbf{q}$ עבור $ar{\mathbf{v}}=\mathbf{A}\mathbf{q}$ חשבו של \mathbf{A} ואת הדטרמיננטה של החשבו פתרון . $h=10\pi
 ho/M$ עבור $\mathbf{Q}=\mathbf{Q}$ עבור את השארית $\|\mathbf{v}-\mathbf{A}\mathbf{q}\|_2$ חשבו את השגיאה היחסית של $\|\mathbf{q}-\mathbf{q}\|_2$
- $h \in \{1/5,1/2,,2,5,10\} \times \pi \rho / M$ ב. חזרו עבור התוצאות על סעיף א', כך שתחושבנה הערכים לולאת (for ע"י לולאת (ע"י פקודת נטה ואת שגיאת הדטרמיננטה ואת הדטרמיננטה של לולאת שהתקבלה. ההתנהגות שהתקבלה.

meshgrid, lu ,cond ,inv ,diag ,norm : פקודות MATLAB שימושיות לביצוע התרגיל

בהצלחה!