

Metody numeryczne 2021/2022: lista 4

1. Przedstaw metody Jacobiego i Gaussa-Seidela.
2. Udowodnij, że jeżeli $\|\mathbf{M}\|_p < 1$, to macierz $\mathbf{I} - \mathbf{M}$ jest nieosobliwa (\mathbf{I} oznacza macierz jednostkową).
3. Niech \mathbf{M} oznacza macierz rzeczywistą. Zdefiniujmy ciąg $\mathbf{x}^{(i+1)} = \mathbf{M}\mathbf{x}^{(i)} + \mathbf{b}$ ($\mathbf{x}^{(i)}$ – wektory). Pokaż, że (dla dowolnego \mathbf{b} i $\mathbf{x}^{(0)}$) ciąg $\mathbf{x}^{(n)}$ jest zbieżny jeśli $\|\mathbf{M}\|_p < 1$.
4. Pokaż, że jeśli macierz \mathbf{A} jest silnie diagonalnie dominująca, to metoda Jacobiego rozwiązania układu $\mathbf{A}\mathbf{y} = \mathbf{b}$ jest zbieżna. **Wskazówka:** niech zadany będzie rozkład $\mathbf{A} = \mathbf{D} + \mathbf{L} + \mathbf{U}$ (\mathbf{D} – macierz diagonalna, \mathbf{L}/\mathbf{U} – macierz poddiagonalna/naddiagonalna). Oszacuj $\|\mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U})\|_\infty$.
5. Rozważmy układ równań $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$. Niech macierz $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{N \times N}$ będzie symetryczna i dodatnio określona. Zdefiniujmy $\mathbf{r}_1 \equiv \mathbf{b} - \mathbf{A}\mathbf{x}_1$, gdzie \mathbf{x}_1 jest dowolnie wybranym “punktem startowym”, oraz $\mathbf{p}_1 \equiv \mathbf{r}_1$. Zadaćmy następującą iterację:

$$\begin{cases} \alpha_k = \frac{\mathbf{r}_k^T \mathbf{r}_k}{\mathbf{p}_k^T \mathbf{A} \mathbf{p}_k}, \\ \mathbf{r}_{k+1} = \mathbf{r}_k - \alpha_k \mathbf{A} \mathbf{p}_k, \\ \beta_k = \frac{\mathbf{r}_{k+1}^T \mathbf{r}_{k+1}}{\mathbf{r}_k^T \mathbf{r}_k}, \\ \mathbf{p}_{k+1} = \mathbf{r}_{k+1} + \beta_k \mathbf{p}_k, \\ \mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{p}_k. \end{cases}$$

Udowodnij, że:

- (a) dla $i > j$ zachodzi $\mathbf{r}_i^T \mathbf{r}_j = 0$, $\mathbf{r}_i^T \mathbf{p}_j = 0$, $\mathbf{p}_i^T \mathbf{A} \mathbf{p}_j = 0$,
- (b) \mathbf{x}_{N+1} jest ścisłym rozwiązaniem równania $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$ (przy założeniu arytmetyki dokładnej).

Wskazówka: dowód w pkt. (a) można przeprowadzić indukcyjnie.

6. (**zadanie numeryczne NUM5**) Rozwiąż układ równań

$$\begin{pmatrix} 3 & 1 & 0.2 & & & \\ 1 & 3 & 1 & 0.2 & & \\ 0.2 & 1 & 3 & 1 & 0.2 & \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ & & & 0.2 & 1 & 3 & 1 \\ & & & & 0.2 & 1 & 3 \end{pmatrix} \mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ \dots \\ N-1 \\ N \end{pmatrix}$$

dla $N = 100$ za pomocą metod Jacobiego i Gaussa-Seidela. Przedstaw graficznie różnicę pomiędzy dokładnym rozwiązaniem a jego przybliżeniami w kolejnych iteracjach wybierając kilka zestawów punktów startowych. Na tej podstawie porównaj dwie metody.