

Zadanie numeryczne 5

Oleg Semenov

Wstęp

W rozwiązaniu danego zadania skorzystałem z Pythona 3.7 z dodatkowym użyciem bibliotek NumPy i SciPy a szczególnie ich funkcji `numpy.zeros()` dla zainicjowania początkowej macierzy i wektorów używanych do późniejszych operacji, `numpy.dot()` oraz `scipy.sparse.linalg.cg()` korzystającej z metody gradientów sprzężonych. To rozwiązanie wykorzystuje modyfikowaną wersję rozwiązania zadania drugiego, w którym korzystałem ze wzoru Shermana-Morrisona, by umożliwić operowanie na danej wejściowej macierzy.

Wzór Shermana-Morrisona

The Sherman-Morrison formula is a formula that allows a perturbed matrix to be computed for a change to a given matrix A. If the change can be written in the form:

$$u \otimes v \tag{1}$$

for two vectors u and v, then the Sherman-Morrison formula is

$$(A + u \otimes v)^{-1} = A^{-1} - \frac{(A^{-1}u) \otimes (v \cdot A^{-1})}{1 + \lambda} \tag{2}$$

where

$$\lambda \equiv v \cdot A^{-1}u \tag{3}$$

```
import numpy as np
import scipy.sparse.linalg as la
def sherman_morrison(mat, sol):
    u = np.ones(64)
    v = np.ones(64)

    for i in range(64):
        for j in range(64):
            mat[i][j] -= 1

    y = np.array(la.cg(mat, sol)[0])
    z = np.array(la.cg(mat, u)[0])
    x = y - (np.dot(np.array(v), y)) / (1 + np.dot(np.array(v), z)) * z
    return x
```

To już jest zmodyfikowana wersja, z użyciem metody gradientu sprzężonego.

Metoda gradientu sprzężonego

Tutaj używam metody `scipy.sparse.linalg.cg()`. Metoda gradientu sprzężonego to algorytm pozwalający rozwiązać układy równań przedstawione za pomocą dodatnio określonej symetrycznej macierzy. Jest to metoda iteracyjna.

```
import scipy.sparse.linalg as la
y = np.array(la.cg(mat, sol)[0])
z = np.array(la.cg(mat, u)[0])
```

Wykorzystuję tą metodę do dostosowania wzoru Shermana-Morrisona dla tego zadania.

Przykładowa implementacja metody w Pythonie:

```

import numpy as np
def conjgrad(A, b, x):
    """
    A : matrix
        A real symmetric positive definite matrix.
    b : vector
        The right hand side (RHS) vector of the system.
    x : vector
        The starting guess for the solution.
    """
    r = b - np.dot(A, x)
    p = r
    rsold = np.dot(np.transpose(r), r)

    for i in range(len(b)):
        Ap = np.dot(A, p)
        alpha = rsold / np.dot(np.transpose(p), Ap)
        x = x + np.dot(alpha, p)
        r = r - np.dot(alpha, Ap)
        rsnew = np.dot(np.transpose(r), r)
        if np.sqrt(rsnew) < 1e-8:
            break
        p = r + (rsnew/rsold)*p
        rsold = rsnew
    return x

```

Użyłem metody z biblioteki SciPy dla lepszej czytelności kodu.

Inicjowanie macierzy

```

import numpy as np

matrix = np.ones((64, 64))

for i in range(64):
    matrix[i][i] = 5
for i in range(63):
    matrix[i + 1][i] = 2
    matrix[i][i + 1] = 2
for i in range(60):
    matrix[i][i + 4] = 2
    matrix[i + 4][i] = 2

b = np.ones(64)

```

Main i Wyniki

```
if __name__ == '__main__':  
    with open("out.txt", 'w') as fd:  
        res = sherman_morrison(matrix, b)  
        for i in range(len(res)):  
            fd.write("x{0} = {1:.16f}\n".format(i, res[i]))
```

Wyniki są zapisywane w pliku out.txt

| | |
|--------------------------|--------------------------|
| x0 = 0.0211006681052197 | x32 = 0.0135927644456062 |
| x1 = 0.0142203599652245 | x33 = 0.0135346998502064 |
| x2 = 0.0159436143582596 | x34 = 0.0136253188830662 |
| x3 = 0.0176290223618382 | x35 = 0.0135449149969627 |
| x4 = 0.0099880273170677 | x36 = 0.0135684458625622 |
| x5 = 0.0146851656500665 | x37 = 0.0136296280612656 |
| x6 = 0.0129876086654239 | x38 = 0.0134953652742372 |
| x7 = 0.0121641557243757 | x39 = 0.0136454357853093 |
| x8 = 0.0152442263556428 | x40 = 0.0135680601975721 |
| x9 = 0.0126742517153858 | x41 = 0.0134948299611228 |
| x10 = 0.0138681388421481 | x42 = 0.0137296785663688 |
| x11 = 0.0140945085707096 | x43 = 0.0134196221072796 |
| x12 = 0.0128076267715461 | x44 = 0.0136312329120274 |
| x13 = 0.0141159291012948 | x45 = 0.0137050232280658 |
| x14 = 0.0133820305915898 | x46 = 0.0132832294271319 |
| x15 = 0.0133941351606664 | x47 = 0.0139266469194198 |
| x16 = 0.0139266469194198 | x48 = 0.0133941351606664 |
| x17 = 0.0132832294271319 | x49 = 0.0133820305915898 |
| x18 = 0.0137050232280658 | x50 = 0.0141159291012948 |
| x19 = 0.0136312329120274 | x51 = 0.0128076267715461 |
| x20 = 0.0134196221072796 | x52 = 0.0140945085707096 |
| x21 = 0.0137296785663688 | x53 = 0.0138681388421481 |
| x22 = 0.0134948299611228 | x54 = 0.0126742517153858 |
| x23 = 0.0135680601975721 | x55 = 0.0152442263556428 |
| x24 = 0.0136454357853093 | x56 = 0.0121641557243757 |
| x25 = 0.0134953652742372 | x57 = 0.0129876086654239 |
| x26 = 0.0136296280612656 | x58 = 0.0146851656500665 |
| x27 = 0.0135684458625622 | x59 = 0.0099880273170677 |
| x28 = 0.0135449149969627 | x60 = 0.0176290223618382 |
| x29 = 0.0136253188830662 | x61 = 0.0159436143582596 |
| x30 = 0.0135346998502064 | x62 = 0.0142203599652245 |
| x31 = 0.0135927644456062 | x63 = 0.0211006681052197 |