Tema nr. 3

Se dau n dimensiunea sistemului, ε - precizia calculelor, matricea pătratică $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ și un vector $s \in \mathbb{R}^n$.

1. Să se calculeze vectorul $b \in \mathbb{R}^n$ astfel:

$$b_i = \sum_{j=1}^n s_j a_{ij}$$
, $i = 1,...,n$

- 2. Să se implementeze descompunerea QR a matricei A folosind algoritmul lui Householder.
- 3. Să se rezolve sistemul liniar:

$$Ax = b$$
,

folosind descompunerea QR din una din bibliotecile menționate în pagina laboratorului (se obține soluția x_{QR}) și descompunerea QR calculată la punctul 2. (se obține soluția $x_{Householder}$). Calculați și afișați:

$$\left\|x_{QR}-x_{Householder}\right\|_{2}$$
.

4. Să se calculeze și să se afișeze următoarele erori (// ·//2 este norma euclidiană):

$$\begin{split} \|A^{init}x_{Householder}-b^{init}\|_{2} &, \\ \|A^{init}x_{QR}-b^{init}\|_{2} &, \\ \frac{\|x_{Householder}-s\|_{2}}{\|s\|_{2}} &, \\ \frac{\|x_{QR}-s\|_{2}}{\|s\|_{2}} &. \end{split}$$

(aceste valori ar trebui să fie mai mici decât 10⁻⁶)

5. Să se calculeze inversa matricei *A* folosind descompunerea *QR* calculată la punctul 2. și să se compare cu inversa calculată folosind funcția din bibliotecă, afișând valoarea următoarei norme:

$$\left\|A_{Householder}^{-1}-A_{bibl}^{-1}
ight\|$$
 .

6. Scrieți programul și cu inițializare random a datelor de intrare (astfel încât programul vostru să poată fi rulat cu orice dimensiune n a datelor).

1

Bonus (15pt): Considerați o matrice $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ simetrică. Calculați limita aproximativă a următorului șir de matrice:

- 1) $k=0, A^{(0)}=A;$
- 2) Pentru $A^{(k)}$ se calculează descompunerea QR cu algoritmul Householder, $A^{(k)} = Q *R$;
- 3) $A^{(k+1)} = R * Q$;
- 4) Limita aproximativă a acestui șir de matrice este matricea $A^{(k+1)}$ care satisface proprietatea:

$$\left\|A^{(k+1)}-A^{(k)}\right\|\leq \varepsilon.$$

Ce formă are matricea $A^{(k+1)}$ și ce reprezintă elementele acestei matrice pentru matricea inițială A?

Restricții de calcul:

- a) Folosiți un număr cât mai mic de matrice la construcția șirului $A^{(k)}$;
- b) La înmulțirea matricială $\mathbf{R} * \mathbf{Q}$ folosiți doar elementele din partea superior triunghiulară a matricei \mathbf{R} (\mathbf{r}_{ij} cu $\mathbf{i} \leq \mathbf{j}$), și toate elementele matricei \mathbf{Q} , fără a utiliza instrucțiuni ,, $\mathbf{i}f$ -then-else".

Rezolvarea sistemelor liniare folosind descompunerea QR

Fie A o matrice reală pătratică de dimensiune n. Presupunem că pentru matricea A avem o descompunere de forma:

$$A=Q*R$$

unde Q este matrice ortogonală ($Q^TQ = QQ^T = I_n$) iar R este matrice superior triunghiulară. Având o asemenea descompunere pentru matricea A, rezolvarea sistemului Ax=b se reduce la rezolvarea sistemului superior triunghiular $Rx=Q^Tb$.

$$Ax=b \leftrightarrow Q*Rx = b \leftrightarrow Q^T*Q*Rx = Q^T*b \leftrightarrow Rx=Q^T*b$$

$$Ax=b \Leftrightarrow Rx=Q^T*b$$

Algoritmul lui Householder

Pentru a aduce sistemul Ax=b la forma $Rx=Q^Tb$ se folosesc matricele de reflexie. O matrice de reflexie $P=(p_{ij})_{i,j=1,n}$ are următoarea formă:

$$P = I_n - 2vv^T$$
, $v \in \mathbb{R}^n$, $||v||_2 = |v| = \sqrt{\sum_{i=1}^n v_i^2} = 1$.

(unde cu I_n am notat matricea unitate de dimensiune n)

Se poate arăta că matricele de reflexie sunt simetrice și ortogonale :

$$P = P^T$$
, $P^2 = I_n$.

Algoritmul Householder de calcul al descompunerii QR se desfășoară în (n-1) pași. La pasul r se transformă coloana r a matricei A în formă superior triunghiulară fără a modifica primele (r-1) coloane. La acest pas se obține coloana r a matricei R. Calculul matricei R se poate face direct în matricea A (de fapt se transformă matricea A într-o matrice superior triunghiulară). În același timp, se fac transformările necesare asupra vectorului termenilor liberi și se pot efectua transformări pentru a calcula matricea Q^T . Pentru a calcula matricea Q^T , se inițializează o matrice $\overline{Q} = I_n$ și se fac aceleași trasformări asupra matricei \overline{Q} ca și cele făcute asupra matricei A.

Pasul
$$r$$
 ($r=1,2,...,n-1$)

La acest pas, matricea A are primele (r-1) coloane în formă superior triunghiulară și se folosește o matrice de reflexie pentru a transforma coloana r a matricei A în formă superior triunghiulară (fără a le modifica pe primele (r-1)).

Pasul *r* constă în următoarele calcule :

$$A = P_r * A$$
$$b = P_r * b$$
$$\overline{Q} = P_r * \overline{Q}$$

unde matricea P_r se construiește astfel :

$$P_r = I_n - \frac{1}{\beta} u u^T$$

$$\beta = \sigma - k a_{rr}, \ \sigma = \sum_{j=r}^n a_{jr}^2, \ k = -\operatorname{semn}(a_{rr}) \sqrt{\sigma} \ , \ \operatorname{semn}(x) = \begin{cases} +1 & \operatorname{dacă} x \ge 0, \\ -1 & \operatorname{dacă} x < 0. \end{cases}$$

$$u = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ a_{rr} - k \\ a_{r+1r} \\ \vdots \\ a_{nr} \end{pmatrix}, \qquad u_i = 0, i = 1, ..., r - 1, \\ u_r = a_{rr} - k, \\ u_i = a_{ir}, i = r + 1, ..., n$$

Matricea $V = uu^T \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $V = (v_{ij})_{i,j=1,\dots,n}$ are următoarele elemente:

$$v_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{pentru } i = 1, ..., r - 1, \ j = 1, ..., n \\ 0 & \text{pentru } i = r, ..., n, \ j = 1, ..., r - 1 \\ u_i u_j & \text{pentru } i = r, ..., n, \ j = r, ..., n \end{cases}$$

Prin urmare, matricea de reflexie $P_r = (p_{ij})_{i,j=1,n}$ are următoarele elemente:

$$p_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{pentru } i = 1, ..., r - 1, \ j = 1, ..., n, i \neq j \\ 1 & \text{pentru } i = 1, ..., r - 1, j = i \\ 0 & \text{pentru } i = r, ..., n, \ j = 1, ..., r - 1 \\ -f \ u_i u_j & \text{pentru } i = r, ..., n, \ j = r, ..., n, i \neq j \\ 1 - f \ u_i^2 & \text{pentru } i = r, ..., n, \ j = i \end{cases}, \quad f = \frac{1.0}{\beta}$$

La sfârșitul algoritmului de mai jos, matricea superior triunghiulară R se găsește în matricea A, iar transpusa matricei Q în matricea \overline{Q} . În vectorul b vom avea $Q^T *b^{init}$. Verificarea faptului că matricea inițială nu este singulară, se face testând dacă toate elementele de pe diagonala matricei R (sau A) sunt nenule ($|r_{ii}| \le \varepsilon, \forall i$)

•

Algoritmul Householder pentru factorizarea A=Q*R

$$\begin{split} \widetilde{Q} &= I_n; \\ \text{for } r = 1, \dots, n-1 \\ &// \text{ constructia matricei } P_r - \text{ constanta } \beta \text{ si vectorul } u \\ &\bullet \sigma = \sum_{i=r}^n a_{ir}^2; \\ &\bullet \text{ if } (\sigma \leq \varepsilon) \text{ break }; //r = r+1 \Leftrightarrow P_r = I_n (A \text{ singulară}) \\ &\bullet k = \sqrt{\sigma}; \\ &\bullet \text{ if } (a_r > 0 \text{ }) k = -k; \\ &\bullet \beta = \sigma - k \, a_{rr}; \\ &\bullet u_r = a_r - k; \, u_i = a_{ir} \text{ ,} i = r+1, \dots, n; \\ //A &= P_r * A \\ // \text{ transformarea coloanelor } j = r+1, \dots, n \\ &\bullet \text{ for } j = r+1, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\gamma_j / \beta) = (Ae_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i a_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &a_{ij} = a_{ij} - \gamma * u_i; \\ // \text{ transformarea coloanei } r \text{ a matricei } A \\ &\bullet a_{rr} = k; \, a_{ir} = 0, \quad i = r+1, \dots, n; \\ //b &= P_r * b \\ &\bullet \gamma = (\gamma / \beta) = (b, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i b_i) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \phi = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \text{ for } i = r, \dots, n \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde{q}_{ij}) / \beta; \\ &\bullet \gamma = (\widetilde{Q}e_j, u) / \beta = (\sum_{i=r}^n u_i \widetilde$$

Calculul unei aproximări a inversei unei matrice

Dacă se cunoaște o metodă numerică de rezolvare a sistemelor liniare (în cazul de față se va folosi descompunerea QR calculată folosind algoritmul lui Householder), coloanele matricei inverse se pot aproxima rezolvând n sisteme liniare.

Coloana j a matricei A^{-1} se aproximează rezolvând sistemul liniar:

Procedura de calcul a matricei $A_{Householder}^{-1}$ este următoarea:

- Se calculează descompunerea *QR* a matricei *A* folosind algoritmul Householder
- Dacă matricea A este singulară (det $A = 0 \leftrightarrow \exists |r_{ii}| < \varepsilon$), STOP, inversa nu se poate calcula.
- Altfel, se calculează coloanele matricei $A_{Householder}^{-1}$ astfel:

for *j=1,..,n*

1. Se inițializează vectorul $b = Q^T e_j = \text{coloana } j$ a matricei Q^T sau linia j a matricei Q;

(se folosește inițializarea cu coloana j a matricei Q^T sau linia j a matricei Q în funcție de matricea returnată de algoritmul Householder)

- 2. Se rezolvă sistemul superior triunghiular Rx=b, folosind metoda substituției inverse. Se obține soluția x^* (x^* este și soluția sistemului liniar $Ax=e_i$);
- 3. Se memorează x^* în coloana j a matricei $A_{Householder}^{-1}$.

Procedura descrisă mai sus detaliază rezolvarea numerică, folosind o descompunere QR, a ecuației matriceale:

$$AX=I_n$$
.

Exemplu

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad s = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{rclrcl}
4x_3 & = & 4 \\
x_1 & + & 2x_2 & + & 3x_3 & = & 10 \\
x_2 & + & 2x_3 & = & 4
\end{array}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 4 \\ 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} = QR = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}, b = A * s = \begin{pmatrix} 4 \\ 10 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$Ax = b \Leftrightarrow Rx = Q^{T}b \Leftrightarrow \begin{array}{cccc} x_{1} & + & 2x_{2} & + & 3x_{3} & = & 10 \\ x_{2} & + & 2x_{3} & = & 4 \Rightarrow x^{*} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Prima coloană a matricei $A_{Householder}^{-1}$

$$x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 0$$

 $x_2 + 2x_3 = 0 \Rightarrow x^* = \begin{pmatrix} 0.25 \\ -0.5 \\ 0.25 \end{pmatrix}$
 $4x_3 = 1$

Coloana a 2-a a matricei $A_{Householder}^{-1}$

Coloana a 3-a a matricei $A_{Householder}^{-1}$

$$A_{Householder}^{-1} = \begin{pmatrix} 0.25 & 1.0 & -2.0 \\ -0.5 & 0.0 & 1.0 \\ 0.25 & 0.0 & 0.0 \end{pmatrix}$$