

SPRAWOZDANIE NUM4

JAKUB KRĘCISZ

Treść zadania

Zadane jest macierz:

$$A = \begin{pmatrix} 10 & 8 & 1 & \dots & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 10 & 8 & \dots & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 10 & \dots & 1 & 1 & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 10 & 8 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 1 & 10 & 8 \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 1 & 1 & 10 \end{pmatrix}$$

oraz wektor $\mathbf{b} \equiv (5, \dots, 5)^T$. Macierz \mathbf{A} ma liczby 10 na diagonalu, 8 na pierwszej pozycji nad diagonalą, a pozostałe elementy są równe 1. Wymiar macierzy ustalamy na $N = 50$.

- Rozwiąż numerycznie równanie $\mathbf{A}\mathbf{y} = \mathbf{b}$, dobierając odpowiedni algorytm. **Uwaga:** algorytm na- leży go zaimplementować samodzielnie (mile widziane jest jednak sprawdzenie wyniku przy użyciu procedur bibliotecznych lub pakietów algebry komputerowej).
- Potraktuj N jako zmienną i zmierz czas potrzebny do uzyskania rozwiązania w funkcji N . Wynik przedstaw na wykresie. Czy wykres jest zgodny z oczekiwaniami?

Omówienie zadania

Zacznijmy od omówienia problemu, z którym musimy się uporać. Mamy dane \mathbf{A} i \mathbf{b} oraz niewiadomy wektor \mathbf{y} . Naszym zadaniem jest rozwiązanie równania: $\mathbf{A}\mathbf{y} = \mathbf{b}$ numerycznie wybierając odpowiedni algorytm. Również mamy porównać wyniki z wbudowaną biblioteką stworzoną do tego typu operacji.

Jeżeli chodzi o macierz \mathbf{A} , mamy do czynienia z macierzą, która nie jest gęsta, więc obliczenie jej standardową metodą będzie osiągało dużą złożoność a co za tym idzie zajmowało dużą ilość czasu na rozwiązanie takiej macierzy. Tak więc, pierwsze co możemy zrobić to sprowadzenie macierzy do macierzy rzadkiej, w szczególności do macierzy w postaci gdy jedyne niezerowe wartości znajdują się na jej diagonalach. W naszym przypadku, żeby sprowadzić macierz do takiej postaci wystarczy odjąć od każdego elementu wartość 1. Dzięki temu przekształceniu nasze obliczenia znacznie się skrócą. Macierz wtedy wyglądałaby tak:

$$\begin{pmatrix} 10 & 8 & 1 & \dots & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 10 & 8 & \dots & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 10 & \dots & 1 & 1 & 1 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 10 & 8 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 1 & 10 & 8 \\ 1 & 1 & 1 & \dots & 1 & 1 & 10 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 & 7 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 7 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 9 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 9 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 9 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 9 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

Reprezentacja naszej macierzy **A** będzie przedstawiona jako suma dwóch macierzy, jak na górze. Widzimy że tak jak w przypadku zadania numerycznego **NUM3** idealnie nada się macierz wstęgowa do przechowania wartości jednej macierzy z naszej sumy:

$$\begin{pmatrix} 9 & 7 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 7 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 9 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 9 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 9 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 9 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 9 & 7 \\ 9 & 7 \\ 9 & 7 \\ \vdots & \vdots \\ 9 & 7 \\ 9 & 7 \\ 9 & 0 \end{pmatrix}$$

Jeżeli chodzi o macierz zbudowaną z samych jedynek, rozpiszmy ją jako iloczyn wektorów z samych jedynek, drugi oczywiście transponowany. Ułatwi nam to potem zastosowanie potrzebnych wzorów:

$$\begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & \dots & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \times (1 \quad 1 \quad 1 \quad \dots \quad 1 \quad 1 \quad 1)$$

Zapiszmy nasze macierze tak:

- Macierz rzadka jako **B**

- Iloczyn wektorów z samymi jedynekami jako **uv^T**

$$Ay = b \Leftrightarrow (B + uv^T)y = b$$

Zastosujemy wzór Shermana-Morrisona, ale żeby go zastosować, musimy zrobić jeszcze jedno przekształcenie naszego równania. Dokładniej to musimy pomnożyć obustronnie przez odwrotność naszej macierzy **A**, wtedy będziemy mogli zastosować ten wzór:

Nasze przekształcenie:

$$(B + uv^T)y = b \Leftrightarrow y = (B + uv^T)^{-1}b$$

Wzór Shermana-Morrisona:

$$(A + uv^T)^{-1} = A^{-1} - \frac{A^{-1}uv^T A^{-1}}{1 + v^T A^{-1}u}$$

Po zastosowaniu wzoru, nasze równanie ma postać:

$$y = (B + uv^T)^{-1}b \Leftrightarrow y = \left(B^{-1} - \frac{B^{-1}uv^T B^{-1}}{1 + v^T B^{-1}u} \right) b \Leftrightarrow y = \left(B^{-1}b - \frac{B^{-1}uv^T B^{-1}}{1 + v^T B^{-1}u} b \right)$$

Wiemy, że $B^{-1}b$ oraz $B^{-1}u$ będą wektorami, dla przejrzystości i dalszych przekształceń przyjmijmy, że:

$$B^{-1}b = x \quad B^{-1}u = z$$

Wiemy również, że iloczyn wektora transponowanego z wektorem daje nam skalar z sumą iloczynów ich elementów. Patrząc a iloczyn wektoru v^T z naszymi x i z , wiemy nawet że naszym skalarzem będzie po prostu suma elementów wektoru x oraz z ze względu na to, że wektor v^T jest skonstruowany z samych jedynek. Mamy więc:

$$y = B^{-1}b - \frac{B^{-1}uv^T B^{-1}}{1 + v^T B^{-1}u} b \Leftrightarrow y = x - z \left(\frac{\text{sum}(x)}{1 + \text{sum}(z)} \right)$$

Zajmijmy się jeszcze x i z . Pomnóżmy obustronnie przez macierz B , żeby dostać iloczyn B (który jest macierzą trójkątną górną) z naszymi x i z .

$$B^{-1}b = x \Leftrightarrow b = Bx$$

$$B^{-1}u = z \Leftrightarrow u = Bz$$

Tak jak powiedziałem wcześniej, macierz B jest trójkątnie górna. Jak dobrze wiemy (z zadania NUM3) w takim przypadku możemy zastosować backward substitution:

Dla $Bx = b$:

$$x_n = \frac{b_n - B_{1n}x_{n+1}}{B_{0n}} \quad x_{49} = \frac{b_{49}}{B_{0_{49}}}$$

Dla $n < 49$

Dla $Bz=u$:

$$z_n = \frac{1 - B_{1_n} z_{n+1}}{B_{0_n}} \qquad z_{49} = \frac{1}{B_{0_{49}}}$$

Dla $n < 49$

(B_0 - diagonalą środkową, B_1 - diagonalą nad środkową)

Teraz mamy już wszystko by zacząć implementację naszego programu.

Uruchomienie programu

Do uruchomienia programu wykorzystamy Makefile:

Aby uruchomić nasz program, wystarczy użyć polecenia:

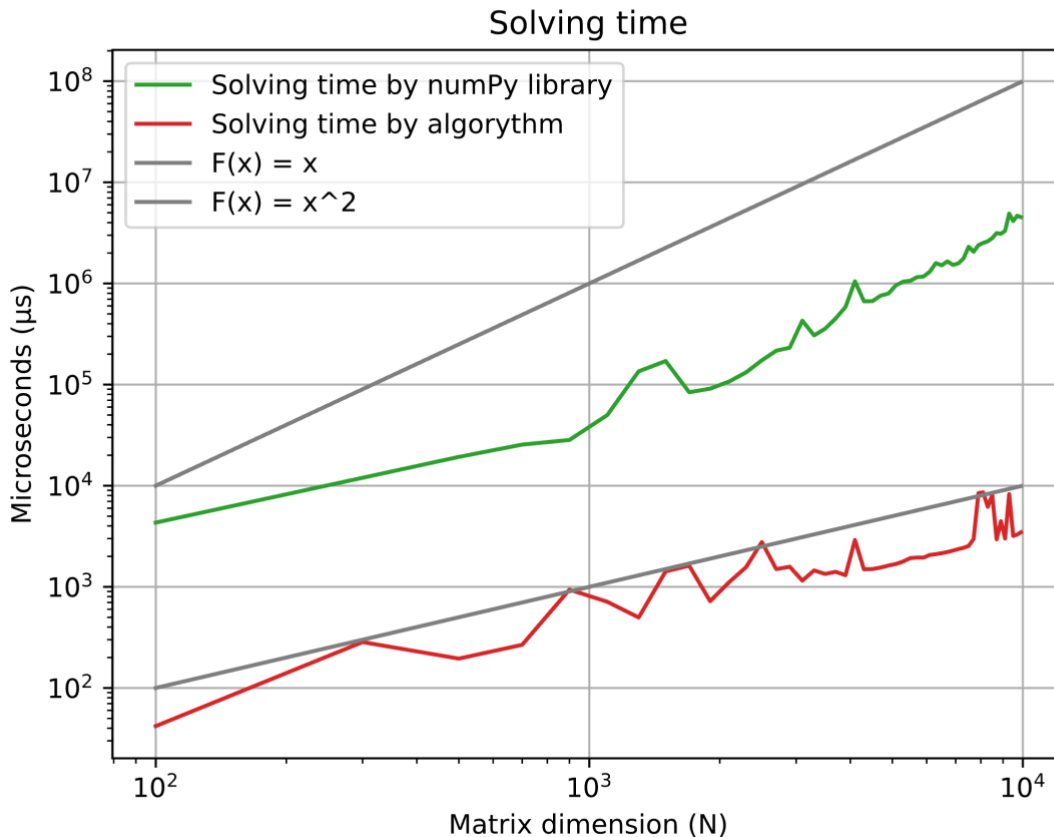
`make run`

Wyniki

1. Pierwszy podpunktem było policzenie dla $N=50$, wynik to:

$y = [0.07525844089350037, 0.07525904117533852, 0.07525826938440369,$
0.07525926168703423, 0.07525798586936636, 0.07525962620636797, 0.07525751720165161,
0.07526022877914401, 0.07525674246522518, 0.07526122486883524, 0.07525546177847939,
0.07526287146607977, 0.07525334472487927, 0.07526559339213704, 0.07524984510566277,
0.07527009290255826, 0.07524406002083556, 0.07527753086876468, 0.0752344969214272,
0.07528982628228972, 0.07521868853260927, 0.07531015135362709, 0.07519255629803279,
0.07534374994093965, 0.07514935811434514, 0.07539929046282379, 0.07507794887192268,
0.07549110234593842, 0.07495990502220382, 0.07564287300986267, 0.07476477131144413,
0.0758937592094108, 0.07444220334059656, 0.07630848945764337, 0.07390897873572605,
0.07699406394961972, 0.07302752581747077, 0.0781273605588052, 0.07157043017708939,
0.08000076923929544, 0.0691617618736019, 0.08309762848663654, 0.06518008569844908,
0.08821692642611872, 0.058598131204829124, 0.09667943934648726, 0.04771775745006959,
0.11066849131689238, 0.029731833488120224, 0.13379325069654147]

2. Drugim punktem było przyjęcie N jako zmienną, zmierzenie czasu i przedstawienie wyników na wykresie:



Wnioski

Jeżeli chodzi o wyniki, nasz zaimplementowany algorytm oblicza macierze z takim samym rezultatem jak wbudowane biblioteki do tego stworzone (w naszym przypadku numPy).

Jeżeli chodzi o czas wykonania. Nasz zaimplementowany algorytm okazał się być naprawdę zauważalnie szybszy od metody ogólnej, którą jest w naszym przypadku, użycie funkcji z biblioteki numPy. Jak widzimy na wykresie, algorytm sobie o wiele lepiej radzi, dzięki zastosowaniu wzoru Shermana-Morrisona i backward substitution, udało nam się doprowadzić algorytm do wykonywania w czasie liniowym ($O(n)$), gdzie numPy te same obliczenia robi w $O(n^2)$. Wniosek z tego płynie taki, że zastosowanie odpowiednich algorytmów do danej sytuacji, pozwala na o wiele szybsze poradzenie sobie z problemem rozwiązania takiego równania.