Układy równań liniowych

Joanna Klimek Informatyka, WIET 11.05.2021r.

Zadanie 1.

Dana jest macierz
$$A = \begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 \\ 0.7 & 0.8 & 0.9 \end{bmatrix}$$
.

a) Udowodnij, ze macierz A jest osobliwa.

Macierz jest osobliwa gdy jej wyznacznik jest równy zero.

Obliczam wyznacznik:

$$detA = \begin{vmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 \\ 0.7 & 0.8 & 0.9 \end{vmatrix} = 0.1 * 0.5 * 0.9 + 0.4 * 0.8 * 0.3 + 0.7 * 0.2 * 0.6$$
$$-0.3 * 0.5 * 0.7 - 0.6 * 0.8 * 0.1 - 0.9 * 0.2 * 0.4$$
$$= 0.045 + 0.096 + 0.084 - 0.105 - 0.048 - 0.072 = 0$$

A więc nasza macierz jest osobliwa.

b) Jaki jest zbiór rozwiązań układu równań
$$Ax = b$$
 jesli $b = \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0.3 \\ 0.5 \end{bmatrix}$.

Powstały układ równań:

$$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 \\ 0.7 & 0.8 & 0.9 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.1 \\ 0.3 \\ 0.5 \end{bmatrix}$$

Układ równań w postaci macierzy współczynników przekształcam za pomocą operacji elementarnych metodą Gaussa:

$$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 & | & 0.3 \\ 0.7 & 0.8 & 0.9 & | & 0.5 \end{bmatrix} \quad w2 - 4 * w1$$

$$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \\ 0.0 - 0.3 & -0.6 & | & -0.1 \\ 0.7 & 0.8 & 0.9 & | & 0.5 \end{bmatrix} \quad w3 - 7 * w1$$

$$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \\ 0.0 & -0.3 & -0.6 & | & -0.1 \\ 0.0 & -0.6 & -1.2 & | & -0.2 \end{bmatrix} \quad w3 - 2 * w2$$

$$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \\ 0.0 & -0.3 & -0.6 & | & -0.1 \\ 0.0 & 0.0 & 0.0 & | & 0.0 \end{bmatrix}$$

Otrzymałam macierz w postaci schodkowej, na podstawie której układam równania zaczynając od ostatniego wiersza (w tym przypadku ostatnie równanie jest zbędne, gdyż cały wiersz jest zapełniony zerami).

$$\begin{cases}
-0.3y - 0.6z = -0.1 \\
0.1x + 0.2y + 0.3z = 0.1
\end{cases}$$

$$\begin{cases} 3y + 6z = 1\\ x + 2y + 3z = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = \frac{1}{3} - 2z \\ x + 2\left(\frac{1}{3} - 2z\right) + 3z = 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = \frac{1}{3} - 2z \\ x - z = \frac{1}{3} \end{cases}$$

$$\begin{cases} y = 1 - 2x \\ z = x - \frac{1}{3} \end{cases}$$

Ostateczny zbiór rozwiązań:

$$\begin{cases} x \in \mathbb{R} \\ y = 1 - 2x \\ z = x - \frac{1}{3} \end{cases}$$

Jest ich nieskończenie wiele – jest to zgodne z faktem, że jeśli macierz główna układu jest osobliwa, układ nie może mieć dokładnie jednego rozwiązania.

c) W którym momencie eliminacja Gaussa z częściowym przesuwaniem elementu wiodącego (ang. partial pivoting) nie powiedzie się, jeśli rozwiązujemy ten układ równań w dokładnej arytmetyce?

Algorytm wyboru częściowego:

W k-tym kroku:

- 1) Szukamy indeksu p (numer wiersza) elementu największego co do modułu w k-tej kolumnie od przekątnej w dół.
- 2) Jeśli odnaleziony element jest równy zero układ jest osobliwy i przerywamy metodę.
- 3) Jeśli odnaleziony element jest różny od zera:
 - a. zamieniamy miejscami wiersz p-ty z k-tym
 - wykonujemy eliminację Gaussa w danej kolumnie (zerujemy k-tą kolumnę poniżej przekątnej, odejmując od kolejnych wierszy k-ty wiersz przemnożony przez odpowiedni współczynnik)

Spróbuję wykorzystać tę metodę.

Początkowa macierz uzupełniona:

$$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 & | & 0.3 \\ 0.7 & 0.8 & 0.9 & | & 0.5 \end{bmatrix}$$

Krok 1:

W pierwszej kolumnie odnajduję element największy co do modułu – jest to 0.7.

0.7 ≠ 0 więc układ wejściowy nie jest osobliwy i mogę kontynuować.

Zamieniam miejscami pierwszy wiersz z wierszem, w którym odnalazłam element największy, czyli w tym przypadku trzecim, otrzymując macierz jak poniżej:

$$\begin{bmatrix} 0.7 & 0.8 & 0.9 & | & 0.5 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 & | & 0.3 \\ 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \end{bmatrix}$$

Kontynuuję metodę eliminacji Gaussa, czyli dążę do wyzerowania pierwszej kolumny poniżej przekątnej.

$$\begin{bmatrix} 0.7 & 0.8 & 0.9 & | & 0.5 \\ 0.4 & 0.5 & 0.6 & | & 0.3 \\ 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \end{bmatrix} w2 - \frac{0.4}{0.7} * w1$$

$$\begin{bmatrix} 0.7 & 0.8 & 0.9 & | & 0.5 \\ 0.0 & X & X & | & X \\ 0.1 & 0.2 & 0.3 & | & 0.1 \end{bmatrix}$$

W punktach wyznaczonych powyżej znakiem *X* pojawia się problem, z powodu niedokładnej wartości wyników:

$$0.5 - \frac{0.4}{0.7} * 0.8 = 0,04285714285714285714285714285714 \dots$$

$$0.6 - \frac{0.4}{0.7} * 0.9 = 0,08571428571428571428571428571428571429 \dots$$

$$0.7 - \frac{0.4}{0.7} * 0.5 = 0,41428571428571428571428571428571 \dots$$

W dokładnej arytmetyce nie jest możliwe rozwiązanie tego równania w ten sposób, z powodu utraty dokładności przy zerowaniu kolumn.

d) Ponieważ niektóre elementy macierzy A nie są dokładnie reprezentowalne w pamięci komputera, macierz ta zapisana w pamięci komputera przestanie być dokładnie osobliwa a eliminacja Gaussa może się powieść. Rozwiąż układ równań metodą numpy.linalg.solve.

Porównaj otrzymany wynik z dokładnym rozwiązaniem z punktu (b).

Wykorzystany kod programu:

Otrzymane wyniki:

Spostrzeżenia:

- Drugi sposób nie dał poprawnego rozwiązania. Jest to zgodne z przewidywaniami macierz osobliwa jest nieodwracalna, więc ten sposób nie mógł dać dobrego wyniku.
- Wykorzystana metoda *numpy.linalg.solve* zwróciła tylko jeden wynik, a jak pokazano w punkcie b powinno być ich nieskończenie wiele.
- Warto jednak zauważyć, że wynik jest w przybliżeniu poprawny co dowodzi wykorzystana funkcja *np.allclose(np.dot(A, X2), B)*, sprawdzająca wynik bezpośrednio w układzie równań, a także druga metoda, porównująca wynik ze zbiorem rozwiązań otrzymanym w punkcie b.

Co ciekawe po przestawieniu pierwszego i drugiego wiersza wyniki są zgoła inne:

```
[-2.08333333 -2.83333333 4.25 ]
True
[-1.5 -3.5 4.5]
False
[-2.083333333 5.16666667 -2.41666667]
False
```

Otrzymany wynik, różni się od poprzedniego i tylko pierwsza metoda sprawdzająca potwierdza jego poprawność.

e) Oblicz metodą *numpy.linalg.cond* współczynnik uwarunkowania macierzy *cond(A)*. Do ilu cyfr powinno być dokładne rozwiązanie otrzymane metodą *numpy.linalg.solve*?

Wykorzystany kod:

Wynik:

cond(A) = 21118968335779856.00

Od razu widać, że jest on bardzo duży, czyli nasz układ jest źle uwarunkowany.

Spróbujemy jednak obliczyć liczbę znaczących miejsc po przecinku.

Przyjmując, że komputer przechowuje liczby rzeczywiste za pomocą 24-bitowej mantysy, epsilon maszynowy wynosi:

$$\varepsilon = 2^{-23} = 0.119209 * 10^{-6}$$

Obliczam iloczyn epsilona maszynowego i współczynnika uwarunkowania macierzy:

$$\varepsilon * cond(A) = 0.119209 * 10^{-6} * 21118968335779856$$

= 2517571096339980.853904 * 10^{-6}

Warunek poniżej wyznacza nam m – liczbę cyfr znaczących wyniku.

$$\varepsilon*cond(A) < 0.5*10^{-m}$$

$$2 517 571 096 339 980,853904*10^{-6} < 0.5*10^{-m}$$

$$5 035 142 192 679 961,707808*10^{-6} < 10^{-m}$$

$$\log_{10} 5 035 142 192 679 961,707808*10^{-6} < \log_{10} 10^{-m}$$

$$\log_{10} 5 035 142 192 679 961,707808 + \log_{10} 10^{-6} < \log_{10} 10^{-m}$$

$$\log_{10} 5 035 142 192 679 961,707808 + \log_{10} 10^{-6} < \log_{10} 10^{-m}$$

$$\log_{10} 5 035 142 192 679 961,707808 - 6 < -m$$

$$15.7020117395617927618246 - 6 < -m$$

$$9.7020117395617927618246 < -m$$

$$m < -9.7020117395617927618246$$

$$m = -10$$

Kod programu potwierdzający obliczenia:

Wynik:

```
cond(A) = 21118968335779856.00
cond(A) * epsilon = 2517571096.3399806
cond(A) * epsilon <= 0.5 * 10^(-m)
m = -10.0</pre>
```

Obliczenia nie powiodły się. Liczba m powinna wskazywać dodatnią liczbę miejsc po przecinku, które są zgodne z poprawnym wynikiem.

Potwierdza to fakt, że układ jest źle uwarunkowany i niewielka zmiana wartości współczynników znacząco wpływa na wynik.

Wykorzystana metoda:

http://nm.mathforcollege.com/mws/gen/04sle/mws gen sle spe adequacy.pdf

Zadanie 2.

Dana jest macierz
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 + \varepsilon \\ 1 - \varepsilon & 1 \end{bmatrix}$$

a) Ile wynosi wyznacznik A?

Wyznacznik macierzy 2x2 wyznaczam ze wzoru:

$$\det(M) = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} a_{22} \end{vmatrix} = a_{11} * a_{22} - a_{21} * a_{12}$$
$$\det(A) = \begin{vmatrix} 1 & 1 + \varepsilon \\ 1 - \varepsilon & 1 \end{vmatrix} = 1 * 1 - (1 - \varepsilon) * (1 + \varepsilon) = 1 - (1 - \varepsilon^2) = \varepsilon^2$$

Czyli wyznacznik jest całkowicie zależny od epsilona maszynowego.

b) Dla jakiego zakresu wartości ε obliczony wyznacznik będzie równy zero w arytmetyce zmiennoprzecinkowej?

Niestety nie znam odpowiedzi.

c) Ile wynoszą macierze L i U będące wynikiem rozkładu LU macierzy A?

W metodzie LU dążymy do zapisania macierzy A jako iloczyn pewnej macierzy dolnej L i górnej U. Przy czym aby rozkład był jednoznaczny, zakładam, że elementy na głównej przekatnej macierzy L sa równe 1.

$$A = L * U$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 + \varepsilon \\ 1 - \varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ l & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} \\ 0 & u_{22} \end{bmatrix}$$

Wykorzystam metodę Doolittle'a, w której wyznaczanie elementów macierzy L i U robi się naprzemiennie – raz wiersz macierzy U, raz kolumnę L.

1 wiersz macierzy U:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ l & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} \\ 0 & u_{22} \end{bmatrix}$$
$$1 = u_{11} * 1 + 0 * 0 \rightarrow u_{11} = 1$$
$$1 + \varepsilon = u_{12} * 1 + u_{22} * 0 \rightarrow u_{12} = 1 + \varepsilon$$

Zaktualizowane macierze:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ l & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 0 & u_{22} \end{bmatrix}$$

1 kolumna macierzy U:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ l & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 0 & u_{22} \end{bmatrix}$$
$$1-\varepsilon = 1*l+0*1 \rightarrow l = 1-\varepsilon$$

Zaktualizowane macierze:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 0 & u_{22} \end{bmatrix}$$

2 wiersz macierzy U:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 0 & u_{22} \end{bmatrix}$$
$$1 = (1-\varepsilon)*(1+\varepsilon)+1*u_{22} \rightarrow u_{22} = \varepsilon^2$$

Ostatecznie macierze:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1-\varepsilon & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 1+\varepsilon \\ 0 & \varepsilon^2 \end{bmatrix}$$

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 - \varepsilon & 1 \end{bmatrix}$$

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 1 + \varepsilon \\ 0 & \varepsilon^2 \end{bmatrix}$$

d) Dla jakiego zakresu wartości ε obliczona macierz U będzie osobliwa w arytmetyce zmiennoprzecinkowej?

Aby macierz U była osobliwa jej wyznacznik musi wynosić 0.

Wyznacznik macierzy 2x2 wyznaczam ze wzoru:

$$\det(M) = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} a_{22} \end{vmatrix} = a_{11} * a_{22} - a_{21} * a_{12}$$
$$\det(U) = \begin{vmatrix} 1 & 1 + \varepsilon \\ 0 & \varepsilon^2 \end{vmatrix} = 1 * \varepsilon^2 - 0 * (1 + \varepsilon) = \varepsilon^2$$

Niestety nie znam odpowiedzi na pytanie.

Zadanie 3.

Pomnożenie obu stron układu równań liniowych Ax = b przez nieosobliwą macierz diagonalna D daje nowy układ DAx = Db. Przeskalowanie wierszy układu w teorii nie zmienia rozwiązania układu.

Takie przeskalowanie ma jednak wpływ na współczynnik uwarunkowania macierzy oraz wybór elementów wiodących, a w konsekwencji może wpłynąć na dokładność rozwiązania w arytmetyce o skończonej precyzji (skalowanie może także wprowadzić błędy zaokrągleń, chyba, ze elementy macierzy D są potęgami 2, ogólnie: potęgami podstawy systemu używanego w arytmetyce zmiennoprzecinkowej).

Wybierz losową macierz A i wektor b dla których znane jest dokładne rozwiązanie x. Następnie wykonaj eksperymenty z różnymi macierzami D i zaobserwuj ich wpływ na współczynnik uwarunkowania macierzy DA i rozwiązania układu DAx = Db otrzymane metodą numpy.linalg.solve.

Zbadaj macierze D, w których wartości bezwzględne elementów na przekątnej znacznie się różnią (chodzi o zasymulowanie układu z błędnie dobranymi jednostkami fizycznymi).

Porównaj residuum względne oraz błąd względny rozwiązania dla różnych skalowań. Jakie skalowanie daje małą dokładność? Czy residuum pozostaje małe w tym przypadku?

Wybrany układ równań w postaci macierzowej:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2-1 \\ 3 & 4 & 1 \\ 2-2 & 3 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 9 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Układ równań w postaci macierzy współczynników przekształcam za pomocą operacji elementarnych metodą Gaussa:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2-1 & | & 5 \\ 3 & 4 & 1 & | & 9 \\ 2-2 & 3 & | & -1 \end{bmatrix} \quad w2 - 3 * w1$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2-1 & | & 5 \\ 0-2 & 4 & | & -6 \\ 2-2 & 3 & | & -1 \end{bmatrix} \quad w3 - 2 * w1$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2-1 & | & 5 \\ 0-2 & 4 & | & -6 \\ 0-6 & 5 & | & -11 \end{bmatrix} \quad w3 * (-1)$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2-1 & | & 5 \\ 0-2 & 4 & | & -6 \\ 0 & 6-5 & | & 11 \end{bmatrix} \quad w3 + 3 * w2$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2-1 & | & 5 \\ 0-2 & 4 & | & -6 \\ 0 & 0 & 7 & | & -7 \end{bmatrix}$$

Otrzymałam macierz w postaci schodkowej, na podstawie której układam równania zaczynając od ostatniego wiersza.

$$\begin{cases}
7z = -7 \\
-2y + 4z = -6 \\
x + 2y - z = 5
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
z = -1 \\
-2y - 4 = -6 \\
x + 2y + 1 = 5
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
z = -1 \\
y = 1 \\
x + 2 + 1 = 5
\end{cases}$$

$$\begin{cases}
z = -1 \\
y = 1 \\
y = 1 \\
y = 2
\end{cases}$$

Ostateczny wynik:

$$\begin{cases} x = 2 \\ y = 1 \\ z = -1 \end{cases}$$

Kod programu to testowania dla różnych macierzy diagonalnych D:

Wynik działania:

```
Wynik: [ 2.  1. -1.]
cond(A) = 9.266373996015885

Wynik: [ 2.  1. -1.]
cond(D1*A) = 8.419118491838415

Wynik: [ 2.  1. -1.]
cond(D2*A) = 25.380362499613142

Wynik: [ 2.  1. -1.]
cond(D3*A) = 15481.391400628769

Wynik: [ 2.  1. -1.]
cond(D4*A) = 191213.3252282354
```

Widać, że wartość wskaźnika uwarunkowania w różnych przypadkach potrafiła znacząco zmienić wartość.

Niestety nie udało mi się znaleźć takiej macierzy, aby wyniki różniły się od siebie.