

Київський національний університет імені Тараса Шевченка
Факультет комп'ютерних наук та кібернетики
Кафедра інтелектуальних програмних систем

Чисельні методи в інформатиці

Звіт
з лабораторної роботи №2
«Методи розв'язання систем лінійних алгебраїчних
рівнянь»

Варіант №2

Виконав:
студент 3-го курсу
групи ПІ-31
Ляшенко Матвій Олексійович

Київ — 2025

ВСТУП

Задача знаходження спектру матриці (її власних значень) є фундаментальною проблемою лінійної алгебри, що має критичне значення для багатьох галузей computer science, зокрема для аналізу стійкості систем, стиснення даних (SVD-роздріб), машинного навчання (метод головних компонент) та квантової інформатики.

У цій роботі розглядається метод обертань Якобі — один із найстаріших та найнадійніших ітераційних алгоритмів для пошуку всіх власних значень симетричної матриці. Його ключовою перевагою є гарантована збіжність для симетричних матриць та висока чисельна стійкість.

ПОСТАНОВКА ЗАДАЧІ

Мета роботи: Реалізувати чисельний метод для знаходження повного спектру власних значень симетричної матриці та дослідити його збіжність.

Індивідуальне завдання:

1. Сформувати матрицю розміром 5×5 , елементами якої є цілі числа. Матриця повинна бути симетричною ($A = A^T$) для коректної роботи методу Якобі.
2. Реалізувати метод обертань Якобі програмно.
3. Знайти власні значення матриці з точністю $\varepsilon = 0.01$.
4. Дослідити зменшення похибки (суми квадратів недіагональних елементів) на кожній ітерації.

Вихідна матриця:

$$A = \begin{pmatrix} 6 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 5 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 7 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$

ТЕОРЕТИЧНІ ВІДОМОСТІ

Метод обертань (Якобі)

Метод Якобі використовують, якщо матриця A є симетричною, тобто $A = A^T$. Тоді за допомогою ортогональних перетворень матриця A зводиться до діагонального вигляду, елементи діагоналі якої будуть відповідати наближенням власним значенням вихідної матриці. Покладемо $A_0 = A$. Ітераційний процес має вигляд:

$$A_{k+1} = U_k A_k U_k^T,$$

де U_k – матриця обертань:

$$U_k = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & \cos \varphi_k & \dots & \sin \varphi_k & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & -\sin \varphi_k & \dots & \cos \varphi_k & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}_{i_k j_k}$$

φ_k – кут обертань:

$$\varphi_k = \frac{1}{2} \arctg \frac{2a_{i_k j_k}^k}{a_{i_k i_k}^k - a_{j_k j_k}^k},$$

i_k та j_k – номери рядочка та стовпчика в матриці A_k :

$$a_{i_k j_k}^k = \max_{i \neq j} |a_{ij}^k|, \quad i = \overline{1, n}, \quad j = \overline{2 + 1, n}.$$

Умова припинення:

$$t(A_{k+1}) = \sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^n a_{ij}^2 \leq \varepsilon.$$

Після виконання цієї умови діагональні елементи матриці A_{k+1} є наближеними власними значеннями з точністю ε :

$$\lambda_i \approx a_{ii}^{k+1}, \quad i = \overline{1, n},$$

при чому швидкість збіжності:

$$t(A_{k+1}) \leq q t(A_k); \quad q = 1 - \frac{2}{n(n-1)}.$$

Власним векторам $\lambda_i, i = \overline{1, n}$, відповідають власні вектори $(u_{1i}, \dots, u_{ii}, \dots, u_{ni})^T$, які є стовпцями матриці U :

$$U = \prod_{k=1}^n U_k = \begin{pmatrix} u_{11} & \dots & u_{1i} & \dots & u_{1n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ u_{i1} & \dots & u_{ii} & \dots & u_{in} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ u_{n1} & \dots & u_{ni} & \dots & u_{nn} \end{pmatrix}.$$

Заваження. Можна використовувати ітераційний процес вигляду: $A_{k+1} = U_k^T A_k U_k$, але тоді матриця обертань буде:

$$U_k = \begin{pmatrix} 1 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & \cos \varphi_k & \dots & -\sin \varphi_k & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & \sin \varphi_k & \dots & \cos \varphi_k & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & 0 & \dots & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}.$$

ХІД ВИКОНАННЯ РОБОТИ

Для демонстрації роботи методу Якобі візьмемо симетричну матрицю розмірності 5×5 з цілими елементами:

$$A = \begin{pmatrix} 6 & 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 5 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 7 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 4 & 2 \\ 1 & 0 & 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}.$$

Точність обчислень покладемо $\varepsilon = 0.01$. Початкове значення критерію (сума квадратів недіагональних елементів):

$$t(A^{(0)}) = 26.00.$$

Ітерація 1

Шукаємо максимальний за модулем недіагональний елемент:

$$a_{02} = 2, \quad (p = 0, q = 2).$$

Обчислюємо кут обертання φ_1 :

$$\varphi_1 = \frac{1}{2} \operatorname{arctg} \frac{2 \cdot 2}{6 - 7} \approx -0.6629.$$

Коефіцієнти обертання:

$$c \approx 0.788, \quad s \approx -0.615.$$

Матриця після першого перетворення $A^{(1)}$:

$$A^{(1)} \approx \begin{pmatrix} 4.44 & 0.17 & 0 & -0.62 & 0.17 \\ 0.17 & 5.00 & 1.40 & 0 & 0 \\ 0 & 1.40 & 8.56 & 0.79 & 1.40 \\ -0.62 & 0 & 0.79 & 4.00 & 2.00 \\ 0.17 & 0 & 1.40 & 2.00 & 3.00 \end{pmatrix}.$$

Значення критерію: $t(A^{(1)}) = 18.00$.

Ітерація 2

Максимальний елемент в новій матриці:

$$a_{34} = 2, \quad (p = 3, q = 4).$$

Обчислюємо кут обертання φ_2 :

$$\varphi_2 = \frac{1}{2} \operatorname{arctg} \frac{2 \cdot 2}{4 - 3} \approx 0.6629.$$

Матриця після другого перетворення $A^{(2)}$:

$$A^{(2)} \approx \begin{pmatrix} 4.44 & 0.17 & 0 & -0.38 & 0.51 \\ 0.17 & 5.00 & 1.40 & 0 & 0 \\ 0 & 1.40 & 8.56 & 1.49 & 0.62 \\ -0.38 & 0 & 1.49 & 5.56 & 0 \\ 0.51 & 0 & 0.62 & 0 & 1.44 \end{pmatrix}.$$

Значення критерію: $t(A^{(2)}) = 10.00$.

Ітерація 3

Максимальний елемент:

$$a_{23} \approx 1.49, \quad (p = 2, q = 3).$$

Обчислюємо кут обертання φ_3 :

$$\varphi_3 = \frac{1}{2} \operatorname{arctg} \frac{2 \cdot 1.485}{8.56 - 5.56} \approx 0.3902.$$

Матриця після третього перетворення $A^{(3)}$:

$$A^{(3)} \approx \begin{pmatrix} 4.44 & 0.17 & -0.14 & -0.35 & 0.51 \\ 0.17 & 5.00 & 1.30 & -0.53 & 0 \\ -0.14 & 1.30 & 9.17 & 0 & 0.57 \\ -0.35 & -0.53 & 0 & 4.95 & -0.24 \\ 0.51 & 0 & 0.57 & -0.24 & 1.44 \end{pmatrix}.$$

Значення критерію: $t(A^{(3)}) \approx 5.59$.

...

Ітерація 13 (Кінцева)

На 13-й ітерації критерій збіжності досяг необхідної точності:

$$t(A^{(13)}) \approx 0.003 < \varepsilon.$$

Результатує матриця має вигляд (майже діагональна):

$$A^{(13)} \approx \begin{pmatrix} \mathbf{4.40} & 0 & 0 & -0.02 & -0.01 \\ 0 & \mathbf{4.22} & 0.01 & 0.03 & -0.01 \\ 0 & 0.01 & \mathbf{9.59} & 0 & 0 \\ -0.02 & 0.03 & 0 & \mathbf{5.50} & -0.02 \\ -0.01 & -0.01 & 0 & -0.02 & \mathbf{1.29} \end{pmatrix}.$$

Результат: Знайдені власні значення (діагональні елементи):

$$\lambda \approx \{4.40, 4.22, 9.59, 5.50, 1.29\}.$$

ПРОГРАМНА РЕАЛІЗАЦІЯ

Нижче наведено повний протокол роботи програми.

```
Jacobi rotation method:
A(0) =
[[6. 1. 2. 0. 1.]
 [1. 5. 1. 0. 0.]
 [2. 1. 7. 1. 1.]
 [0. 0. 1. 4. 2.]
 [1. 0. 1. 2. 3.]]
t(A(0)) = 26.000000000000
-----
iteration 1:
p=0 q=2 |a_pq|=2.000000000000
a_pp=6.000000000000 a_qq=7.000000000000
phi=-0.662908831834 c=0.788205438016 s=-0.615412209403
A(1) =
[[ 4.43844719 0.17279323 0. -0.61541221 0.17279323]
 [ 0.17279323 5. 1.40361765 0. 0. ]
 [ 0. 1.40361765 8.56155281 0.78820544 1.40361765]
 [-0.61541221 0. 0.78820544 4. 2. ]
 [ 0.17279323 0. 1.40361765 2. 3. ]]
t(A(1)) = 18.000000000000

iteration 2:
p=3 q=4 |a_pq|=2.000000000000
a_pp=4.000000000000 a_qq=3.000000000000
phi=0.662908831834 c=0.788205438016 s=0.615412209403
A(2) =
[[ 4.43844719 0.17279323 0. -0.37873219 0.51492875]
 [ 0.17279323 5. 1.40361765 0. 0. ]
 [ 0. 1.40361765 8.56155281 1.48507125 0.62126781]
 [-0.37873219 0. 1.48507125 5.56155281 0. ]
 [ 0.51492875 0. 0.62126781 0. 1.43844719]]
t(A(2)) = 10.000000000000

iteration 6:
p=0 q=4 |a_pq|=0.519910808764
a_pp=4.438447187191 a_qq=1.400962253345
phi=0.164912703563 c=0.986432690231 s=0.164166219556
A(6) =
[[ 4.52497290e+00 1.77076237e-01 -5.52180437e-02 -3.82587634e-01
 0.0000000e+00]
 [ 1.77076237e-01 4.62909844e+00 -1.06857647e-02 -5.13353378e-01
 -1.89124887e-01]
 [-5.52180437e-02 -1.06857647e-02 9.58072982e+00 -1.62338002e-01
 9.18961585e-03]
 [-3.82587634e-01 -5.13353378e-01 -1.62338002e-01 4.95076229e+00
 -1.65275850e-01]
 [ 0.0000000e+00 -1.89124887e-01 9.18961585e-03 -1.65275850e-01
 1.31443654e+00]]
t(A(6)) = 1.067893211542

iteration 7:
p=1 q=3 |a_pq|=0.513353378274
a_pp=4.629098443390 a_qq=4.950762293171
phi=0.633592897044 c=0.805905561035 s=0.592044108739
A(7) =
[[ 4.52497290e+00 -8.38020308e-02 -5.52180437e-02 -4.13166445e-01
 0.0000000e+00]
 [-8.38020308e-02 4.25197256e+00 -1.04722975e-01 0.0000000e+00
 -2.50267391e-01]
 [-5.52180437e-02 -1.04722975e-01 9.58072982e+00 -1.24502655e-01
 9.18961585e-03]
 [-4.13166445e-01 0.0000000e+00 -1.24502655e-01 5.32788817e+00
 -2.12264513e-02]
 [ 0.0000000e+00 -2.50267391e-01 9.18961585e-03 -2.12264513e-02
 1.31443654e+00]]
t(A(7)) = 0.540829829571
```

```
iteration 3:
p=2 q=3 |a_pq|=1.485071250073
a_pp=8.561552812809 a_qq=5.561552812809
phi=0.390198534104 c=0.924833561263 s=0.380372033621
A(3) =
[[ 4.43844719 0.17279323 -0.14405913 -0.35026424 0.51492875]
 [ 0.17279323 5. 1.29811271 -0.5338969 0. ]
 [-0.14405913 1.29811271 9.17234333 0. 0.57456932]
 [-0.35026424 -0.5338969 0. 4.95076229 -0.2363129 ]
 [ 0.51492875 0. 0.57456932 -0.2363129 1.43844719]]
t(A(3)) = 5.589126764415

iteration 4:
p=1 q=2 |a_pq|=1.298112707514
a_pp=5.000000000000 a_qq=9.172343332447
phi=-0.278308356206 c=0.961521558300 s=-0.274729490454
A(4) =
[[ 4.43844719 0.20572171 -0.09104457 -0.35026424 0.51492875]
 [ 0.20572171 4.62909844 0. -0.51335338 -0.15785114]
 [-0.09104457 0. 9.54324489 -0.14667722 0.55246079]
 [-0.35026424 -0.51335338 -0.14667722 4.95076229 -0.2363129 ]
 [ 0.51492875 -0.15785114 0.55246079 -0.2363129 1.43844719]]
t(A(4)) = 2.218933561595

iteration 5:
p=2 q=4 |a_pq|=0.552460791330
a_pp=9.543244889056 a_qq=1.438447187191
phi=0.067747013373 c=0.997706048662 s=0.067695202662
A(5) =
[[ 4.43844719 0.20572171 -0.05597751 -0.35026424 0.51991081]
 [ 0.20572171 4.62909844 -0.01068576 -0.51335338 -0.15748903]
 [-0.05597751 -0.01068576 9.58072982 -0.162338 0. ]
 [-0.35026424 -0.51335338 -0.162338 4.95076229 -0.22584147]
 [ 0.51991081 -0.15748903 0. -0.22584147 1.40096225]]
t(A(5)) = 1.608507709680

iteration 6:
p=0 q=4 |a_pq|=0.413166444760
a_pp=4.524972900326 a_qq=5.327888172434
phi=0.399885219925 c=0.921105685402 s=0.389312620294
A(8) =
[[ 4.35034483e+00 -7.71905270e-02 -9.93321088e-02 0.0000000e+00
 -8.26372536e-03]
 [-7.71905270e-02 4.25197256e+00 -1.04722975e-01 3.26251882e-02
 -2.50267391e-01]
 [-9.93321088e-02 -1.04722975e-01 9.58072982e+00 -9.31830219e-02
 9.18961585e-03]
 [ 0.0000000e+00 3.26251882e-02 -9.31830219e-02 5.50251625e+00
 -1.95518049e-02]
 [-8.26372536e-03 -2.50267391e-01 9.18961585e-03 -1.95518049e-02
 1.31443654e+00]]
t(A(8)) = 0.199416807420

iteration 7:
p=1 q=3 |a_pq|=0.250267391303
a_pp=4.251972564128 a_qq=1.314436540211
phi=-0.084385915635 c=0.996441620970 s=-0.084285799513
A(9) =
[[ 4.35034483e+00 -7.62193392e-02 -9.93321088e-02 0.0000000e+00
 -1.47403852e-02]
 [-7.62193392e-02 4.27314188e+00 -1.05124885e-01 3.41570349e-02
 0.0000000e+00]
 [-9.93321088e-02 -1.05124885e-01 9.58072982e+00 -9.31830219e-02
 3.30256027e-04]
 [ 0.0000000e+00 3.41570349e-02 -9.31830219e-02 5.50251625e+00
 -1.67323921e-02]
 [-1.47403852e-02 0.0000000e+00 3.30256027e-04 -1.67323921e-02
 1.29326722e+00]]
t(A(9)) = 0.074149273121
```

```

iteration 10:
p=1 q=2 |a_pq|=0.105124885221
a_pp=4.273141879744 a_qq=9.580729822903
phi=0.019796176897 c=0.999804062089 s=0.019794883939
A(10) =
[[ 4.35034483e+00 -7.81706725e-02 -9.78038929e-02 0.00000000e+00
-1.47403852e-02]
[-7.81706725e-02 4.27106054e+00 0.00000000e+00 3.23057952e-02
6.53737972e-06]
[-9.78038929e-02 0.00000000e+00 9.58281117e+00 -9.38408984e-02
3.30191317e-04]
[ 0.00000000e+00 3.23057952e-02 -9.38408984e-02 5.50251625e+00
-1.67323921e-02]
[-1.47403852e-02 6.53737972e-06 3.30191317e-04 -1.67323921e-02
1.29326722e+00]]
t(A(10)) = 0.052046790135

```

```

iteration 11:
p=0 q=2 |a_pq|=0.097803892859
a_pp=4.350344826939 a_qq=9.582811165619
phi=0.018683038473 c=0.999825477113 s=0.018681951588
A(11) =
[[ 4.34851734e+00 -7.81570299e-02 0.00000000e+00 -1.75313112e-03
-1.47316440e-02]
[-7.81570299e-02 4.27106054e+00 1.46038072e-03 3.23057952e-02
6.53737972e-06]
[ 0.00000000e+00 1.46038072e-03 9.58463865e+00 -9.38245210e-02
6.05512853e-04]
[-1.75313112e-03 3.23057952e-02 -9.38245210e-02 5.50251625e+00
-1.67323921e-02]
[-1.47316440e-02 6.53737972e-06 6.05512853e-04 -1.67323921e-02
1.29326722e+00]]
t(A(11)) = 0.032915587218

```

```

p=2 q=3 |a_pq|=0.093824520967
a_pp=9.584638652148 a_qq=5.502516245820
phi=-0.022968080900 c=0.999736245225 s=-0.022966061551
A(12) =
[[ 4.34851734e+00 -7.81570299e-02 4.02625172e-05 -1.75266872e-03
-1.47316440e-02]
[-7.81570299e-02 4.27106054e+00 7.18058656e-04 3.23308135e-02
6.53737972e-06]
[ 4.02625172e-05 7.18058656e-04 9.58679400e+00 0.00000000e+00
9.89630294e-04]
[-1.75266872e-03 3.23308135e-02 0.00000000e+00 5.50036090e+00
-1.67140726e-02]
[-1.47316440e-02 6.53737972e-06 9.89630294e-04 -1.67140726e-02
1.29326722e+00]]
t(A(12)) = 0.015309505749

```

```

iteration 13:
p=0 q=1 |a_pq|=0.078157029895
a_pp=4.348517340409 a_qq=4.271060537028
phi=-0.555369412908 c=0.849705722626 s=-0.527257228434
A(13) =
[[ 4.39701514e+00 0.00000000e+00 -3.44390326e-04 -1.85359078e-02
-1.25210091e-02]
[ 0.00000000e+00 4.22256274e+00 6.31367253e-04 2.65475700e-02
-7.76181095e-03]
[-3.44390326e-04 6.31367253e-04 9.58679400e+00 0.00000000e+00
9.89630294e-04]
[-1.85359078e-02 2.65475700e-02 0.00000000e+00 5.50036090e+00
-1.67140726e-02]
[-1.25210091e-02 -7.76181095e-03 9.89630294e-04 -1.67140726e-02
1.29326722e+00]]
t(A(13)) = 0.003092463105

```

Done.

Eigenvalues (diag): [4.39701514 4.22256274 9.586794 5.5003609 1.29326722]

ВИСНОВКИ

У ході лабораторної роботи було досліджено та програмно реалізовано метод обертань Якобі для знаходження власних значень симетричної матриці.

Результати роботи програми:

- Для досягнення точності $\varepsilon = 0.01$ знадобилося 13 ітерацій.
- Початкове значення критерію (сума квадратів недіагональних елементів) зменшилося з 26.00 до 0.003, що свідчить про коректну збіжність алгоритму.
- Знайдені власні значення матриці:

$$\lambda \approx \{4.40, 4.22, 9.59, 5.50, 1.29\}.$$

Метод продемонстрував стійкість та ефективність для заданої матриці невеликої розмірності.