

Autor: Marcin Sitko

Sprawozdanie – NUM2

Macierz A_1

$$A_1 = \begin{bmatrix} 2.34332898 & -0.11253278 & -0.01485349 & 0.33316649 & 0.71319625 \\ -0.11253278 & 1.67773628 & -0.32678856 & -0.31118836 & -0.43342631 \\ -0.01485349 & -0.32678856 & 2.66011353 & 0.85462464 & 0.16698798 \\ 0.33316649 & -0.31118836 & 0.85462464 & 1.54788582 & 0.32269197 \\ 0.71319625 & -0.43342631 & 0.16698798 & 0.32269197 & 3.27093538 \end{bmatrix}$$

Macierz A_2

$$A_2 = \begin{bmatrix} 2.34065520 & -0.05353743 & 0.00237792 & 0.32944082 & 0.72776588 \\ -0.05353743 & 0.37604149 & -0.70698859 & -0.22898376 & -0.75489595 \\ 0.00237792 & -0.70698859 & 2.54906441 & 0.87863502 & 0.07309288 \\ 0.32944082 & -0.22898376 & 0.87863502 & 1.54269444 & 0.34299341 \\ 0.72776588 & -0.75489595 & 0.07309288 & 0.34299341 & 3.19154447 \end{bmatrix}$$

Wektor b

$$b = \begin{bmatrix} 3.55652063354463 \\ -1.86337418741501 \\ 5.84125684808554 \\ -1.74587299057388 \\ 0.84299677124244 \end{bmatrix}$$

Obliczenie wektora b' :

$$b' = b + (10^{-5}, 0, 0, 0, 0)^T$$

Wektor b'

$$b' = \begin{bmatrix} 3.55653063354463 \\ -1.86337418741501 \\ 5.84125684808554 \\ -1.74587299057388 \\ 0.84299677124244 \end{bmatrix}$$

Obliczanie Równań macierzowych

$$A_i x_i = b \text{ oraz } A_i x_i = b' \text{ dla } i = 1, 2$$

Do obliczenia niewiadomego wektora X_i używam biblioteki *numpy* oraz zawierającej się w niej funkcji *linalg.solve(par1, par2)*.

Funkcja *numpy.linalg.solve(par1, par2)* służy do rozwiązywania równań macierzowych postaci $Ax = b$ Gdzie parametry funkcji: *par1* oraz *par2* są to odpowiednio : *macierz A* oraz *wektor b*

Macierz A_1

$$A_i x_i = b$$

$$i = 1$$

Uzyskany wynik: X_1

$$X_1 = \begin{bmatrix} 2.03163246 \\ -1.03652186 \\ 3.22032664 \\ -3.52251753 \\ -0.1394951 \end{bmatrix}$$

$$A_i x_i = b'$$

$$i = 1$$

$$X_1' = \begin{bmatrix} 2.03163717 \\ -1.0365219 \\ 3.22032706 \\ -3.52251858 \\ -0.13949605 \end{bmatrix}$$

Z powyższych informacji wynika, że mała zmiana wprowadzona w wektorze wyrazów wolnych dla macierzy A_1 nie wpływa znacząco na końcowy wynik równania macierzowe $Ax = b$

Różnica wektorów $X_1 - X_1'$ wynosi:

$$X_1 - X_1' = \begin{bmatrix} -4.70704255e - 6 \\ 4.36085246e - 8 \\ -4.19696175e - 7 \\ 1.05571402e - 6 \\ 9.49379793e - 7 \end{bmatrix}$$

Widać że dla macierzy A_1 po minimalnej zmianie wektora wyrazów wolnych, poszczególne składowe wektora $X_1 - X'_1$ są rzędu $e - 6$ i mniejsze, świadczy to o stosunkowo małych różnicach między wynikami.

Pokazuję to, także że macierz A_1 może być dobrze uwarunkowana.

Postanowiłem sprawdzić współczynnik uwarunkowania macierzy A_1 . Posłużyłem się następującym wzorem:

$$\kappa = \frac{\max_i |\lambda_i|}{\min_i |\lambda_i|},$$

Ponieważ macierz A_1 jest macierzą symetryczną rzeczywistą, można zastosować powyższy wzór.

Po wykonaniu obliczeń otrzymałem:

$$K_1 = 4.000000025064922$$

Jest to bardzo niski współczynnik uwarunkowania macierzy

Sprawdziłem także poprawność moich obliczeń stosując wbudowaną funkcję biblioteki *numpy* służącą właśnie do obliczania współczynnika uwarunkowania macierzy *numpy.linalg.cond(a)* gdzie parametr *a* jest to macierz. Porównanie wyników można ujrzeć wybierając opcję 3) *Dodatkowe* z menu, programu zamieszczonego wraz z zadaniem

Macierz A_2

$$A_i x_i = b$$

$$i = 2$$

Uzyskany wynik: X_2

$$X_2 = \begin{bmatrix} 1.99998045 \\ -0.33814056 \\ 3.42431038 \\ -3.56662167 \\ 0.0329788 \end{bmatrix}$$

$$A_i x_i = b'$$

$$i = 2$$

Uzyskany wynik X_2'

$$X_2' = \begin{bmatrix} 3.42873475 \\ -31.86258864 \\ -5.78337449 \\ -1.57579144 \\ -7.7523748 \end{bmatrix}$$

Z powyższych informacji wynika, że mała zmiana wprowadzona w wektorze wyrazów wolnych dla macierzy A_2 ma diametralny wpływ na wynik równania macierzowego $Ax = b$

Różnica wektorów $X_2 - X_2'$ wynosi:

$$X_2 - X_2' = \begin{bmatrix} -1.4287543 \\ 31.52444808 \\ 9.20768487 \\ -1.99083023 \\ 7.78535361 \end{bmatrix}$$

Oznaczać to może, że macierz A_2 jest źle uwarunkowana, współczynnik uwarunkowania macierzy A_2 powinien być znacznie większy od współczynnika uwarunkowania macierzy A_1 .

Po dokonaniu obliczeń otrzymałem:

$$K_2 = 320612866.41194546$$

Słownie w zaokrągleniu do części ułamkowych: 320 milionów 612 tysięcy 866

Można zauważyć, że współczynnik uwarunkowania macierzy A_2 jest ok. 80 Milionów razy większy od współczynnika uwarunkowania macierzy A_1 , Pokrywa się to z naszymi wynikami, po wprowadzeniu minimalnej zmiany w wektorze wyrazów wolnych.

Norma Euklidesowa Różnicy rozwiązań równań wektorowych

$$\Delta_1 = \|x_1 - x'_1\|_2 = 4.934587135822541e - 06$$

$$\Delta_2 = \|x_2 - x'_2\|_2 = 33.84063773584277$$

Różnica wartości norm Δ_2 oraz Δ_1

$$\Delta_1 - \Delta_2 = -33.84063280125563$$

Normę Wektora można interpretować jako funkcję mierzącą długość tego wektora tak więc:

Δ_2 oraz Δ_1 pokazują nam jak małe zaburzenie wektora wyrazów wolnych wpływa na „odległość” między wynikami można to także interpretować jako „błąd” między dwoma wektorami. Widać że Δ_2 jest znacznie większa co oznacza że dla macierzy A_2 wprowadzenie małej zmiany w wektorze wyrazów wolnych powoduje znaczny wzrost „Błędu” między x_2 oraz x'_2 a to z kolei oznacza, znaczącą różnicę wartości składowych wektorów x_2 oraz x'_2

Ogólna różnica $\Delta_1 - \Delta_2$ pokazuje jak bardzo błędy po zaburzeniu wektora wyrazów wolnych wpływają na wynik równania macierzowego $Ax = b$ macierze A_1 oraz A_2 różnią się od siebie, gdyby obydwie macierze były dobrze uwarunkowane tak jest to w przypadku macierzy A_1 , to $\Delta_1 - \Delta_2$ była bardzo mała natomiast widać, że A_2 Bardzo zaburzyła wynik i dlatego różnica $\Delta_1 - \Delta_2$ wyszła dosyć duża w porównaniu do normy Δ_1

