

# Układy równań liniowych

Miłosz Ilecki

184577

<b>Spis treści</b>	<b>1</b>
<b>Wstęp</b>	<b>2</b>
<b>Zadanie A</b>	<b>3</b>
<b>Zadanie B</b>	<b>4</b>
<b>Zadanie C</b>	<b>5</b>
<b>Zadanie D</b>	<b>6</b>
<b>Zadanie E</b>	<b>7</b>
<b>Zadanie F</b>	<b>8</b>

### Wstęp

Projekt polegał na implementacji algorytmów rozwiązujących układy równań liniowych. Zaimplementowałem metody Jacobiego i Gaussa-Seidla, oraz faktoryzację LU, w języku Python. Do wizualizacji wyników w formie wykresów wykorzystałem Excel'a. Podczas implementacji korzystałem z bibliotek:

- *math* - podstawowe działania i funkcje matematyczne,
- *time* - służyła do mierzenia czasów algorytmów,
- *copy* - wykonywanie kopii obiektów zamiast ich referencji.

## Konstrukcja układu równań

**Zadanie A**

Dla indeksu 184577,

- $N = 977$ ,
- $a_1 = 10, a_2 = a_3 = -1$ .
- $c = 7, d = 7, e = 5, f = 4$

Macierz pasmowa A która ma wymiary  $N \times N$  wygląda następująco:

10	-1	-1	0	0	0	0	...	0
-1	10	-1	-1	0	0	0	...	0
0	-1	10	-1	-1	0	0	...	0
0	-1	-1	10	-1	-1	0	...	0
...	...	...	...	...	...	...	...	...
0	...	...	0	0	0	-1	-1	10

Wektor b o długości  $N = 977$ , którego n-ty element ma wartość:  $\sin(n \cdot 5)$ , wygląda tak:

$\sin(0 \cdot 5)$
$\sin(1 \cdot 5)$
$\sin(2 \cdot 5)$
...
$\sin(977 \cdot 5)$

***Zadanie B***

W tabeli są wyniki czasowe jak i ilość iteracji dla każdej z metod aby osiągnąć normę z wektora residuum równą  $10E-09$ .

Metody iteracyjne zostały użyte do rozwiązania układu równań z podpunktu A.

Jacob	
<i>iteracje</i>	26
<i>czas[s]</i>	2,46
Gaussa-Seidla	
<i>iteracje</i>	18
<i>czas[s]</i>	2,25

Metoda Gaussa-Seidla jest szybsza od metody Jacobiego i potrzebuje mniejszej liczby iteracji.

**Zadanie C**

W ramach tego zadania sprawdzamy czy zaimplementowane powyżej metody będą się zbiegać dla nowych danych:

$$N = 977, \mathbf{a1} = \mathbf{3}, a2 = a3 = -1.$$

Nasza nowa macierz pasmowa A która ma wymiary NxN wygląda następująco:

3	-1	-1	0	0	0	0	...	0
-1	3	-1	-1	0	0	0	...	0
0	-1	3	-1	-1	0	0	...	0
0	-1	-1	3	-1	-1	0	...	0
...	...	...	...	...	...	...	...	...
0	...	...	0	0	0	-1	-1	3

Dla podanej wyżej macierzy otrzymujemy takie statystyki.

Jacob	
<i>iteracje</i>	69
<i>czas[s]</i>	6,56
<i>norma (powyżej)</i>	1,00E+10
Gaussa-Seidla	
<i>iteracje</i>	29
<i>czas[s]</i>	3,86
<i>norma (powyżej)</i>	1,00E+10

Metody iteracyjne dla danej macierzy nie zbiegają się. Wywnioskować to możemy z

zwiększającej się normy z wektora residuum podczas kolejnych iteracji.

Dla iteracji 69 w metodzie Jacobiego oraz w 29 iteracji w metodzie Gaussa-Seidla osiągnęła ona wartość powyżej 10E+9.

***Zadanie D***

Zaimplementowano metodę bezpośredniego rozwiązywania układów równań liniowych: metoda faktoryzacji LU. Metoda została użyta do rozwiązania układu równań z punktu C.

LU	
<i>czas[s]</i>	41,97
<i>norma</i>	8,35 E-13

Czas trwania faktoryzacji LU jest najdłuższy ze wszystkich metod użytych w tym projekcie.

Niemniej jedynie metoda faktoryzacji poradziła sobie z rozwiązaniem układu z Zadania C, czego nie udało się osiągnąć metodom iteracyjnym.

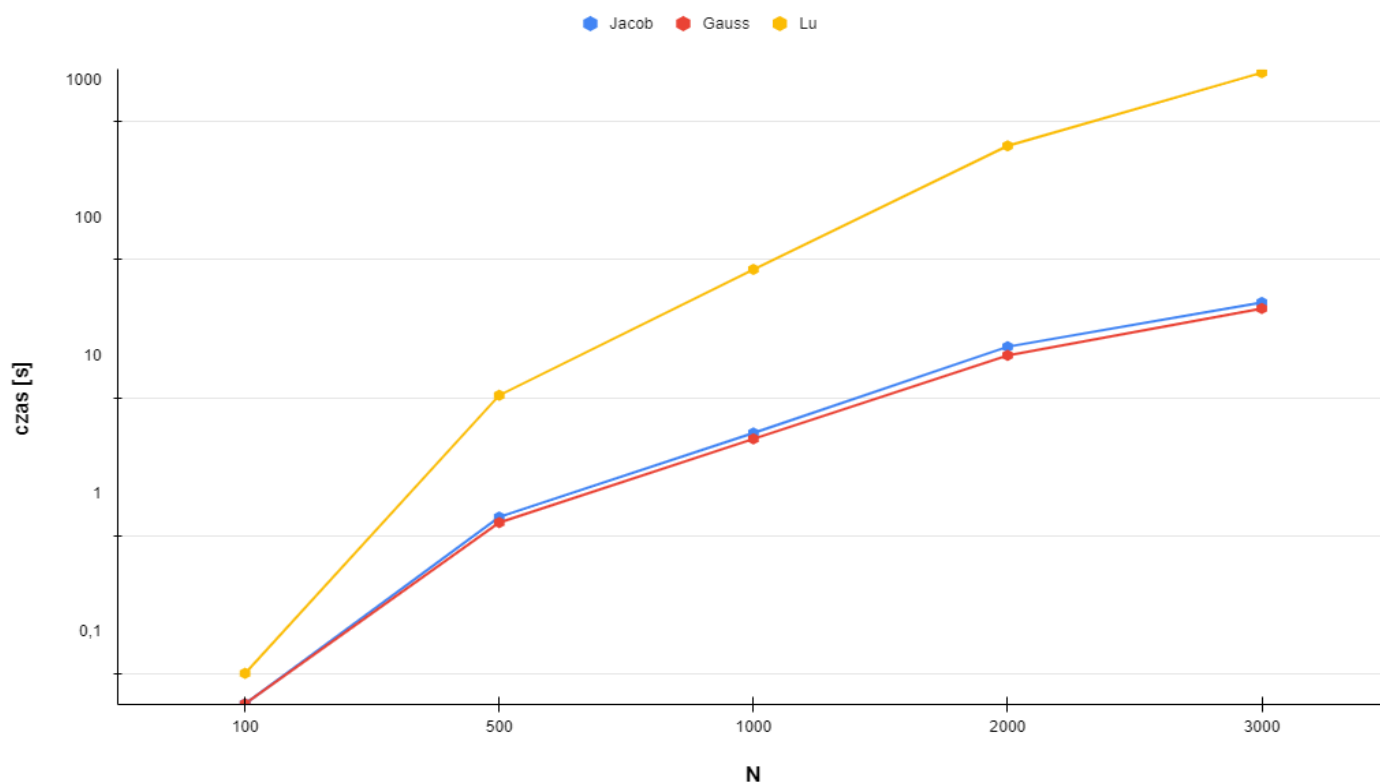
**Zadanie E**

Stworzono wykres zależności czasu trwania poszczególnych algorytmów od liczby niewiadomych  $N = \{100, 500, 1000, 2000, 3000\}$  dla przypadku z punktu A.

Wykres powstał na podstawie danych:

	100	500	1000	2000	3000
Jacob					
<i>norm(res)</i>	6,19E-09	5,94E-09	8,47E-09	4,81E-09	5,90E-09
<i>czas [s]</i>	0.03	0.68	2.77	11.7	24.53
<i>iteracji</i>	25	26	26	27	27
Gauss–Seidla					
<i>norm(res)</i>	3,09E-09	7,64E-09	2,73E-09	3,88E-09	4,76E-09
<i>czas [s]</i>	0.03	0.62	2.51	10.13	22.16
<i>iteracji</i>	17	17	18	18	18
Lu					
<i>norm(res)</i>	4,16E-15	1,28E-12	8,29 E-13	9,28E-13	1,43E-12
<i>czas [s]</i>	0.05	5.2	42.57	335.13	1137.64

**zależność czasu trwania algorytmów od liczby N**



***Zadanie F***

Metody iteracyjne wykazały się ogromną różnicą czasową w porównaniu do metody faktoryzacji. Niestety nie są one idealne i kosztem dużej prędkości otrzymujemy też dużą niepewność poprawności naszego rozwiązania. Kontrolowanie normy z residuum pozwala nam stwierdzić czy zmierzamy w dobrą stronę. Natomiast metoda faktoryzacji nie cechuje się dobrym czasem, ale jest w stanie rozwiązać układ którego metody iteracyjne nie są. (*dowody Zad C i D*)

Dodatkowym wnioskiem który można wyciągnąć z tego projektu już po jego napisaniu, jest to że jawne odwracanie macierzy to bardzo czasochłonny błąd, który można rozwiązać metodą podstawienie w przód. Został on zaimplementowany ręcznie na rzecz tego projektu.