#### Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого

# Физико-механический институт Кафедра «Прикладная математика»

Отчёт по лабораторной работе №2 по дисциплине «Интервальный анализ»

> Выполнил: Анищенко Михаил Денисович группа: 5030102/00201

Проверил: к.ф.-м.н., доцент Баженов Александр Николаевич

# Содержание

1	Постановка задачи	2			
2	Реализация	2			
3	Результаты         3.1 ИСЛАУ          3.2 Достижение разрешимости          3.3 Достижение разрешимости за счет корректировки правой части          3.4 Достижение разрешимости за счет корректировки матрицы	2 2 3 3 4			
4	4 Управление положением максимума распознающего функционала				
5	Сравнение				
6	Выводы				

## 1 Постановка задачи

Пусть дана интервальная система линейных алгебраических уравнений (СЛАУ) (1.1)

$$\begin{cases} [0.5, 1.5] \cdot x_1 + [0.5, 2.5] \cdot x_2 = [1, 7] \\ x_1 + [-3, -1] \cdot x_2 = [-0.5, 0.5] \\ [0.9, 1.1] \cdot x_1 = [2.95, 3.45] \\ [0.9, 1.1] \cdot x_2 = [1.55, 2.05] \end{cases}$$

$$(1.1)$$

Необходимо найти и проиллюстрировать:

- 1. Максимум распознающего функционала
- 2. Достижение разрешимости ИСЛАУ за счет корректировки правой части
- 3. Достижение разрешимости ИСЛАУ за счет корректировки матрицы
- 4. Оценки вариабельности решения
- 5. Управление положением максимума распознающего функционала за счет полной корректировки матрицы ИСЛАУ
- 6. Управление положением максимума распознающего функционала за счет корректировки матрицы ИСЛАУ построчно

# 2 Реализация

Для решения данной задачи была написана программа на языке Python версии 3.11.4. Дополнительно была использована библиотека Intvalpy 1.5.8.

# 3 Результаты

#### 3.1 ИСЛАУ

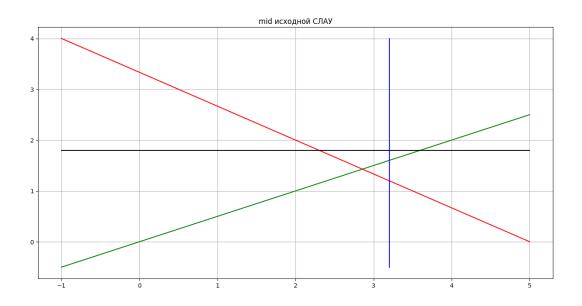


Рис. 1: mid исходной ИСЛАУ

#### 3.2 Достижение разрешимости

Исходная рассматриваемая ИСЛАУ имеет пустое допусковое множество:  $\max \text{Tol} = -0.90$ ,  $\operatorname{argmaxTol} = (2.80, 1.40)$ .

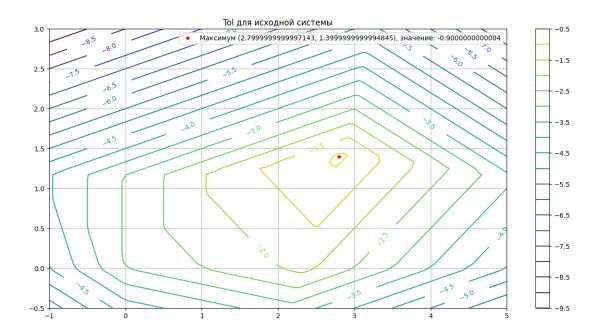


Рис. 2: Tol для исходной системы

#### 3.3 Достижение разрешимости за счет корректировки правой части

Добавим к каждой компоненте правой части величину  $K \cdot \nu_i \cdot [-1,1]$ , где i – номер компоненты,  $\nu_i$  – вес, задающий расширение компоненты, K – общий коэффициент этого расширения. Будем использовать  $\nu_i=1$   $\forall i$ , чтобы компоненты расширялись одинаково. Подберем K так, чтобы  $K+\max_{x \in R^n} \mathrm{Tol} \geqslant 0$ . Подобрав такое K, получим непустое допусковое множество. Получили K=1.35 Используя вышеописанный способ корректировки, получаем следующие результаты:  $\max \mathrm{Tol} = 0.45$ ,  $\max \mathrm{Tol} = (2.80, 1.40)$ . Множество решений стало непустым, правая часть приняла вид b' = ([1.65, 8.35], [-1.85, 1.85], [1.6, 4.8], [0.2, 3.4]). Допусковое множество перестало быть пустым,  $\mathrm{ive}(A, b') = 0.25$ ,  $\mathrm{rve}(A, b') = 0.49$ . На графике ниже представлены брусы с центром в точке argmaxTol и радиусами  $\mathrm{ive}$ ,  $\mathrm{rve}$ .

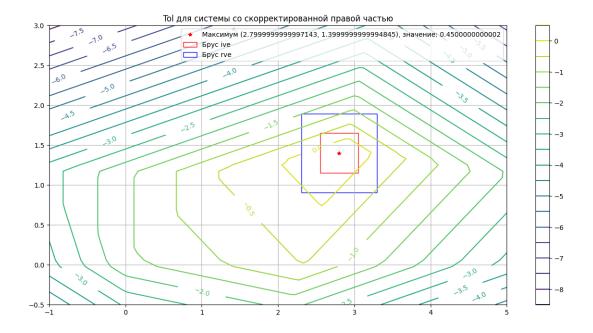


Рис. 3: Tol для системы с корректировкой правой части

## 3.4 Достижение разрешимости за счет корректировки матрицы

Корректировка левой части происходит по следующей схеме. Заменяем исходную матрицу A на  $A \ominus K \cdot N \cdot E$ , где K – общий коэффициент сужения матрицы A,  $N = \{\nu_{ij}\}$  – матрица весов, E состоит из  $[-e_{ij}, e_{ij}]$ . При этом необходимо следить, чтобы мы все время оставались в пределах  $\mathbb{IR}$ . Возьмем также K = 1.35.

Для полной корректировки исходной матрицы системы рекомендуется брать матрицу N, где  $\nu_{i,j}=1\ \forall i,j.$  В случае корректировки k-ой строки матрицы A берем матрицу N, где  $\nu_{i,j}=\begin{cases} 1, & \text{если } i=k\\ 0, & \text{иначе} \end{cases}$ . Возьмем следующую матрицу E:

$$E = \begin{pmatrix} [-0.3, 0.3] & [-0.6, 0.6] \\ [0, 0] & [-0.6, 0.6] \\ [-0.06, 0.06] & [0, 0] \\ [0, 0] & [-0.06, 0.06] \end{pmatrix}$$
(3.1)

Тогда получим непустовое множество решений,  $\max \text{Tol} = 0.10$ ,  $\operatorname{argmaxTol} = (3.29, 1.68)$ . Сравним начальную матрицу A и скорректированную матрицу A':

$$A = \begin{pmatrix} [0.5, 1.5] & [0.5, 2.5] \\ 1 & [-3, -1] \\ [0.9, 1.1] & 0 \\ 0 & [0.9, 1.1] \end{pmatrix}, A' = \begin{pmatrix} [0.905, 1.095] & [1.31, 1.69] \\ 1 & [-2.19, -1.81] \\ [0.981, 1.019] & 0 \\ 0 & [0.981, 1.019] \end{pmatrix}$$
(3.2)

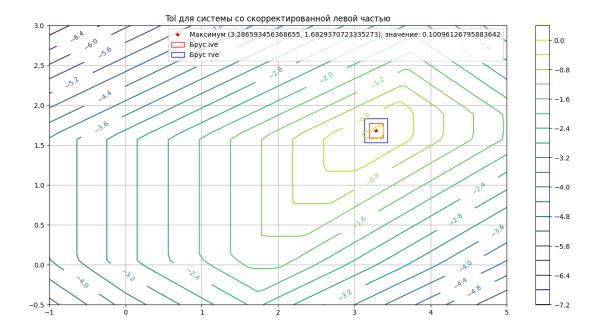


Рис. 4: Tol для системы с полной корректировкой левой части

Допусковое множество перестало быть пустым, ive(A, b') = 0.09, rve(A, b') = 0.15. На Рис. 4 представлены брусы с центром в точке argmaxTol и радиусами ive, rve.

# 4 Управление положением максимума распознающего функционала

Объединим графики для распознающего функционала и уравнений, образующих средние значения интервалов в системе.

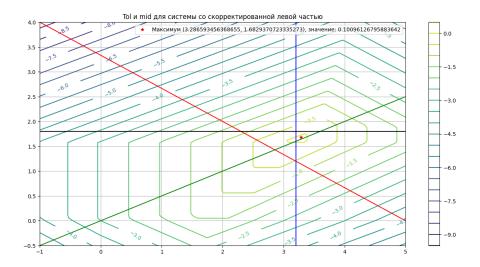


Рис. 5: Tol и mid для системы с корректировкой левой части

Теперь будем производить построчную корректировку матрицы. Результат корректировки первой строки:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1.5 \\ 1 & [-3, -1] \\ [0.9, 1.1] & 0 \\ 0 & [0.9, 1.1] \end{pmatrix}$$

$$(4.1)$$

 $\max \text{Tol} = -0.73, \, \operatorname{argmaxTol} = (2.46, 1.23)$ 

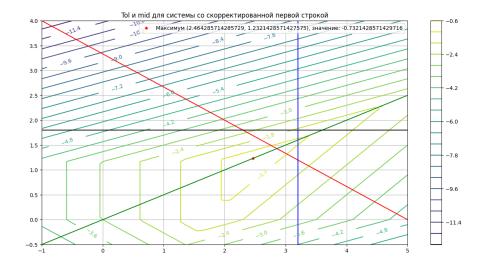


Рис. 6: Tol и mid для системы с корректировкой первой строки матрицы

Результат корректировки второй строки:

$$A = \begin{pmatrix} [0.5, 1.5] & [0.5, 2.5] \\ 1 & -2 \\ [0.9, 1.1] & 0 \\ 0 & [0.9, 1.1] \end{pmatrix}$$

$$(4.2)$$

 $\max \text{Tol} = -0.77, \text{ argmaxTol} = (3.40, 1.07)$ 

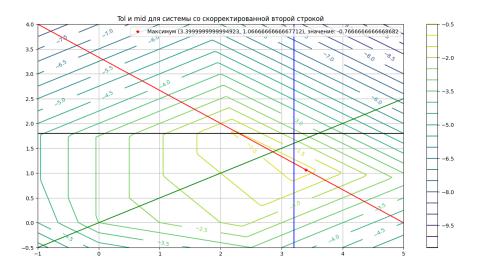


Рис. 7: Tol и mid для системы с корректировкой второй строки матрицы

Результат корректировки третьей строки:

$$A = \begin{pmatrix} [0.5, 1.5] & [0.5, 2.5] \\ 1 & [-3, -1] \\ 1 & 0 \\ 0 & [0.9, 1.1] \end{pmatrix}$$

$$(4.3)$$

 $\max \text{Tol} = -0.73, \text{ argmaxTol} = (2.80, 1.40)$ 

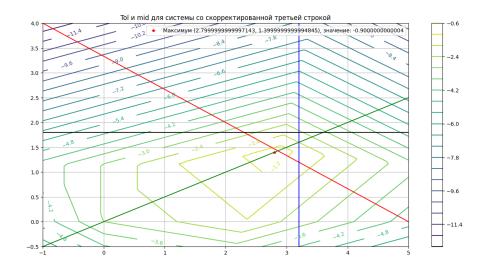


Рис. 8: Tol и mid для системы с корректировкой третьей строки матрицы

Результат корректировки четвёртой строки:

$$A = \begin{pmatrix} [0.5, 1.5] & [0.5, 2.5] \\ 1 & [-3, -1] \\ [0.9, 1.1] & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$(4.4)$$

 $\max \text{Tol} = -0.90, \, \operatorname{argmaxTol} = (2.80, 1.40)$ 

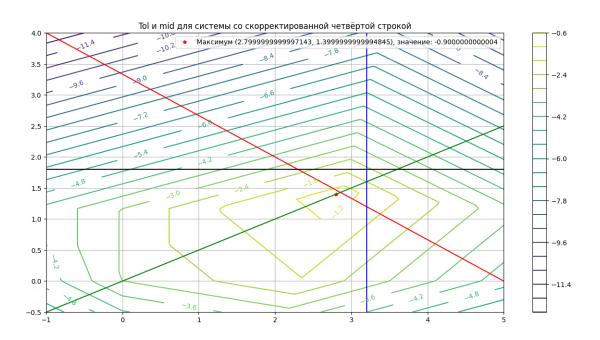


Рис. 9: Tol и mid для системы с корректировкой четвёртой строки матрицы

# 5 Сравнение

Объект преобразования	argmax Tol	max Tol	Способ коррекции
Правая часть	(2.80, 1.40)	0.45	Увеличим правой части с коэффициентом K=1.35
Матрица	(3.29, 1.68)	0.10	Сужение матрицы с коэффициентом К=1.35
1-ая строка	(2.46, 1.23)	-0.73	Сведение элементов строки в точечные интервалы
2-ая строка	(3.40, 1.07)	-0.77	Сведение элементов строки в точечные интервалы
3-ая строка	(2.80, 1.40)	-0.73	Сведение элементов строки в точечные интервалы
4-ая строка	(2.80, 1.40)	-0.90	Сведение элементов строки в точечные интервалы

## 6 Выводы

- Построчным преобразованием не удалось достичь разрешимости данной системы
- Оценки вариабельности меньше при корректировке матрицы. При этом брусы, соответствующие оценкам вариабельности, хорошо оценили допусковое множество итоговой ИСЛАУ.
- Корректировка правой части ИСЛАУ влечет за собой увеличение значений максимума распознающего функционала.
- При корректировке первой и второй строк матрицы максимум распознающего функционала располагается на прямых, соответствующих mid второй и первой строк соответственно.
- При корректировке третьей и четвёртой строк матрицы argmaxTol совпали.
- При корректировке первой и третьей строк max Tol совпали.
- Корректировка матрицы ИСЛАУ влечет за собой изменение формы распознающего функционала при всех преобразованиях, рассмотренных в данной работе.