

MNUM Projekt, zadanie 1.10

Monika Pawluczuk, nr indeksu 246428

5 listopada 2014

1 Zadanie 1

1.1 Treść polecenia

Proszę napisać program wyznaczający dokładność maszynową komputera i wyznaczyć ją na swoim komputerze.

1.2 Zastosowane algorytmy

Dokładność maszynowa to maksymalny błąd względny reprezentacji zmiennoprzecinkowej równy 2^{-t} , gdzie t to liczba bitów mantysy - a więc zależy wyłącznie jej liczby. Zgodnie z przyjętą konwencją, będę go oznaczać jako ϵ . Równoważną definicją jest również najmniejsza dodatnia liczba maszynowa g taka, że zachodzi relacja

$$fl(1 + g) > 1, \text{ tzn. } \epsilon = \min\{g \in M : fl(1 + g) > 1, g > 0\} \quad (1)$$

Zgodnie z drugą definicją, przyjmę początkowy ϵ jako 1. Będę zmniejszać ϵ o połowę w każdej iteracji, dopóki $\epsilon + 1 > 1$ (czyli $\epsilon > 0$). Wyjście z pętli będzie oznaczało, że znaleźliśmy najmniejszy możliwy błąd.

1.3 Implementacja użytych algorytmów

```
function [ t, eps ] = machinePrecision()  
%MACHINEPRECISION Return computer's machine precision  
% Return the least numeric value that is threatened by the computer as  
% value above 0.  
    eps = 1.0;  
    t = 0;  
    while (1.0 + eps/2.0 > 1.0)  
        eps = eps/2.0;  
        t = t + 1;  
    end  
    [t, eps];  
end
```

1.4 Otrzymane wyniki oraz komentarz

```
>> [t, eps] = machinePrecision()
t =
    52
eps =
    2.2204e-16
>> eps + 1.0 > 1.0
ans =
    1
```

A więc liczba bitów mantysy to 52, natomiast dokładność maszynowa wynosi 2.2204e-16. Jest to wynik zgodny ze standardem IEEE 754 dla liczb zmiennoprzecinkowych podwójnej precyzji.

2 Zadanie 2

2.1 Treść polecenia

Proszę napisać program rozwiązujący układ n równań liniowych $Ax=b$ wykorzystując podaną metodę. Proszę zastosować program do rozwiązania podanych niżej układów równań dla rosnącej liczby równań $n = 10, 20, 40, 80, 160, \dots$. Liczbę tych równań proszę zwiększać do momentu, gdy czas potrzebny na rozwiązanie układu staje się zbyt duży/metoda zawodzi. Metoda: Eliminacja Gaussa z częściowym wyborem elementu podstawowego, 3 zestawy danych. Dla każdego rozwiązania proszę obliczyć błąd rozwiązania (liczony jako norma residuum) i dla każdego układu równań proszę wykonać rysunek zależności tego błędu od liczby równań n .

2.2 Zastosowane algorytmy

Dla przypomnienia, podstawowy algorytm eliminacji Gaussa dzieli się na dwa etapy:

1. Eliminacja zmiennych - w wyniku przekształceń macierzy A i wektora b otrzymamy równoważny układ równań z macierzą trójkątną górną.
2. Postępowanie odwrotne (ang. back-substitution) - stosujemy algorytm rozwiązania układu z macierzą trójkątną.

Metoda eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu podstawowego 1. Korzystając z metody podstawowej, również dzielimy działanie na k kroków, w każdym działającym na kolumnie (k) . Modyfikacja polega na tym, że wybieramy taki element

$$a_{jk}^{(k)} (k \leq j \leq n), \quad (2)$$

dla którego moduł jest największy. Oznaczmy go jako i .

Następnie zamieniamy i -ty wiersz z k -tym i stosujemy dalej standardowy algorytm. Takie zachowanie pozwala na uniknięcie sytuacji blokującej, kiedy

$$a_{kk}^{(k)} = 0 \quad (3)$$

Stosowanie modyfikacji odrzuca taką możliwość, ponieważ z definicji zakładamy, że macierz A jest nieosobliwa.

2.3 Implementacja użytych algorytmów

2.3.1 Generowanie macierzy A i b dla każdego zestawu danych

```
function [ A , B ] = generateMatrix( option, equations )
%GENERATEMATRIX Generowanie macierzy z danymi
% option - który zestaw danych generujemy (1,2 lub 3)
% equations - liczba rownan

% empty A array with dimensions [equations x equations]
A = zeros(equations);
% empty B array with dimensions [equations x 1]
B = zeros(equations,1);

if (option == 1)
    for i = 1:equations
        % replace B[i,1] with appropriate values
        B(i,1) = 1.5 + 0.2*i;
        % replace A[i,j] with appropriate values
        for j = 1:equations
            if ( i == j )
                A(i,j) = 5;
            elseif ( i == j - 1 || i == j + 1 )
                A(i,j) = 2;
            else A(i,j) = 0;
            end
        end
    end
end

if (option == 2)
    for i = 1:equations
        % replace B[i,1] with appropriate values
        B(i,1) = 1.0 + 0.2*i;
        % replace A[i,j] with appropriate values
        for j = 1:equations
            if ( i == j )
                A(i,j) = 0.125;
            else
                A(i,j) = 3*(i - j) + 2;
            end
        end
    end
end
```

```

        end
    end
end

if (option == 3)
    for i = 1:equations
        % replace B[i,1] with appropriate values
        if (mod(i, 2) == 0)
            B(i,1) = 5 / (4 * i);
        else
            B(i,1) = 0;
        end
        % replace A[i,j] with appropriate values
        for j = 1:equations
            A(i,j) = 3 / (5 * (i + j + 1));
        end
    end
end
end
end

```

2.3.2 Generowanie układów równań do rozwiązania i rysowanie wykresów

```

function [ ] = solveGauss( )
%SOLVEGAUSS Wygeneruj układy rownan
% Rozwiąz równania przy pomocy eliminacji Gaussa z czesciowym wyborem
% elementu podstawowego dla roznej liczby rownan.
% Dla kazdego zestawu danych generuje wykres zaleznosci bledu
% od liczby rownan.

% zestaw danych od 1 do 3
for i = 1 : 3
    iterations = 6;
    results = zeros(iterations, 1);
    iterationsTable = zeros(iterations, 1);
    for n = 1 : iterations
        equations_number = 2^n * 10;
        [ A, b ] = generateMatrix(i, equations_number);
        r = gaussElimination(A, b);
        results(n) = r;
        iterationsTable(n) = equations_number;
    end
end
[iterationsTable results]

```

```

        titleString = sprintf('Zestaw danych: %d', i);
        figure()
        plot(iterationsTable, results)
        title(titleString)
        xlabel('Ilosc iteracji')
        ylabel('Norma residuum')
    end

end

```

2.3.3 Metoda eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu podstawowego

```

function [ r ] = gaussElimination( A, b)
%GAUSSELMINATION Eliminacja Gaussa
%   Metoda z czesciowym wyborem elementu glownego

% Dane testowe z ksiazki
%A = [3 1 6;2 1 3;1 1 1];
%b = [2;7;4];

n = size(A, 1);

M = [A b];
X = zeros(n, 1);

% dokonujemy n - 1 krokow (przekształcen),
% jednocześnie kolumna na ktorej operujemy
for k = 1 : n - 1
    main_element = 0;
    ik = M(k,k);

    % wybieramy element glowny
    for j = k + 1 : n
        if (abs(M(j,k)) > main_element)
            main_element = abs(M(j,k));
            ik = j;
        end

        % wybralismy element maksymalny w kolumnie k
        % i zapisalismy w jakim byl rzędzie w ik
        % teraz zamieniamy rząd k z ik
        if (ik ~= k)
            temp = M(k,:);

```

```

        M(k,:) = M(ik,:);
        M(ik,:) = temp;
    end
end

% zakładamy że M(ik,k) != 0, bo A jest nieosobliwa
% jeśli jest, to wkradł się błąd
if (M(ik, k) == 0)
    disp('Macierz A osobliwa - nie można rozwiązać. Błąd programu.');
```

break

```

end

column_factor = M(k, k);
% wyliczamy współczynniki do przekształcenia wierszy
for r = k + 1 : n
    l_rk = M(r, k) / column_factor;
    % przemnazamy wiersze po kolei w_i = w_i - l_i:i-1*w_i-1
    for i = k : n + 1
        M(r,i) = M(r, i) - l_rk*M(k, i);
    end
    % nasza macierz wynikowa M to połączenie macierzy L i U
    % podstawiamy elementy macierzy L w miejsce wyzerowanych
    % elementów z A aby zaoszczędzić pamięć
    M(r,k) = l_rk;
end
end

% "odzyskujemy" wektor b
b = M(:, n + 1);

% nasza macierz M dzielimy na macierze L i U
% macierz L - diagnostycznie
L = eye(n);
U = zeros(n);
% iteracja po kolumnach
for i = 1 : n
    % iteracja po wierszach
    for k = 1 : n
        if (k >= i + 1)
            L(k, i) = M(k, i);
        else
            U(k, i) = M(k, i);
        end
    end
end

```

```

        end
    end

    % rozwiązanie układu
    % metoda back-substitution
    % czyli idziemy od ostatniego wiersza, gdzie mamy od razu rozwiązanie xn
    % pierwsze dwa elementy wyliczamy "recznie"
    X(n) = b(n) / U(n, n);
    X(n - 1) = (b(n - 1) - U(n - 1, n) * X(n)) / U(n - 1, n - 1);

    % pozostałe elementy
    for k = 2 : n - 1
        % właściwe k
        k1 = n - k;
        suma = 0;
        for j = k1 + 1 : n
            suma = suma + U(k1, j)*X(j);
        end
        X(k1) = (b(k1) - suma) / U(k1, k1);
    end

    % obliczenie błędu rozwiązania
    % jako normy residuum
    % liczymy residuum
    r = b - U * X;
    % norma druga residuum
    r = r.^2;
    r = sqrt(sum(r));

end

```

2.4 Otrzymane wyniki oraz komentarz

2.4.1 Tabele zależności normy residuum od liczby równań

Zestaw danych nr 1

Liczba iteracji	Norma residuum
20	1.0878e-15
40	1.4043e-15
80	3.4111e-15
160	5.8072e-15
320	1.9352e-14
640	5.8342e-14

Zestaw danych nr 2

Liczba iteracji	Norma residuum
20	9.2264e-16
40	2.0150e-15
80	1.8007e-15
160	1.2627e-15
320	1.4925e-14
640	2.9782e-14

Zestaw danych nr 3

Liczba iteracji	Norma residuum
20	0.0425
40	0.1219
80	0.0794
160	0.8722
320	0.0454
640	0.4940

2.4.2 Wykresy zależności normy residuum od liczby równań

(Strony 9,10,11)

2.4.3 Wnioski

Widać, że norma residuum dla ostatniego zestawu danych jest większa o kilkanaście rzędów w porównaniu do zestawu danych 1 i 2.

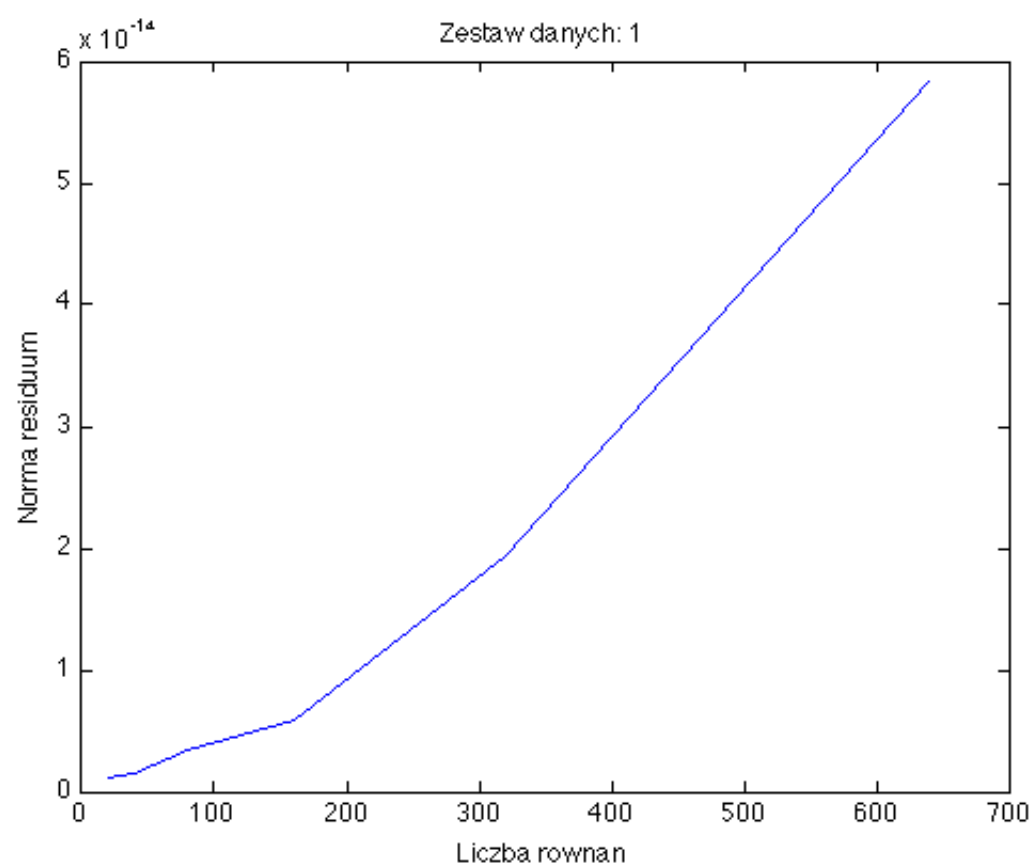
Widać, że dla zestawu danych 1 i 2 błąd nie ma granicy i rośnie wraz z ilością równań. Wyraźne wahania poziomu residuum w zależności od liczby iteracji widać w zestawie trzecim, gdzie generowane były macierze bez zerowych elementów.

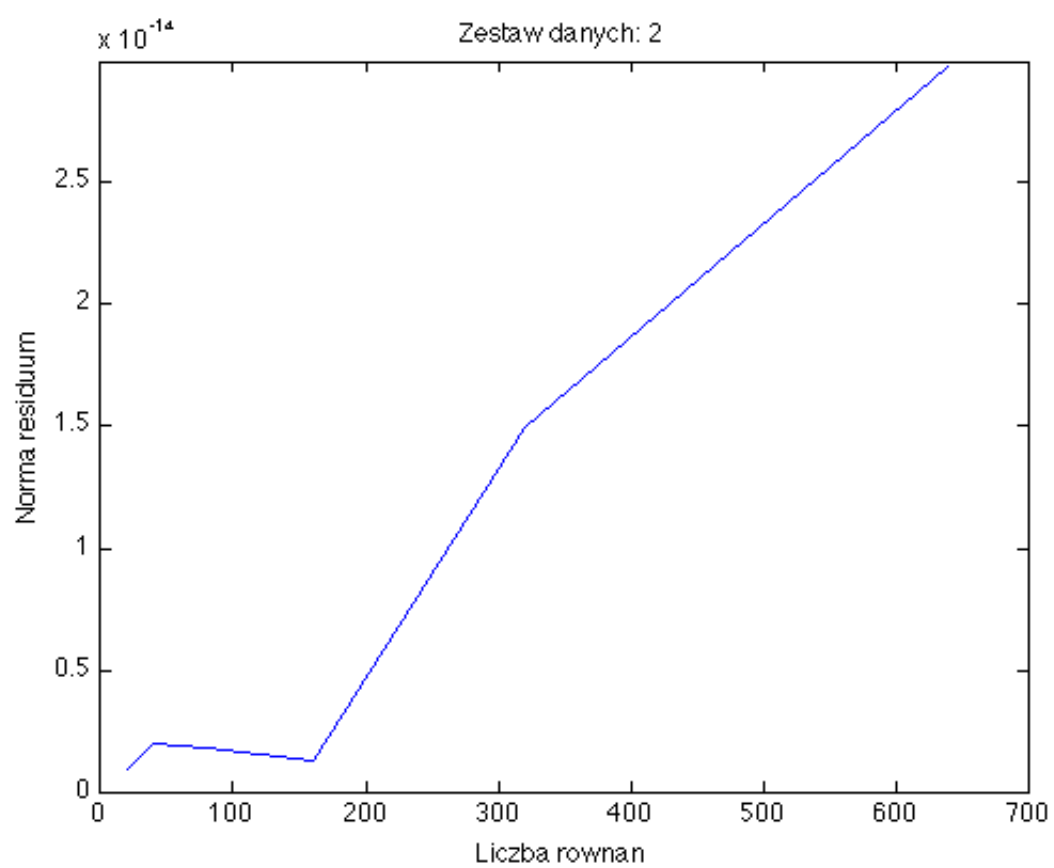
3 Zadanie 3

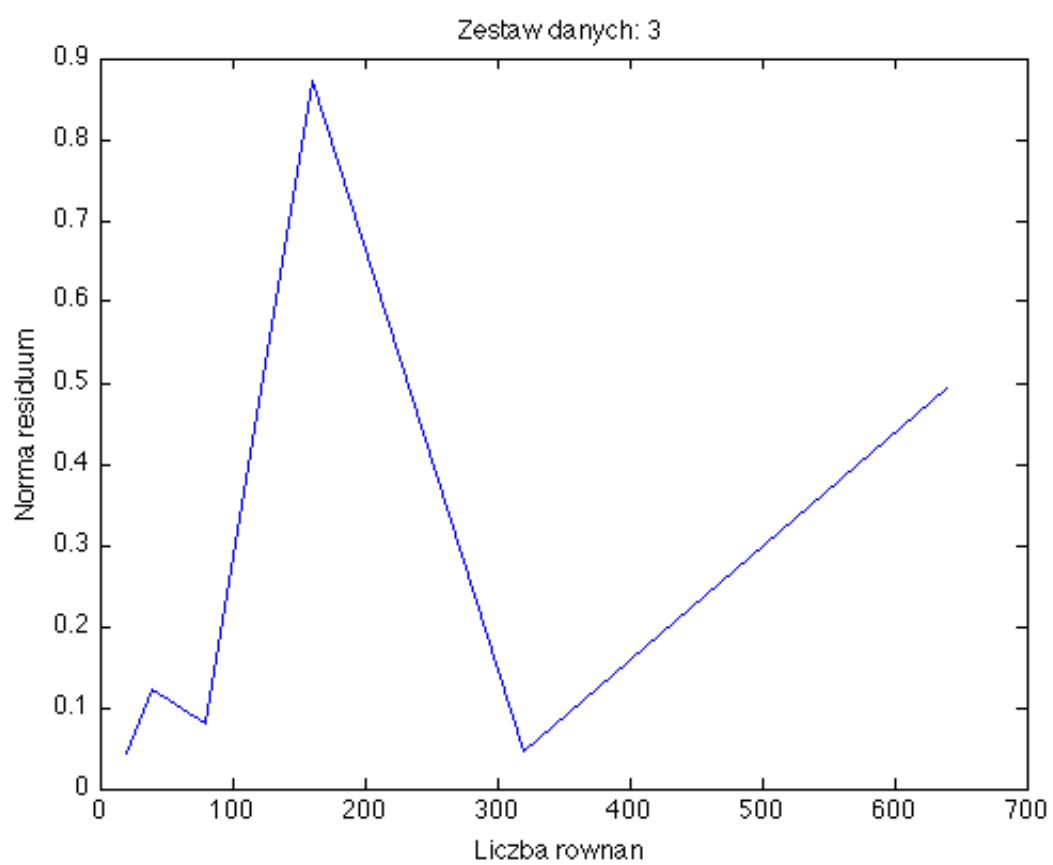
3.1 Treść polecenia

Proszę napisać program rozwiązujący układ n równań liniowych $Ax=b$ wykorzystując metodę Jacobiego i użyć go do rozwiązania poniższego układu równań liniowych.

Proszę sprawdzić dokładność rozwiązania oraz spróbować zastosować zaprogramowaną metodę do rozwiązania układów równań z zadania 2.







3.2 Zastosowane algorytmy

Metoda Jacobiego jest metodą iteracyjną rozwiązywania układów równań liniowych. Polega na tym, że dekomponujemy macierz A na sumę trzech macierzy: L, D i U. L jest macierzą poddiagonalną, D - diagonalną, U - nadaddiagonalną.

Podstawiając owe macierze i przekształcając równanie, nasz układ równań można zapisać:

$$Dx = -(L + U)x + b \quad (4)$$

Zakładamy, że macierz D jest nieosobliwa. Daje nam to możliwość zastosowania metody iteracyjnej:

$$x^{(i+1)} = -D^{-1}(L + U)x^{(i)} + D^{-1}b, i = 0, 1, 2, \dots \quad (5)$$

co jest równoważne z:

$$x_j^{(i+1)} = -1/d_{jj} * \sum_{k=1}^n (l_{jk} + u_{jk})x_k^{(i)} = b_j, j = 1, 2, \dots, n \quad (6)$$

Jakość metody zależy przede wszystkim od liczby iteracji, a więc warunkiem stopu jest wynik subiektywny, który nas zadowala.

3.3 Implementacja użytych algorytmów

3.3.1 Generowanie macierzy i jej rozwiązywanie

```
function [] = solveJacob( )
% solveJacob Generuje macierze i przekazuje do rozwiazania
% aby je rozwiazan metoda Jacobiego

N = 1000;

for i = 1 : 3
    for k = 3 : 10
        [A, b] = generateMatrix(i, k);
        Jacob(A, b, N);
    end
end

end
```

3.3.2 Implementacja metody Jacobiego

```
function [] = Jacob( A, b, iterations )
%Jacob Rozwiazywanie ukkladu rownan
```

```

% metoda iteracyjna Jacobiego
% iterations - maksymalna liczba iteracji

% rzad macierzy A
n = size(A,1);

% rozbicie macierzy A = L + D + U:
% macierz naddiagonalna
U = triu(-A,1);
% macierz diagonalna
D = diag(diag(A));
% macierz poddiagonalna
L = tril(-A, -1);

Tj = inv(D)*(L+U);
cj = inv(D)*b;

% tolerancja - z gory ustalona
esp = 1e-10;
% zmienna do iteracji
k = 1;
% szukany wektor - zaczynamy od samych zer
x = zeros(n,1);

while k <= iterations
    x(:,k + 1) = Tj * x(:, k) + cj;
    if norm(x(:,k + 1) - x(:, k)) < esp
        disp('Osiagnieto zadany warunek stopu: ||x^(k+1) - x^(k)|| < esp dla wartosci:')
        disp('Liczba iteracji:');
        disp(k);
        disp('x = ');
        disp(x(:,k + 1));
        break
    end
    k = k+1;
end

if ( norm(x(:,k + 1)- x(:, k)) > esp || k > iterations )
    disp('Nie udalo sie osiagnac warunku stop. Log:')
    disp('Esp:')
    disp(esp);
    disp('x = ');
    disp(x');
end

```

```
end
```

3.4 Otrzymane wyniki oraz komentarz

3.4.1 Wyniki dla danego układu równań

```
>> A = [25 2 -18 1; 1 17 5 -8; -2 8 -21 5; 1 2 -1 13]
```

```
A =
```

```
    25     2   -18     1
     1    17     5    -8
    -2     8   -21     5
     1     2    -1    13
```

```
>> b = [5 46 184 2]'
```

```
b =
```

```
     5
    46
   184
     2
```

```
>> Jacob(A,b, 1000)
```

Osiągnięto zadany warunek stopu: $||x^{(k+1)} - x^{(k)}|| < \text{esp}$ dla wartości:

Liczba iteracji:

```
    28
```

```
x =
```

```
 -4.9584
  4.6385
 -6.6876
 -0.6928
```

3.5 Wyniki dla układów równań z zadania 2

Udało się otrzymać wyniki dla każdego rodzaju danych dla macierzy o niewielkich rozmiarach, przy 10 iteracji zaczęły występować błędy.

Liczba iteracji wahała się w granicach do ok. 100 dla tolerancji ustalonej na $1e-10$. Metoda ta działa zdecydowanie szybciej w porównaniu do metody z zadania drugiego, natomiast jest też mniej dokładna. Plusem tej metody jest możliwość ustalenia liczby iteracji, jednak wymaga ona ustalenia własnego warunku stopu (tolerancji dla której

wynik jest zadowalający).