

Sprawozdanie z Zadania Numerycznego 5

Paweł Nykiel

Listopad 2024

1 Wprowadzenie

Cel zadania to przybliżone rozwiązanie układu równań liniowych używając dwóch metod iteracyjnych – Jacobiego oraz Gaussa-Seidela. Dla zadanej macierzy o rozmiarze $N = 200$ analizujemy dokładność i zbieżność obu metod dla różnych wartości d na diagonalu i losowych wektorów startowych. Na wykresie rysujemy różnicę pomiędzy dokładnym rozwiązaniem i przybliżeniem w kolejnych iteracjach dla obu metod.

2 Struktura Macierzy

Macierz A jest zdefiniowana jako:

$$A = \begin{pmatrix} d & 0.5 & 0.1 & & & \\ 0.5 & d & 0.5 & 0.1 & & \\ 0.1 & 0.5 & d & 0.5 & 0.1 & \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & 0.1 & 0.5 & d & 0.5 \\ & & & 0.1 & 0.5 & d \end{pmatrix}$$

gdzie d jest elementem diagonalnym. Wektor prawej strony b jest określony przez:

$$b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ \vdots \\ N \end{pmatrix}$$

dla $N = 200$.

3 Metody

3.1 Metoda Jacobiego

Metoda Jacobiego to iteracyjny algorytm, w którym każdy element wektora rozwiązania jest aktualizowany niezależnie na podstawie wartości z poprzedniej iteracji. Wzór iteracyjny zadany jest przez:

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j^{(k)} \right)$$

gdzie $x_i^{(k+1)}$ to zaktualizowana wartość x_i w kolejnej iteracji.

3.2 Metoda Gaussa-Seidla

Metoda Gaussa-Seidla jest bardzo podobna do metody Jacobiego, jednakże aktualizacje każdego elementu zachodzą sekwencyjnie w ramach tej samej iteracji, natychmiast korzystając z nowo obliczonych wartości. Wzór iteracyjny zadany jest przez:

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j < i} a_{ij} x_j^{(k+1)} - \sum_{j > i} a_{ij} x_j^{(k)} \right)$$

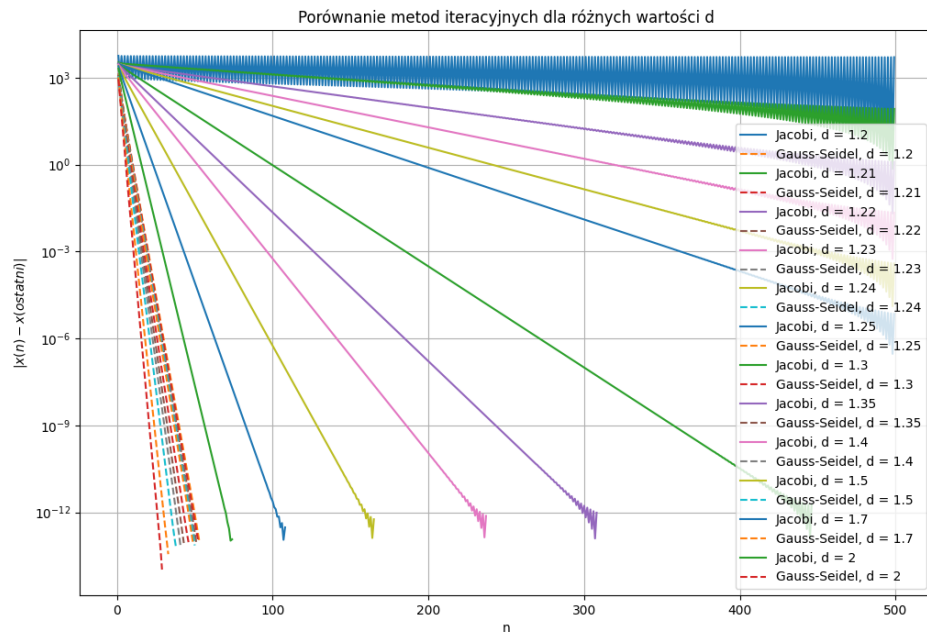
4 Implementacja

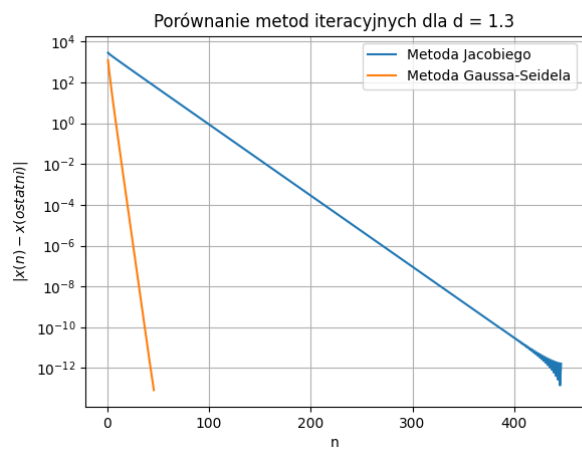
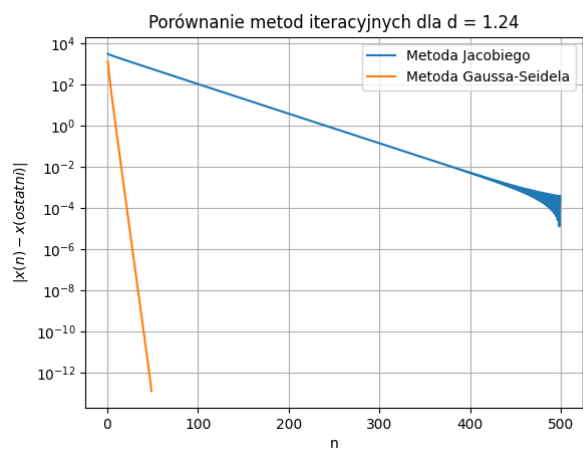
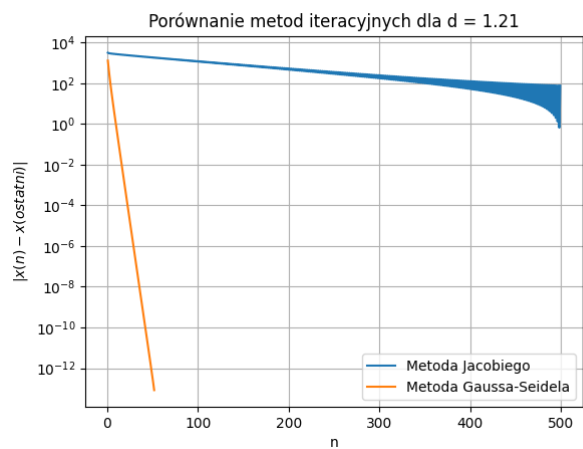
Zaimplementowano skrypt w Pythonie ('num5.py'), który wykorzystuje biblioteki 'numpy' do operacji algebraicznych oraz 'matplotlib' do tworzenia wykresów. Macierz A została zbudowana w taki sposób, aby generować tylko niezerowe elementy, optymalizując zużycie pamięci dla dużych wartości N .

4.1 Kryterium Zbieżności

Dla obu metod zakładamy zbieżność, gdy różnica norm między wektorem rozwiązania kolejnych iteracji spada poniżej progu 10^{-13} .

5 Wyniki





- **Warunki początkowe:** Dla zadanych wartości elementów diagonalnych d metoda była uruchamiana z losowym wektorem startowym, niezależnie generowanym dla każdego przypadku testowego. W ten sposób zbadaliśmy wpływ wartości początkowych na zbieżność metod iteracyjnych.
- **Graficzna Reprezentacja:** Wykresy przedstawiają normę różnicy między bieżącym przybliżeniem a dokładnym rozwiązaniem dla każdej iteracji oraz dla różnych wartości elementu d na diagonalu. Umożliwia to wizualne porównanie tempa zbieżności metod Jacobiego i Gaussa-Seidla.
-
- **Zbieżność i Porównanie:**
 - **Metoda Jacobiego:** Zazwyczaj wymaga więcej iteracji niż metoda Gaussa-Seidla, aby osiągnąć zbieżność. Wizualizacje pokazują stopniowe, liniowe zmniejszanie się błędu wraz z kolejnymi iteracjami.
 - **Metoda Gaussa-Seidla:** Zbiega szybciej dzięki natychmiastowej aktualizacji elementów wektora, często wymagają mniej iteracji niż metoda Jacobiego.
- **Wpływ Parametru d :** Wartość d wpływa na tempo zbieżności. Gdy d jest zbyt małe, a w szczególności gdy zbliża się do 1.2, metoda Jacobiego napotyka trudności ze zbieżnością. W ogólności jednak, obie metody zbiegają szybciej dla większych wartości d .

6 Dyskusja

Metoda Gaussa-Seidla zazwyczaj zbiega szybciej niż metoda Jacobiego, co nie znaczy, że metoda Jacobiego jest nieskuteczna. Dla określonych struktur macierzy i punktów startowych metoda Jacobiego może być dobrą alternatywą. Dla obu metod zbieżność jest gwarantowana przy odpowiednio dobranym parametrze d .

7 Wnioski

Dokument przedstawia metody iteracyjne oraz ich skuteczność w rozwiązywaniu układów równań. Metoda Gaussa-Seidla zazwyczaj osiąga zbieżność przy mniejszej liczbie iteracji niż metoda Jacobiego. Zatem w sytuacjach, gdy zależy nam na szybkości zbieżności oraz efektywności obliczeniowej, metoda Gaussa-Seidla jest lepszym wyborem. Jednakże, dla podanej struktury macierzy obie metody zbiegają, pod warunkiem, że macierz jest przekątniowo dominująca.