



Kauno technologijos universitetas

Informatikos fakultetas

Laboratorinio darbo ataskaita

Antras laboratorinis darbas

P170B115 Skaitiniai metodai ir algoritmai

IFF-2/1 Kristupas Kondratavičius

Studentas

Andrius Kriščiūnas

Dėstytojas

Kaunas, 2024

Turiny

1. Tiesinių lygčių sistemų sprendimas	4
1.1. Duoti pradiniai duomenys	4
1.2. Programos kodas	5
1.3. Rezultatai.....	6
2.1. Duoti pradiniai duomenys	7
2.2. Programos kodas	8
2.3. Rezultatai.....	9
2. Netiesinių lygčių sistemų sprendimas	11
3.1. Duoti pradiniai duomenys	12
3.2. Programos kodas	13
3.3. Rezultatai.....	14

Vizualizacijų sąrašas

pav. 1 – QR skaidos algoritmas	5
pav. 2 – Singuliarumo tikrinimo kodas	5
pav. 3 Atgalinio etapo kodas	5
pav. 4 – tinklelio kodas.....	8
pav. 5 – 3D erdvėje vaizduojamos funkcijos, bei paryškinta dalis kurioje jos yra lygios nuliui. Raudoni taškai yra iteracijos o juodas taškas – gaunamas atsakymas kai pradinis artinys – (3;3)	9
pav. 6 – Gaunamas sprendinys ir jo tikslumas kai pradinis artinys – (3;3).....	9
pav. 7 – Grafikas vaizduojantis funkcijų galimų sprendinių, bei tinklelį taškų - liestinių, kurie nuspalvinti pagal priklausomybę su jais gaunamam sprendiniui	10
pav. 8 – vaizduojami visi gaunami sprendiniai su jiems priskiriama spalva.....	10
pav. 9 – Duoto neuroninio tinklo vizualizacija	12
pav. 10 – Greičiausio nusileidimo algoritmas	13
pav. 11 – Gaunamas grafikas vaizduojantis Mean Squared Error priklausomybę nuo epochų	14
pav. 12 – Programos išspausdinami duomenys vaizduojantys skirtumą tarp pradinių ir galutinių ryšių svorių, pradinės ir galutinės numatomos kainos, bei pradiniai bei galutiniai MSE ir MAE	14

1. Tiesinių lygčių sistemų sprendimas

Lentelėje 1 duotos tiesinės lygčių sistemos, 2 lentelėje nurodytas metodas ir lygčių sistemų numeriai (iš 1 lentelės). Reikia suprogramuoti nurodytą metodą ir išspręsti pateiktas lygčių sistemas. Programoje sprendžiant lygčių sistemas turi būti įvertinti atvejai:

- kai lygčių sistema turi vieną sprendinį;
- kai lygčių sistema sprendinių neturi;
- kai lygčių sistema turi be galo daug sprendinių.

Patikrinkite gautus sprendinius įrašydami juos į pradinę lygčių sistemą. Gautą sprendinį patikrinkite naudodami išorinius išteklius (pvz., standartines Python funkcijas).

1.1. Duoti pradiniai duomenys

Užduoties nr: 8

Taikomas metodas: QR

Lygčių sistemos: 1, 14, 20

$$\begin{aligned} 1: & \begin{cases} 3x_1 + 7x_2 + x_3 + 3x_4 = 37 \\ x_1 - 6x_2 + 6x_3 + 9x_4 = 11 \\ 4x_1 + 4x_2 - 7x_3 + x_4 = 38 \\ -3x_1 + 8x_2 + 2x_3 + x_4 = 0 \end{cases} \\ 14: & \begin{cases} 2x_1 + 4x_2 + 6x_3 - 2x_4 = 4 \\ x_1 + 3x_2 + x_3 - 3x_4 = -7 \\ x_1 + x_2 + 5x_3 + x_4 = 11 \\ 2x_1 + 3x_2 - 3x_3 - 2x_4 = -4 \end{cases} \\ 20: & \begin{cases} 2x_1 + 4x_2 + 6x_3 - 2x_4 = 2 \\ x_1 + 3x_2 + x_3 - 3x_4 = 1 \\ x_1 + x_2 + 5x_3 + x_4 = 7 \\ 2x_1 + 3x_2 - 3x_3 - 2x_4 = 2 \end{cases} \end{aligned}$$

1.2. Programos kodas

```
# tiesioginis etapas(QR skaida):
Q=np.identity(n)
for i in range (0,n-1):
    print("\n-----")
    print("ciklo iteracija: " + str(i))
    print("-----")
    #sukame cikla kiekvienai matricos eilutei
    #z nustatytas taip, kad jame butu dabartines eilutes elementai
    z=A[i:n,i];                               SpM(z, "z"); print("")
    #vektorius nuliui
    zp=np.zeros(np.shape(z));
    #nustatome pirmaji zp elementa kaip z ilgi
    zp[0]=np.linalg.norm(z);                   SpM(zp, "zp"); print("")

    #skaiciuojame omega kuri yra skirtumas tarp z ir zp
    omega=z-zp;
    #pabaigiame realizuoti formule
    omega=omega/np.linalg.norm(omega);          SpM(omega, "omega");
print("")

#sudarome householder matrica Qi (identity matrix dydzio (n-i) pakeista
omegos)
Qi=np.identity(n-i)-2*omega*omega.transpose(); SpM(Qi, "Qi"); print("")

#atnaujinti A nuo dabartines eilutes tolyn dauginant su Qi
A[i:n,i:n]=Qi.dot(A[i:n,i:n]);                 SpM(A, "A"); print("")
#naujiname Q taikydami Qi nuo dabartinio stulpelio tolyn
Q[:,i:n]=Q[:,i:n].dot(Qi);                     SpM(Q, "Q"); print("")
# po ciklo mes turime virsutine trikampe matrica A(R) ir matrica Q kuri sukaupę
ortogonalias transformacijas

print("\nmatrica Q ir trikampe matrica A(R) sekmingai sumontuota")
```

pav. 1 – QR skaidos algoritmas

```
if np.any(np.abs(np.diag(A)) < 1e-10): # Tikrinimas ar istrizai einantys
matricos R elementai yra netoli nوليو
    rank_A = np.linalg.matrix_rank(A)
    rank_Ab = np.linalg.matrix_rank(np.hstack((Ap, b)))
    if rank_A < rank_Ab:
        print("sistema neturi sprendiniu.\n")
    elif rank_A < n:
        print("sistema turi daug sprendiniu.\n")
    return
SpM(A)
```

pav. 2 – Singuliarumo tikrinimo kodas

```
# atgalinis etapas:
b1=Q.transpose().dot(b);
x=np.zeros(shape=(n,nb));
for i in range (n-1,-1,-1): # range pradeda n-1 ir baigia 0 (trecias
parametras yra zingsnis)
    x[i,:]=(b1[i,:]-A[i,i+1:n]*x[i+1:n,:])/A[i,i];
    SpM(x, "x")
```

pav. 3 Atgalinio etapo kodas

1.3. Rezultatai

sprendžiama matrica: A1

sprendinys: =

[[5.55173636]

[1.97200567]

[-0.78065202]

[2.44046775]]

----- sprendinio patikrinimas -----

liekana =

[[-7.10542736e-15]

[-5.32907052e-15]

[0.00000000e+00]

[-7.10542736e-15]]

bendra santykinė paklaida: = 1.770410401522562e-15

sprendžiama matrica: A2

sistema turi daug sprendinių.

sprendžiama matrica: A3

sistema neturi sprendinių.

Duota netiesinių lygčių sistema (3 lentelė):

$$\begin{cases} Z_1(x_1, x_2) = 0 \\ Z_2(x_1, x_2) = 0 \end{cases}$$

- Skirtinguose grafikuose pavaizduokite paviršius $Z_1(x_1, x_2)$ ir $Z_2(x_1, x_2)$.
- Užduotyje pateiktą netiesinių lygčių sistemą išspręskite grafiniu būdu.
- Nagrinėjamoje srityje sudarykite stačiakampį tinklą (x_1, x_2 poras). Naudodami užduotyje nurodytą metodą apskaičiuokite netiesinių lygčių sistemos sprendinius, kai pradinis artinys įgyja tinklo koordinatų reikšmes. Tinklelyje vienodai pažymėkite taškus, kuriuos

- naudojant kaip pradinis artinius gaunamas tas pats sprendinys. Lentelėje pateikite apskaičiuotus skirtingus sistemos sprendinius ir bent po vieną jam atitinkantį pradinį artinį.
- d. Gautus sprendinius patikrinkite naudodami išorinius išteklius (pvz., standartines Python funkcijas).

2.1. Duoti pradiniai duomenys

Užduoties variantas: 8

Duota lygčių sistema:

$$\begin{cases} ((x_1 - 3)^2 + x_2 - 8 = 0 \\ \frac{x_1^2 + x_2^2}{2} - 6(\cos(x_1) + \cos(x_2)) - 10 = 0 \end{cases}$$

Sprendimo metodas:

Broideno

2.2. Programos kodas

```
# Define the colors and initialize plot for marking solutions
colors = ['red', 'blue', 'green', 'purple', 'orange', 'cyan', 'magenta', 'yellow',
'black']
solutions = []
color_index = 0

# Create a grid ranging from -10 to 10 with a step of 1
xx = np.arange(-10, 11, 1)
yy = np.arange(-10, 11, 1)
X, Y = np.meshgrid(xx, yy)

# Iterate over the grid points
for i in range(len(xx)):
    for j in range(len(yy)):
        xs = xx[i]
        ys = yy[j]
        print (str(xs) + " ; " + str(ys))
        x = np.matrix([xs, ys], dtype=float).transpose()

        # Reset Jacobian approximation
        for k in range(n):
            x1 = np.matrix(x, dtype=float)
            x1[k] += dx
            A[:, k] = (LF(x1) - LF(x)) / dx
            ff = LF(x)

        for k in range(maxiter):
            deltax = -np.linalg.solve(A, ff)
            x1 = np.matrix(x + deltax, dtype=float)
            ff1 = LF(x1)
            A += (ff1 - ff - A * deltax) * deltax.transpose() / (deltax.transpose()
* deltax)

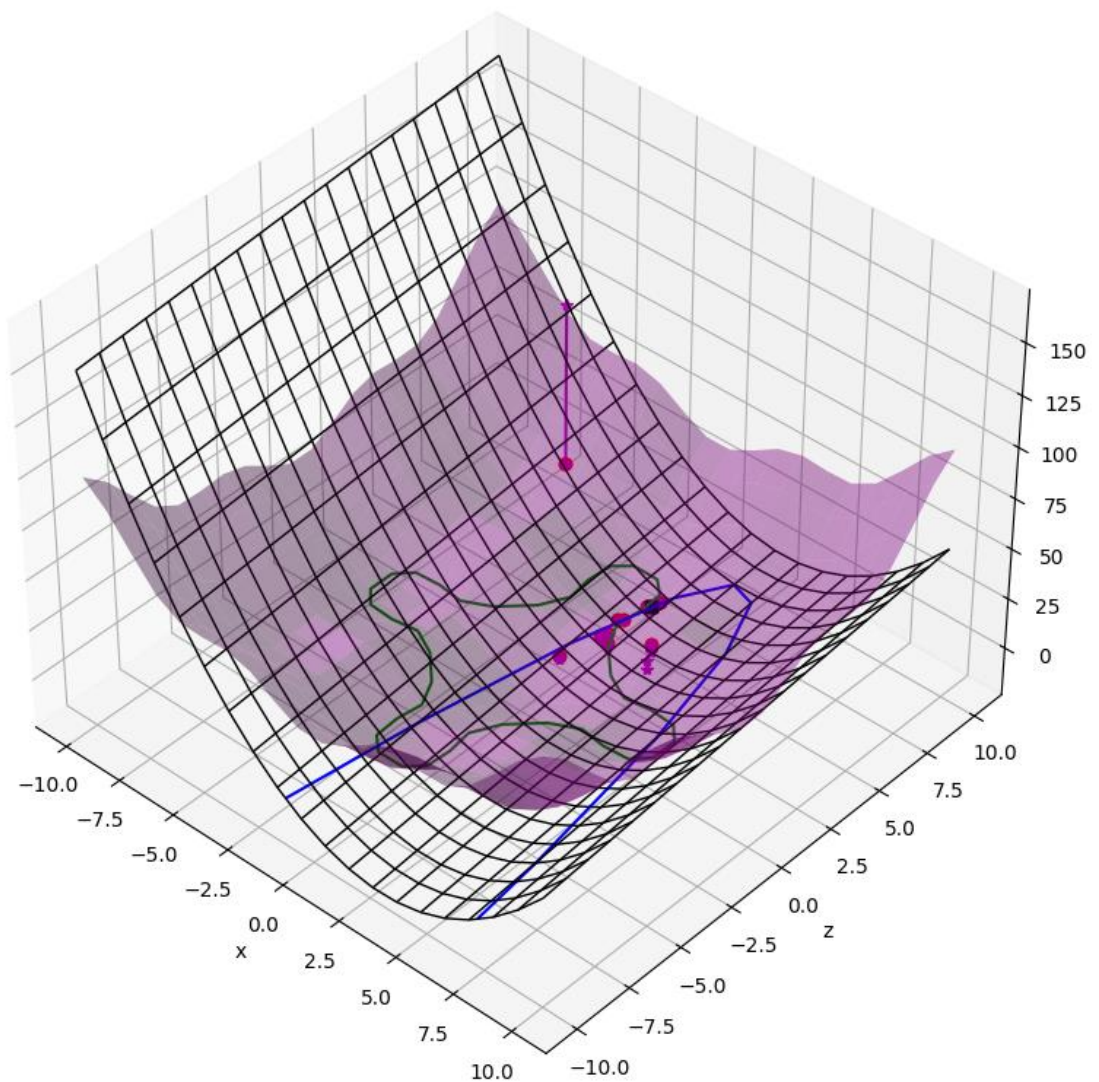
            tiksl = np.linalg.norm(deltax) + np.linalg.norm(ff1)
            ff = ff1
            x = x1
            if tiksl < eps:
                break
            #ax2.plot3D([x[0,0],x1[0,0]],[x[1,0],x1[1,0]],[0,0],"ro-")
            plt.draw();

        # Check if the solution is close to an existing one
        solution_found = False
        for idx, sol in enumerate(solutions):
            if np.allclose(sol, x, atol=1e-6):
                solution_found = True
                color_idx = idx
                break

        if not solution_found:
            print("=====naujas=====")
            color_index = len(solutions) % len(colors)
            solutions.append(x)
            print(color_index)
            color_idx = color_index

            ax2.plot(xs, ys, 'o', color=colors[color_idx])
            print(x1.transpose(),"Sprendinys")
            print(ff1,"funkcijos reiksmė")
            print(tiksl,"Galutinis tikslumas")
```

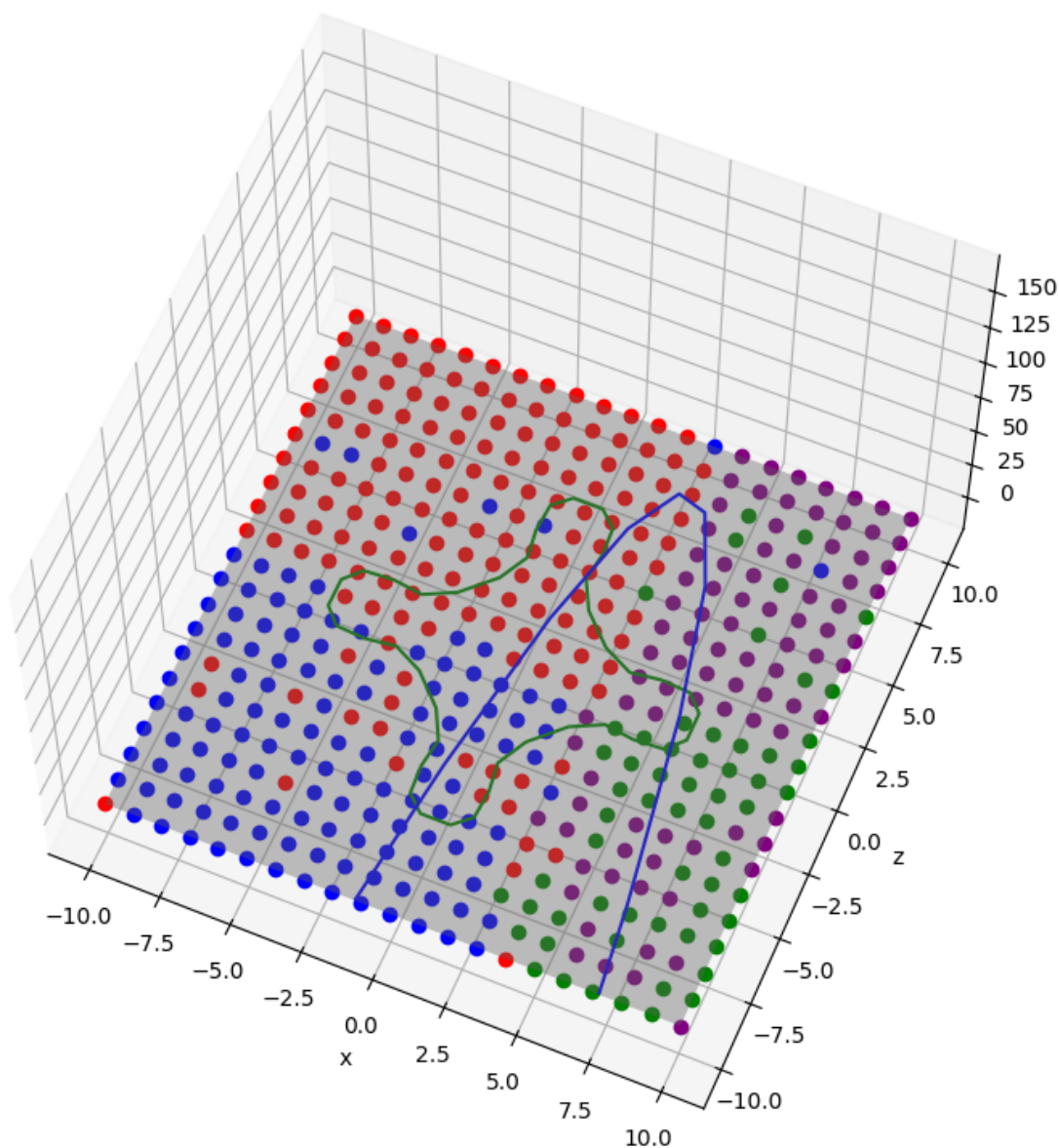

2.3. Rezultatai



pav. 5 – 3D erdvėje vaizduojamos funkcijos, bei paryškinta dalis kurioje jos yra lygios nuliui. Raudoni taškai yra iteracijos o juodas taškas – gaunamas atsakymas kai pradinis artinys – (3;3)

<pre>[[1.30474092 5.12609667]] Sprendinys [[-7.53992424e-11] [-3.59751340e-10]] funkcijos reiksme 4.396925633960575e-08 Galutinis tikslumas</pre>

pav. 6 – Gaunamas sprendinys ir jo tikslumas kai pradinis artinys – (3;3)



pav. 7 – Grafikas vaizduojantis funkcijų galimų sprendinius, bei tinklėlių taškų - liestinių, kurie nuspalvinti pagal priklausomybę su jais gaunamam sprendiniui

jei su is grido paimta liestine gautas sprendinys: $[[1.30474092]]$; $[[5.12609667]]$

jo spalva yra: red

jei su is grido paimta liestine gautas sprendinys: $[[-0.78353562]]$; $[[-6.3151418]]$

jo spalva yra: blue

jei su is grido paimta liestine gautas sprendinys: $[[6.01207886]]$; $[[-1.07261906]]$

jo spalva yra: green

jei su is grido paimta liestine gautas sprendinys: $[[5.59552862]]$; $[[1.26323116]]$

jo spalva yra: purple

pav. 8 – vaizduojami visi gaunami sprendiniai su jiems priskiriama spalva

2. Netiesinių lygčių sistemų sprendimas

Pagal 7 lentelėje nurodytą schemą realizuokite dirbtinio neuroninio tinklo architektūrą nekilnojamojo turto (butų) kainos prognozei pagal istorinius duomenis atlikti (duomenys pateikti TSV formatu faile „data_for_task3.tsv“), kai įvesties parametrai yra: buto plotas (LotArea), kokybės įvertis (OverallQual) ir pastatymo metai (YearBuilt). Taikydami 6 lentelėje nurodytą optimizavimo metodą raskite tokias W vektorių reikšmes, kai atliekant kainos prognozę su nurodyta tinklo struktūra vidutinė kvadratinė paklaida (mean-square-error) faile „data_for_task4.tsv“ pateiktiems duomenims būtų kaip galima mažesnė.

- pateikite grafikus kaip keičiasi vidutinė kvadratinė paklaida ir vidutinė absoliuti paklaida optimizavimo metu (atskirai lentelėje nurodykite minimas paklaidų reikšmes prieš ir po optimizavimo)
- lentelėje pateikite svorinius koeficientus prieš ir po optimizavimo
- lentelėje pateikite pirmų 10 objektų (iš failo „data_for_task4.tsv“) tinklo įvesties duomenis, žinomą kainą ir kainos prognozę su užduotyje nurodytais ir optimizuotais tinklo svoriniais koeficientais

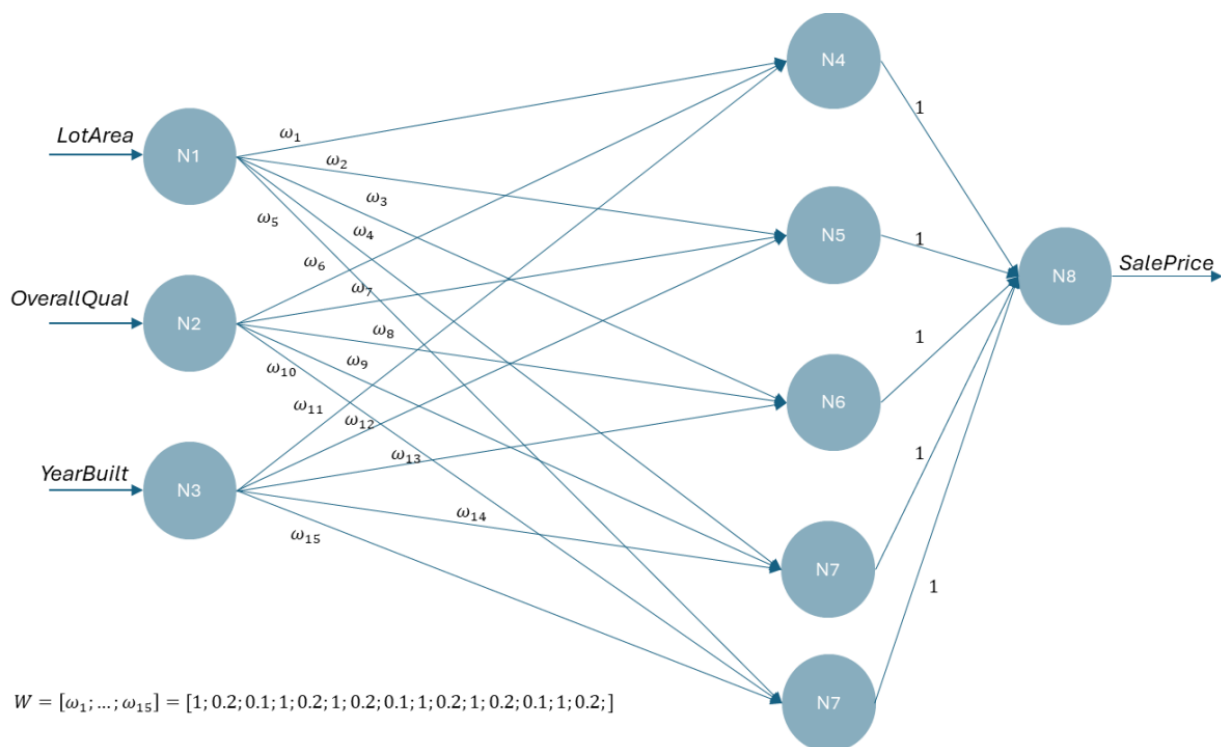
Paaškinimas: pateiktoje schemoje $N1, N2, \dots$ yra neuronai, kurie pirmame sluoksnyje (kairėje pusėje) yra lygūs įvesties duomenims, o antrame sluoksnyje yra lygūs pirmo sluoksnio neuronų sandaugų iš atitinkamų svorių ($\omega \in W$ pažymėtais ant rodyklės, pradinės W reikšmės nurodytos po schema) sumai. Kainos prognozės rezultatas – antro sluoksnio neuronų suma padauginta iš nurodytų koeficientų (trečio sluoksnio neuronas). Vidutinė kvadratinė paklaida (MSE, mean square error) ir vidutinė absoliuti paklaida (MAE, mean absolute error) apskaičiuojamos pagal formules:

$$MSE = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2$$
$$MAE = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n |y_i - \hat{y}_i|$$

kur n – duomenų kiekis, y_i – tikrosios reikšmės (nurodytos kainos), \hat{y}_i – prognozuotos reikšmės (prognozuojamos kainos).

3.1. Duoti pradiniai duomenys

3 Greičiausio nusileidimo



pav. 9 – Duoto neuroninio tinklo vizualizacija

3.2. Programos kodas

```
# Compute Gradients
def compute_gradients(X, y, W):
    y_pred = forward_pass(X, W)
    error = y_pred - y
    gradients = np.zeros_like(W)

    for i in range(len(W)):
        if i < 5:
            gradients[i] = 2 * np.mean(error * X[:, 0])
        elif i < 10:
            gradients[i] = 2 * np.mean(error * X[:, 1])
        else:
            gradients[i] = 2 * np.mean(error * X[:, 2])

    return gradients

# Steepest Descent Optimization
def steepest_descent(X, y, W, learning_rate=0.0001, epochs=2000, lambda_reg=0.01):
    mse_history = []
    for epoch in range(epochs):
        y_pred = forward_pass(X, W)
        mse = mean_squared_error(y, y_pred)
        mse_history.append(mse)

        gradients = compute_gradients(X, y, W)

        # Calculate step size for steepest descent
        XtX = X.T @ X
        gradient_XtX = np.dot(gradients[:3], XtX @ gradients[:3])
        step_size = np.dot(gradients, gradients) / (gradient_XtX + lambda_reg *
np.dot(gradients, gradients))

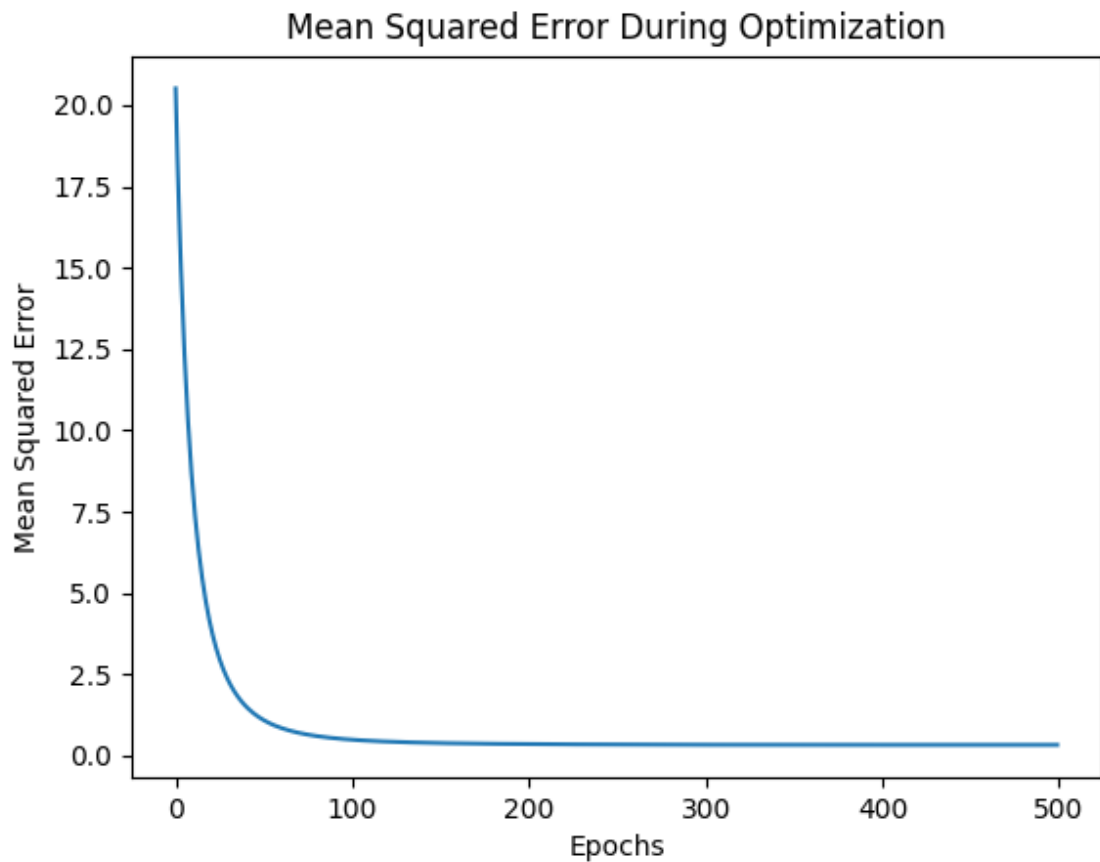
        W -= step_size * gradients

        # Clipping weights to prevent explosion
        W = np.clip(W, -1, 1)

    return W, mse_history
```

pav. 10 – Greičiausio nusileidimo algoritmas

3.3. Rezultatai



pav. 11 – Gaunamas grafikas vaizduojantis Mean Squared Error priklausomybę nuo epochų

```
Initial MSE: 20.51584059425585
Final MSE: 0.3322989062242607
```

	Weight	Initial	Optimized
0	w1	1.0	0.537538
1	w2	0.2	-0.262462
2	w3	0.1	-0.362462
3	w4	1.0	0.537538
4	w5	0.2	-0.262462
5	w6	1.0	0.640795
6	w7	0.2	-0.159205
7	w8	0.1	-0.259205
8	w9	1.0	0.640795
9	w10	0.2	-0.159205
10	w11	1.0	0.523465
11	w12	0.2	-0.276535
12	w13	0.1	-0.376535
13	w14	1.0	0.523465
14	w15	0.2	-0.276535

	LotArea	OverallQual	YearBuilt	Known SalePrice	Predicted SalePrice (Initial)	Predicted SalePrice (Optimized)
0	8450	7	2003	208500	477801.629885	224048.120332
1	9600	6	1976	181500	179533.656714	176995.864629
2	11250	7	2001	223500	520364.295092	227613.698767
3	9550	7	1915	140000	-78975.250167	198534.313329
4	14260	8	2000	250000	717287.004693	272239.498872
5	14115	5	1993	143000	237554.419998	148548.940730
6	10084	8	2004	307000	660496.290401	267235.586421
7	10382	7	1973	200000	318972.367297	217676.158239
8	6120	7	1931	129900	-42013.321950	198348.047249
9	7420	5	1939	118000	-250751.676785	121883.056026

	Error Type	Initial	Final
0	Mean Squared Error	20.515841	0.332299
1	Mean Absolute Error	3.499620	0.390918

pav. 12 – Programos išspausdinami duomenys vaizduojantys skirtumą tarp pradinių ir galutinių ryšių svorių, pradinės ir galutinės numatomos kainos, bei pradiniai bei galutiniai MSE ir MAE