

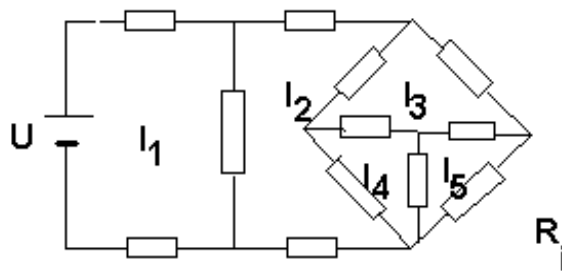
UKŁADY RÓWNAŃ ALGEBRAICZNYCH (wyznacznik macierzy)

$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b} \quad (*)$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_n \end{bmatrix}$$

przykład:

żaby znaleźć natężenia prądów w skomplikowanym układzie elektrycznym przy znanych opornościach i napięciu



bazując na prawach Kirchhoffa i Ohma układu się zespół liniowych równań algebraicznych na nieznane prądy I_i

Równanie (*):

posługując się wzorami wyznacznikowymi Cramera
trzeba policzyć $n+1$ wyznaczników z macierzy

$n \times n$ i wykonać dodatkowo n dzieleni $x_i = \frac{|A_i|}{|A|}$

oszacujmy ile mnożeń trzeba wykonać,
obliczając wyznacznik macierzy z definicji

rozwijając wzgl. i -tej kolumny:

n razy mnożymy przez wyznaczniki stopnia $n-1$

każdy wyznacznik stopnia $n-1$:

$n-1$ razy mnożymy przez

...

$$A_{11} * [\dots] + A_{21} * [\dots] + \dots + A_{n1} * [\dots]$$

tu jest n mnożeń + $n \times$ (mnożenia w minorach $n-1$) ...

czyli

$$n + n(n-1 + (n-1)(n-2 + (n-2)(\dots+3(2)\dots))$$

$$n + n(n-1) + n(n-1)(n-2) + \dots + n! \approx en!$$

gdyż

$$e = 1 + \frac{1}{2!} + \frac{1}{3!} + \dots + \frac{1}{n!} + \dots$$

$$n!e = n! + \underbrace{\frac{n!}{2!} + \frac{n!}{3!} + \dots + \frac{n!}{(n-1)!}} + \frac{n!}{n!} + \frac{n!}{(n+1)!} + \dots$$

pozostałe wyrazy dają zaniedbywalny wkład
ale

$$n! \approx \left(\frac{n}{e}\right)^n \sqrt{2\pi n}$$

dla dużych n (tzw. wzór Sterlinga)
http://pl.wikipedia.org/wiki/Wz%C3%B3r_Stirlinga

dla $n=30$

$$n! \sim 10^{31} \quad \text{mnożeń}$$

obecne komputery $\sim 10^9$ operacji zmiennoprzecinkowych / s

1 rok $\sim 3 \cdot 10^7$ s, \Rightarrow w 1 roku $\sim 3 \cdot 10^{16}$ mnożeń

ile to lat dla macierzy $n=30$?

$$\sim 10^{14} \text{ lat.}$$

konieczność użycia metod numerycznych
(które n.b. dają „numerycznie dokładny” wynik)
konieczność algorytmizacji

Metoda eliminacji Gaussa

uogólnienie i zalgorytmizowanie „szkolnej” metody
podstawiania

algorytm:

1. dla $i=1$, gdzie i - numer równania

wykonujemy:

* mnożymy pierwsze równanie przez $\frac{a_{j1}}{a_{11}}$

i odejmujemy od j -tego równania

dla $j=i, \dots, n$ tzn. tu dla $j=2,3,\dots,n$

w ten sposób eliminujemy x_1 z równań $j=2,3,\dots,n$

otrzymujemy:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ 0 & a_{22}^{(1)} & \dots & a_{2n}^{(1)} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & a_{n2}^{(1)} & \dots & a_{nn}^{(1)} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2^{(1)} \\ \dots \\ b_n^{(1)} \end{bmatrix}$$

gdzie

$$a_{jk}^{(1)} = a_{jk} - \frac{a_{j1}}{a_{11}} a_{1k}$$

indeks (1) oznacza (pierwszą) modyfikację elementu a_{jk}

2. powtarzamy to samo ale dla $i=2$ i tym razem dla wszystkich $j=3,4,\dots,n$

3. po $n-1$ krokach

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ 0 & a_{22}^{(1)} & a_{23}^{(1)} & \dots & a_{2n}^{(1)} \\ 0 & 0 & a_{33}^{(2)} & \dots & a_{3n}^{(2)} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & a_{nn}^{(n-1)} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2^{(1)} \\ b_3^{(2)} \\ \dots \\ b_n^{(n-1)} \end{bmatrix}$$

ten etap to triangularyzacja **A**

ogólnie wzory na zmodyfikowane elementy

(k – monitoruje, kolejny krok – nie jest realnym indeksem)

$$a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)} - \frac{a_{ik}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}} a_{kj}^{(k-1)}$$

$k = 1, 2, \dots, n-1$

$i = k+1, \dots, n$

$j = k+1, \dots, n+1$

(tu przyjąłem $b_k = a_{k,n+1}$)

musimy zapewnić, żeby $a_{kk}^{(k-1)} \neq 0$

- X_n - znajdujemy z ostatniego równania

$$a_{nn}^{(n-1)} x_n = b_n^{(n-1)}$$

- X_{n-1} z równania (n-1) i znajomości X_n

$$a_{n-1,n-1}^{(n-2)} x_{n-1} + a_{n-1,n}^{(n-2)} x_n = b_{n-1}^{(n-2)}$$

tzn.

$$x_{n-1} = \frac{1}{a_{n-1,n-1}^{(n-2)}} \left(b_{n-1}^{(n-2)} - a_{n-1,n}^{(n-2)} x_n \right)$$

- znając $X_n, X_{n-1}, \dots, X_{i+1}$

X_i znajdziemy z i-tego równania jako:

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

ten etap to proces podstawiania wstecz

ilość mnożeń w obydwu etapach:

w k-tym kroku triangularyzacji wykonuje się

n-k **dzielení oraz**
(n-k)(n-k+1) **mnożeń**

w sumie po n-1 krokach etapu I

dla dużych n

$$\sum_{k=1}^{n-1} (n-k)(n-k+1) \approx \frac{n^3}{3}$$

a liczba mnożeń w etapie II jest $\sim 1/2 n^2$

w sumie dla dużych n, liczba mnożeń $\sim n^3 / 3$

dla n=30 $\Rightarrow n^3 \sim 10^4$...

czas rozwiązania tego zagadnienia na typowym komput.

\sim ułamek sekundy

„PIVOTING”

(wybór elementu głównego)

„naiwna” metoda eliminacji nie działa dla $a_{kk} = 0$

np.:

$$0x_1 + x_2 = 1$$

$$x_1 + x_2 = 2$$

$$a_{11}=0$$

**sprawdźmy dla $a_{11} = \varepsilon$ - bliskie zeru;
podstawianie wstecz prowadzi do:**

$$x_2 = \frac{2 - \frac{1}{\varepsilon}}{1 - \frac{1}{\varepsilon}} \qquad x_1 = \frac{1 - x_2}{\varepsilon}$$

**jeśli $\varepsilon \approx 0$ to numeryczna reprezentacja $1/\varepsilon$
zdominuje 1.0 i 2.0**

w rezultacie $x_2 = 1$, $x_1 = 0$ lub źle określone
(dzielenie przez coś bardzo małego)

a ściśle rozwiązanie: $x_2 = 1$, $x_1 = 1$

odwrócenie kolejności równań

$$\begin{array}{rcl} x_1 & + & x_2 = 2 \\ \varepsilon x_1 & + & x_2 = 1 \end{array}$$

proceeds in the process of back substitution to

$$x_2 = \frac{1 - 2\varepsilon}{1 - \varepsilon} \approx 1 \quad x_1 = 2 - x_2 \approx 1$$

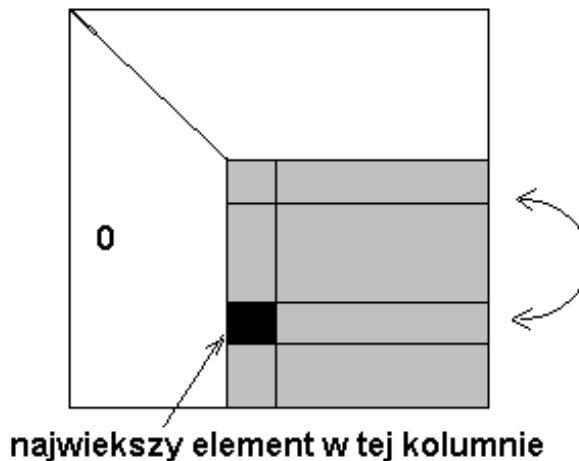
tzw. częściowy wybór elementu głównego:

- jako pierwsze równanie wybieramy to, które ma w pierwszej kolumnie największy element (k -te równanie)

$$\underline{a_{jk}}$$

i mnożymy je przez a_{kk} dla pozostałych j ;

- postępujemy tak w każdym kroku l -go etapu



fragment (pseudo)-źródła:

```

for i:=1 to n do Index (i):=i;
for i:=1 to n-1 do
begin
i_max := szukaj_max ( A, i ); { indeksy A są: A[ INDEX(j), i ] }
if A[ Index(i_max) , i ] = 0 then -> brak rozwiązania ;
if Index (i) <> Index (i_max) then
begin
itemp := Index (i);
Index (i) := Index (i_max);

```

```

    Index (i_max) := itemp;
end;
for j := i+1 to n do
    begin
        m := A[ Index(j) , i ] / A[ Index(i) , i ];
        for k := j to n+1 do           { B jako n+1-wsza kol. A }
            A[ Index(j), k ] := A[ Index(j), k ] - m*A[ Index(i), k ];
        end;
    end;
if A[ Index(n), n ] = 0 then -> brak rozwiązania ;
X[n] := A[Index(n), n+1 ] / A[Index(n), n ];
for i := n-1 downto 1 do
    begin
        S := oblicz_sume ( A, X );
        X[ i ] := ( A[ Index(i), n+1) - S ) / A[ Index(i), i ] ;
    end;

```

... **program GAUSS_PI** ...

obliczanie wyznacznika macierzy **A**

1. operacja dodania wiersza (kolumny), pomnożonego przez liczbę, do innego wiersza (kolumny) nie zmienia wyznacznika macierzy

2. wyznacznik macierzy trójkątnej

$$\det \mathbf{T} = \prod_{i=1}^n \mathbf{T}_{ii}$$

to etap triangularyzacji **A** prowadzi do $\det \mathbf{A}$

odwracanie macierzy \mathbf{A}^{-1}

$$\mathbf{A} \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I}$$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_{11} & \dots & x_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ x_{n1} & \dots & x_{nn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & 1 \end{bmatrix}$$

formalnie jest to n^2 równań na n^2 niewiadomych x_{ij} ,
zatem złożoność algorytmu rzędu n^6 ...

zamiast tego - n razy rozwiązujemy

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_{1k} \\ \dots \\ x_{nk} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \leftarrow \text{na } k\text{-tym}$$

ostatecznie $\sim n^4$ mnożeń

Rozkład LU

$$\mathbf{A} \mathbf{x} = (\mathbf{L} \mathbf{U}) \mathbf{x} = \mathbf{L} (\mathbf{U} \mathbf{x}) = \mathbf{b}$$

$$\mathbf{L} \mathbf{y} = \mathbf{b}$$

$$\mathbf{U} \mathbf{x} = \mathbf{y}$$

$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{21} & 1 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ L_{n1} & L_{n2} & \dots & 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{U} = \begin{bmatrix} U_{11} & U_{12} & \dots & U_{1n} \\ 0 & U_{22} & \dots & U_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & 0 & U_{nn} \end{bmatrix}$$

rozwiązanie każdego z tych równań to tylko etap II

znalezienie L_{ij} oraz U_{ij} z równań:

$$U_{11} = A_{11}$$

$$U_{12} = A_{12}$$

$$L_{21} U_{11} + 1 \cdot 0 = A_{21}$$

...

algorytm Crout'a na wyznaczenie L_{ij} i U_{ij}