

WPROWADZENIE

W ramach tego projektu należy zrealizować i przetestować implementację procedury numerycznej rozwiązującej układ równań liniowych

$$\begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}, \quad (1)$$

iteracyjną *metodą Jacobiego*. Macierz $A = [a_{ij}]$ powyższego układu powinna spełniać *warunek dominującej przekątnej*, aby iteracje były zbieżne do rozwiązania. Warunek ten oznacza, że wartość bezwzględna każdego elementu na przekątnej, $|a_{ii}|$, jest większa od sumy wartości bezwzględnych pozostałych elementów w wierszu:

$$|a_{ii}| > \sum_{j=1, j \neq i}^n |a_{ij}| \quad \text{dla } i = 1, 2, \dots, n. \quad (2)$$

Równanie numer i z układu liniowego (1) ma postać

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i,$$

skąd $a_{ii} x_i + \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j = b_i$. Metoda Jacobiego powstaje przez wyliczenie z tego równania niewiadomej x_i :

$$x_i = \left(b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j \right) / a_{ii}, \quad (3)$$

oraz przyjęcie, że wartości po prawej stronie powyższej równości pochodzą z poprzedniej iteracji (k -tej), a po lewej są nowymi wartościami. Prowadzi to do iteracji $\mathbf{x}^{(k)} \rightarrow \mathbf{x}^{(k+1)}$:

$$x_i^{(k+1)} = \left(b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j^{(k)} \right) / a_{ii} \quad \text{dla } i = 1, \dots, n. \quad (4)$$

W ten sposób otrzymujemy ciąg wektorów $\mathbf{x}^{(0)}, \mathbf{x}^{(1)}, \mathbf{x}^{(2)}, \mathbf{x}^{(3)}, \dots$

$$\mathbf{x}^{(k)} = \begin{bmatrix} x_1^{(k)} \\ \vdots \\ x_n^{(k)} \end{bmatrix}, \quad k = 0, 1, 2, 3, \dots \quad (5)$$

który chcemy, aby zmierzał do rozwiązania układu (1). Aby jednak rozpocząć iteracje należy wybrać wektor początkowy $\mathbf{x}^{(0)} = [x_1^{(0)}, \dots, x_n^{(0)}]^T$. Okazuje się jednak, że jeżeli macierz jest dominująca przekątniowo – warunek (2), to ciąg przybliżeń $(\mathbf{x}^{(k)})_{k=0}^{\infty}$ jest zawsze zbieżny do rozwiązania układu (1) **niezależnie od wyboru wektora startowego**. Dlatego często wybiera się po prostu wektor początkowy jako wektor zerowy

$$\mathbf{x}^{(0)} = \begin{bmatrix} x_1^{(0)} \\ \vdots \\ x_n^{(0)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}. \quad (6)$$

ZADANIA DO WYKONANIA W RAMACH PROJEKTU

1) Należy napisać program w języku C/C++ realizujący procedurę (4). Powinien on zawierać następujące elementy.

- (i) Wczytanie z pliku macierzy kwadratowej $A = [a_{ij}] \in \mathbb{R}^{n \times n}$ oraz wektora prawych stron $b = [b_i] \in \mathbb{R}^{n \times 1}$ do tablic $n \times n$ oraz n . Mogą to być zwykłe tablice języka C/C++ lub struktury `matrix` i `vector` biblioteki GSL – ale funkcje biblioteki nie będą wykorzystywane w tym projekcie.
- (ii) Sprawdzenie czy macierz A jest dominująca przekątniowo. Jeżeli ten warunek nie będzie spełniony, to program wypisuje stosowny komunikat i kończy działanie.
- (iii) Wypisywanie na ekranie danych z iteracji – ale nie wszystkich, tylko na przykład co dziesiątej.
- (iv) Liczbę iteracji zadajemy jako parametr. Na ogół liczba ta przekracza 100.

2) Przetestować program na przygotowanych przez siebie dwóch przykładach układów równań o rozmiarach $n = 5$ i $n = 10$ dla których znamy rozwiązanie.

3) Sprawdzić jak iteracje zależą od wyboru wektora początkowego $\mathbf{x}^{(0)}$. W tym celu rozwiązać przypadek $n = 5$ wybierając trzy różne wektory początkowe i porównać wyniki dla tej samej liczby iteracji.

4) Znaleźć macierz odwrotną do macierzy

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 2/7 & 1 & 1/3 & 1/6 & 1/5 \\ 1/3 & -5 & 1/5 & 3/2 & 2/7 & 1/8 \\ 1/9 & 1/6 & -3 & -1 & 1/6 & 2/7 \\ 1/5 & 1/2 & -1 & 8 & 2 & 1/3 \\ 1/8 & 1/3 & 3/10 & 1/8 & 3 & 1/4 \\ 2/7 & 2 & 1/6 & 1/5 & -1 & 6 \end{bmatrix}. \quad (7)$$

W tym celu rozwiązać układy równań $Ax = e_i$ dla $i = 1, \dots, n$, metoda Jacobiego, gdzie prawa strona wynosi

$$e_i = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad (8)$$

tzn. jedynka jest na i -tej pozycji, a na pozostałych pozycjach są zera. Rozwiązania dla $i = 1, 2, \dots, n$ będą kolejne kolumny macierzy odwrotnej A^{-1} . Tak uzyskaną macierz pomnożyć przez macierz wyjściową A i wynik zapisać do pliku. Powinna wyjść macierz „zbliżona” do macierzy jednostkowej. Macierz odwrotna do macierzy (7) (elementy z dokładnością do czterech miejsc po przecinku):

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 0,2484 & 0,0107 & 0,0812 & -0,0016 & -0,0221 & -0,0114 \\ 0,0150 & -0,1955 & -0,0193 & 0,0336 & -0,0026 & 0,0027 \\ 0,0084 & -0,0047 & -0,3119 & -0,0396 & 0,0486 & 0,0148 \\ -0,0025 & 0,0046 & -0,0482 & -0,0776 & -0,0776 & -0,0011 \\ -0,0112 & 0,0159 & 0,0305 & 0,3281 & 0,03281 & -0,0149 \\ -0,0188 & 0,0673 & 0,0179 & 0,0578 & 0,0578 & 0,1634 \end{bmatrix} \quad (9)$$