

# Lineární algebra s Matlabem – cvičení 7

## Soustavy lineárních rovnic – lineární iterační řešiče

Příklad 1.

1. Mějme soustavu  $Ax = b$ , kde

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 1 \\ 3 & 10 & 3 \\ 1 & 1 & 5 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ 4 \\ 3 \end{bmatrix}.$$

a) Nalezněte přibližné řešení této soustavy pomocí tří iterací Jacobiho metody (ručně). Jako počáteční vektor volte vektor samých jedniček.

$$x_{\text{Jacobi}} =$$

b) Nalezněte přibližné řešení této soustavy pomocí tří iterací Gaussovy-Seidelovy metody (ručně). Počáteční vektor volte stejně.

$$x_{\text{Gauss-Seidel}} =$$

c) Určete přesné řešení  $x$  pomocí Matlabu (operátorem zpětného lomítka). Pomocí něj vypočítejte normy chyb a reziduí vámi nalezených řešení:

$$\|e_{\text{Jacobi}}\| = \|x_{\text{Jacobi}} - x\| =$$

$$\|e_{\text{Gauss-Seidel}}\| = \|x_{\text{Gauss-Seidel}} - x\| =$$

$$\|r_{\text{Jacobi}}\| = \|b - Ax_{\text{Jacobi}}\| =$$

$$\|r_{\text{Gauss-Seidel}}\| = \|b - Ax_{\text{Gauss-Seidel}}\| =$$

2. Naprogramujte Jacobiho iterační metodu. Na vstupu vytvořené funkce bude matice  $A$ , vektor pravé strany  $b$ , relativní přesnost `tol` a maximální počet iterací. Funkce vrátí vektor řešení, skutečný počet iterací a dosaženou přesnost.

Ukončovací podmínku volte ve tvaru relativní změny rezidua:

$$\frac{\|r^k\|}{\|r^0\|} < \text{tol}$$

Můžete vyjít např. z následujícího pseudokódu:

```
Choose an initial guess  $x^{(0)}$  to the solution  $x$ .
for  $k = 1, 2, \dots$ 
  for  $i = 1, 2, \dots, n$ 
     $\bar{x}_i = 0$ 
    for  $j = 1, 2, \dots, i-1, i+1, \dots, n$ 
       $\bar{x}_i = \bar{x}_i + a_{i,j} x_j^{(k-1)}$ 
    end
     $\bar{x}_i = (b_i - \bar{x}_i) / a_{i,i}$ 
  end
   $x^{(k)} = \bar{x}$ 
  check convergence; continue if necessary
end
```

3. Na základě zdrojového kódu pro Jacobiho metodu naprogramujte Gaussovu-Seidelovu metodu. Funkce bude mít stejné vstupní a výstupní argumenty.

```

Choose an initial guess  $x^{(0)}$  to the solution  $x$ .
for  $k = 1, 2, \dots$ 
  for  $i = 1, 2, \dots, n$ 
     $\sigma = 0$ 
    for  $j = 1, 2, \dots, i - 1$ 
       $\sigma = \sigma + a_{i,j}x_j^{(k)}$ 
    end
    for  $j = i + 1, \dots, n$ 
       $\sigma = \sigma + a_{i,j}x_j^{(k-1)}$ 
    end
     $x_i^{(k)} = (b_i - \sigma) / a_{i,i}$ 
  end
  check convergence; continue if necessary
end

```

4. Pomoci vámi vytvořených metod vyřešte soustavu z příkladu 1 a určete, kolik iterací je zapotřebí k dosažení relativních přesností:

tol	Počet iterací	
	Jacobi	Gauss-Seidel
0,01		
0,0001		
1e-8		

#### Příklad 2.

- Naprogramujte Richardsonovu iterační metodu. Na vstupu přibude parametr  $\omega$ . Pokud nebude zadán, vypočtete jeho optimální hodnotu z nejmenšího a největšího vlastního čísla vstupní matice (k jejich výpočtu použijte matlabovskou funkci `eigs`).
- Metodu otestujte na systému se symetrickou pozitivně definitní maticí (např. z metody sítí nebo symetrickou diagonálně dominantní).