

LU-decompositie

Academiejaar 2020-2021

System

```
> restart;  
interface( rtablesiz = 15 ):  
> with( LinearAlgebra ):
```

Opgave: Los het benchmark stelsel

$$\sum_{j=1}^n (1+i)^{j-1} x_j = \frac{(1+i)^n - 1}{i}, \quad 1 \leq i \leq n$$

op voor $n = 5, \dots, 15$ met naïeve Gauss-eliminatie en ook met partiële pivotering. Bereken daarna de error en het residu en vergelijk de bekomen resultaten met de gekende bovengrenzen.

2.1. Stelsel van lineaire vergelijkingen

Stelsel

```
> n := 5;  
n := 5 (2.1.1)
```

```
> vgl := {seq(add((1+i)^(j-1)*x[j], j = 1..n) = ((1+i)^n-1)/i, i=  
1..n)}:  
print-(vgl)[];
```

$$\begin{aligned}x_1 + 2x_2 + 4x_3 + 8x_4 + 16x_5 &= 31 \\x_1 + 3x_2 + 9x_3 + 27x_4 + 81x_5 &= 121 \\x_1 + 4x_2 + 16x_3 + 64x_4 + 256x_5 &= 341 \\x_1 + 5x_2 + 25x_3 + 125x_4 + 625x_5 &= 781 \\x_1 + 6x_2 + 36x_3 + 216x_4 + 1296x_5 &= 1555\end{aligned} \quad (2.1.2)$$

```
> A := n -> Matrix( n, (i,j) -> (1+i)^(j-1) ):  
An := A(5);
```

$$An := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix} \quad (2.1.3)$$

```
> y := n -> Vector( n, (i) -> ((1+i)^n-1)/i ):  
yn := y(n);
```

$$y_n := \begin{bmatrix} 31 \\ 121 \\ 341 \\ 781 \\ 1555 \end{bmatrix} \quad (2.1.4)$$

We moeten het stelsel $A \cdot x = y$ oplossen.

```
> print( 'A.x = y' );
xn := Vector( n, (i) -> evaln(x[i]) );
print( 'A' = An, 'x' = xn, 'y' = yn );
      A · x = y
```

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix}, x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix}, y = \begin{bmatrix} 31 \\ 121 \\ 341 \\ 781 \\ 1555 \end{bmatrix} \quad (2.1.5)$$

Deze coëfficiëntenmatrix is beter gekend als de **Vandermonde-matrix** $V_{i,j} = v_i^{j-1}$:

```
> V := VandermondeMatrix( v, n );
```

$$V := \begin{bmatrix} 1 & v_1 & v_1^2 & v_1^3 & v_1^4 \\ 1 & v_2 & v_2^2 & v_2^3 & v_2^4 \\ 1 & v_3 & v_3^2 & v_3^3 & v_3^4 \\ 1 & v_4 & v_4^2 & v_4^3 & v_4^4 \\ 1 & v_5 & v_5^2 & v_5^3 & v_5^4 \end{bmatrix} \quad (2.1.6)$$

```
> An := VandermondeMatrix( [$2..(n+1)] );
```

$$An := \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix} \quad (2.1.7)$$

Oplossing

In het geval van een benchmark probleem willen we natuurlijk de oplossing kennen om het gedrag van algoritmes te onderzoeken.

We kunnen makkelijk inzien dat de oplossing voor dit stelsel van lineaire vergelijkingen bestaat uit $x_j = 1, j = 1, \dots, n$.

```
> unassign('n');
print( 'sum((1+i)^(j-1),j=1..n)' = simplify(sum((1+i)^(j-1),j=
1..n));
```

$$\sum_{j=1}^n (1+i)^{j-1} = \frac{(1+i)^n - 1}{i} \quad (2.2.1)$$

2.6. Naïeve Gauss-eliminatie

Voorwaartse eliminatie

EliminateColumn berekent de matrix $M_k = I + M^{(k)}$ zodat in $U_k = M_k U_{k-1}$ de elementen onder de diagonaal in kolom k geëlimineerd worden.

Op deze manier kunnen we kolom per kolom te werk gaan om een bovendriehoeksmatrix te creëren.

```
> delta := (i,j) -> `if`( i=j, 1, 0 );
EliminateColumn := proc( k, Uk )
  local Mk;
  Mk := Matrix( n, (i,j) -> -Uk[i,k]/Uk[k,k]*delta(j,k) );
  Mk[1..k,1..n] := 0;
  return IdentityMatrix(n) + Mk;
end proc;
```

We voeren dit nu uit voor $k = 1, \dots, n - 1$ met $U_0 = A$.

```
> n := 5;
An := A(n);
print( 'U'[0] = An );
Uk[0] := An;
for k from 1 to RowDimension(Uk[0])-1 do
  print( '^^' );
  print( M[k]. 'U'[k-1] = 'U'[k] );
  Mk[k] := EliminateColumn( k, Uk[k-1] );
  Uk[k] := Mk[k].Uk[k-1];
  print( M[k] = Mk[k], 'U'[k-1] = Uk[k-1], 'U'[k] = Uk[k]);
end;
```

$$U_0 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix}$$

$$M_1 \cdot U_0 = U_1$$

$$M_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, U_0 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix}, U_1$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 2 & 12 & 56 & 240 \\ 0 & 3 & 21 & 117 & 609 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 \end{bmatrix}$$

$$M_2 \cdot U_1 = U_2$$

$$M_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & -4 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, U_1 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 2 & 12 & 56 & 240 \\ 0 & 3 & 21 & 117 & 609 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 \end{bmatrix}, U_2$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 6 & 60 & 414 \\ 0 & 0 & 12 & 132 & 1020 \end{bmatrix}$$

$$M_3 \cdot U_2 = U_3$$

$$M_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -6 & 0 & 1 \end{bmatrix}, U_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 6 & 60 & 414 \\ 0 & 0 & 12 & 132 & 1020 \end{bmatrix}, U_3 =$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 \\ 0 & 0 & 0 & 24 & 360 \end{bmatrix}$$

$$M_4 \cdot U_3 = U_4$$

$$M_4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -4 & 1 \end{bmatrix}, U_3 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 \\ 0 & 0 & 0 & 24 & 360 \end{bmatrix}, U_4 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 24 \end{bmatrix} \quad (3.1.1)$$

```
> print( 'U' = foldl( `.` , seq( M[i], i=n-1..1, -1 ), 'A' ) );
U := foldl( `.` , seq( Mk[i], i=n-1..1, -1 ), An ):
      U = M4 · M3 · M2 · M1 · A
```

(3.1.2)

```
> print( 'L' = foldl( `.` , seq( Inverse(M[i]), i=1..n-1 ) ) );
L := foldl( `.` , seq( MatrixInverse(Mk[i]), i=1..n-1 ) ):
      L = Inverse(M1) · Inverse(M2) · Inverse(M3) · Inverse(M4)
```

(3.1.3)

```
> print( 'L' = L, 'U' = U );
```

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 6 & 4 & 1 \end{bmatrix}, U = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 24 \end{bmatrix} \quad (3.1.4)$$

Er geldt: $LU = A$.

```
> Equal( L.U, An );
      true
```

(3.1.5)

▼ Achterwaartse substitutie

De oplossing van $A \cdot x = y$ wordt verkregen door het oplossen van het equivalente stelsel

$$U \cdot x = L^{-1} \cdot y.$$

```
> print( 'U.x = Inverse(L).y' );
print( 'U' = U, 'x' = xn, 'Inverse(L)' = MatrixInverse(L), 'y'
= yn );
```

$$U \cdot x = \text{Inverse}(L) \cdot y$$

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 24 \end{bmatrix}, x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix}, \text{Inverse}(L) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & -3 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 6 & -4 & 1 \end{bmatrix}, y \quad (3.2.1)$$

$$= \begin{bmatrix} 31 \\ 121 \\ 341 \\ 781 \\ 1555 \end{bmatrix}$$

De oplossing van het stelsel $U \cdot x = L^{-1} \cdot y$ wordt dan verkregen via achterwaartse substitutie:

```
> xx := BackwardSubstitute( U, MatrixInverse(L).yn ):
print( 'x' = xx );
```

$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (3.2.2)$$

We kunnen $L^{-1} \cdot y$ ook eerst uitrekenen door middel van voorwaartse substitutie:

$$L^{-1} \cdot y = v \quad \text{then} \quad L \cdot v = y$$

Waarbij we dus van boven naar onder te werk gaan (i.p.v. onder naar boven) om de elementen van de vector v één voor één te bepalen door de vorige berekende waardes te substitueren.

```
> v := ForwardSubstitute(L, yn):
print( 'v' = v );
```

$$v = \begin{bmatrix} 31 \\ 90 \\ 130 \\ 90 \\ 24 \end{bmatrix} \quad (3.2.3)$$

```
> print( 'U' = U, 'x' = xn, 'v'=v );
```

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 24 \end{bmatrix}, x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{bmatrix}, v = \begin{bmatrix} 31 \\ 90 \\ 130 \\ 90 \\ 24 \end{bmatrix} \quad (3.2.4)$$

Implementatie

De volgende procedure lost een stelsel $A \cdot x = y$ op met behulp van **naïeve Gauss-eliminatie** (i.e., zonder pivotering).

```
> GaussianEliminationNoPivoting := proc( A::Matrix, y::Vector
[column], { verbose := false } )

    local R, n, j;

    R := <A|y>;
    n := RowDimension(R);

    if verbose then print( 'R'[0] = R ) end;
    for j from 1 to n-1 do
        Pivot( R, j, j, [j+1..n], inplace=true );
        if verbose then print(' '); print( 'R'[j] = R ) end;
    end;

    BackwardSubstitute( R );

end proc;

GENP := GaussianEliminationNoPivoting;
```

We lossen nu het stelsel $A \cdot x = y$ op met naïve Gauss-eliminatie.

```
> print( 'A' = An, 'y' = yn );
```

(3.3.1)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix}, y = \begin{bmatrix} 31 \\ 121 \\ 341 \\ 781 \\ 1555 \end{bmatrix}$$

(3.3.1)

> 'x' = GENP(An, yn, verbose);

$$R_0 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 & 121 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 & 341 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 & 781 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 & 1555 \end{bmatrix}$$

$$R_1 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 & 90 \\ 0 & 2 & 12 & 56 & 240 & 310 \\ 0 & 3 & 21 & 117 & 609 & 750 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 & 1524 \end{bmatrix}$$

$$R_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 & 90 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 & 130 \\ 0 & 0 & 6 & 60 & 414 & 480 \\ 0 & 0 & 12 & 132 & 1020 & 1164 \end{bmatrix}$$

$$R_3 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 & 90 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 & 130 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 & 90 \\ 0 & 0 & 0 & 24 & 360 & 384 \end{bmatrix}$$

$$R_4 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 & 90 \\ 0 & 0 & 2 & 18 & 110 & 130 \\ 0 & 0 & 0 & 6 & 84 & 90 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 24 & 24 \end{bmatrix}$$

$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

(3.3.2)

Opmerking: we zouden bovenstaande procedure nog kunnen aanpassen zodat ook L wordt bijgehouden in R . Dit kunnen we doen aangezien we weten dat R een bovendriehoeksstructuur heeft, dus de elementen onder de diagonaal zijn ongebruikt.

2.5. Gauss-eliminatie met partiële pivotering

Implementatie (facultatief)

De volgende procedure lost een stelsel $A \cdot x = y$ op met behulp van **Gauss-eliminatie met partiële pivotering**.

Hierbij maken we gebruik van een index vector l , waarin we de volgorde van de vergelijkingen bijhouden.

We wisselen de rijen dus niet fysiek om, maar we houden gewoon de volgorde bij waarin we werken.

```
> GaussianEliminationPartialPivoting := proc( A::Matrix,
y::Vector[column], { verbose := false } )

    local R, n, l, j, i;

    R := <A|y>;
    n := RowDimension(A);
    l := [1..n];

    if verbose then print( 'l'[0] = l ) end;
    if verbose then print( 'R'[0] = R ); print('` `') end;
    for j from 1 to n-1 do
        i := max[index]( convert( abs(R[l[j..n],j]), list ) ) +
j-1;
        # if verbose then print( abs('r'['i',j]) = convert( abs(R
[l[1..n],j]), list ), 'max' = abs(R[l[i],j]), 'index' = l[i] )
end;
```

```

    if verbose then print( abs('r'['i',j]) = [seq(_,i=1..(j-1)
), seq(abs(R[l[i],j]),i=j..n)], 'max' = abs(R[l[i],j]),
'index' = l[i] ) end;    l[i], l[j] := l[j], l[i];
    Pivot( R, l[j], j, l[j+1..n], inplace=true );
    R[l[j+1..n],j] := 0;
    if verbose then print( 'l'[j] = l ) end;
    if verbose then print( 'R'[j] = R ); ; print('`') end;

end;

# if verbose then print( 'R'[j-1] = R[l[1..n]] ) end;
BackwardSubstitute( R[l[1..n]] );

end proc;

GEPP := GaussianEliminationPartialPivoting:

```

Oplossen lineair stelsel

We lossen nu het stelsel $A \cdot x = y$ op met Gauss-eliminatie met partiële pivoting.

```
> print( 'A' = An, 'y' = yn );
```

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix}, y = \begin{bmatrix} 31 \\ 121 \\ 341 \\ 781 \\ 1555 \end{bmatrix} \quad (4.2.1)$$

```
> 'x' = GEPP( An, yn, verbose );
```

$$l_0 = [1, 2, 3, 4, 5]$$

$$R_0 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 & 121 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 & 341 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 & 781 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 & 1555 \end{bmatrix}$$

$$|r_{i,1}| = [1, 1, 1, 1, 1], \max = 1, \text{index} = 1$$

$$l_1 = [1, 2, 3, 4, 5]$$

$$R_1 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 1 & 5 & 19 & 65 & 90 \\ 0 & 2 & 12 & 56 & 240 & 310 \\ 0 & 3 & 21 & 117 & 609 & 750 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 & 1524 \end{bmatrix}$$

$$|r_{i,2}| = [_, 1, 2, 3, 4], \max = 4, \text{index} = 5$$

$$l_2 = [1, 5, 3, 4, 2]$$

$$R_2 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 0 & -3 & -33 & -255 & -291 \\ 0 & 0 & -4 & -48 & -400 & -452 \\ 0 & 0 & -3 & -39 & -351 & -393 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 & 1524 \end{bmatrix}$$

$$|r_{i,3}| = [_, _, 4, 3, 3], \max = 4, \text{index} = 3$$

$$l_3 = [1, 5, 3, 4, 2]$$

$$R_3 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & 45 & 48 \\ 0 & 0 & -4 & -48 & -400 & -452 \\ 0 & 0 & 0 & -3 & -51 & -54 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 & 1524 \end{bmatrix}$$

$$|r_{i,4}| = [_, _, _, 3, 3], \max = 3, \text{index} = 4$$

$$l_4 = [1, 5, 3, 4, 2]$$

$$R_4 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 & 31 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -6 & -6 \\ 0 & 0 & -4 & -48 & -400 & -452 \\ 0 & 0 & 0 & -3 & -51 & -54 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 & 1524 \end{bmatrix}$$

$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

(4.2.2)

We kunnen de decompositie ook m.b.v. een permutatiematrix P schrijven. Deze permutatiematrix geeft weer in welke volgorde van rijen we de eliminatie hebben toegepast.

```

> print( 'L.U = P.A' );
P,L,U := Student[NumericalAnalysis][MatrixDecomposition]( An,
method=PLU );
print( 'L' = L, 'U' = U, 'P' = P, 'A' = An );

```

$$L \cdot U = P \cdot A$$

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{3}{4} & \frac{3}{4} & 1 & 0 \\ 1 & \frac{1}{4} & \frac{3}{4} & -1 & 1 \end{bmatrix}, U = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 0 & 4 & 32 & 208 & 1280 \\ 0 & 0 & -4 & -48 & -400 \\ 0 & 0 & 0 & -3 & -51 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -6 \end{bmatrix}, P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad (4.2.3)$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 & 16 \\ 1 & 3 & 9 & 27 & 81 \\ 1 & 4 & 16 & 64 & 256 \\ 1 & 5 & 25 & 125 & 625 \\ 1 & 6 & 36 & 216 & 1296 \end{bmatrix}$$

Er geldt: $LU = PA$.

```

> Equal( L.U, P.An );

```

true

(4.2.4)

2.8. Resultaten met hardware floats

```

> UseHardwareFloats := true;
UseHardwareFloats := true

```

(5.1)

```

> N := [5..15];

```

$N := [5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15]$

(5.2)

```

> Ahw := table([]);
yhw := table([]);
xtilde := table([]);
> for i in N do
  Ahw[i] := HFloat-( A(i) );
  yhw[i] := HFloat-( y(i) );
  xtilde[i] := GEPP( Ahw[i], yhw[i] );
  # for j from 1 to 10 do print( ' ' ); end:
end:

```

```

> nn := 5;
print( 'n' = nn );

```

$n = 5$

(5.3)

```

> print( 'A'[nn] = Ahw[nn] );

```

$$A_5 = \begin{bmatrix} 1. & 2. & 4. & 8. & 16. \\ 1. & 3. & 9. & 27. & 81. \\ 1. & 4. & 16. & 64. & 256. \\ 1. & 5. & 25. & 125. & 625. \\ 1. & 6. & 36. & 216. & 1296. \end{bmatrix} \quad (5.4)$$

```
> print( 'x'[nn] = xtilde[nn] );
```

$$x_5 = \begin{bmatrix} 1. \\ 1. \\ 1. \\ 1. \\ 1. \end{bmatrix} \quad (5.5)$$

Voor kleine dimensie vinden we de exacte oplossing (in floating-point representatie) terug.

```
> nn := 10;
```

```
print( 'n' = nn );
```

$n = 10$

(5.6)

```
> print( 'A'[nn] = Ahw[nn] );
```

```
 $A_{10} = [[ 1., 2., 4., 8., 16., 32., 64., 128., 256., 512. ],$ 
```

(5.7)

```
 $[ 1., 3., 9., 27., 81., 243., 729., 2187., 6561., 19683. ],$ 
```

```
 $[ 1., 4., 16., 64., 256., 1024., 4096., 16384., 65536., 262144. ],$ 
```

```
 $[ 1., 5., 25., 125., 625., 3125., 15625., 78125., 390625., 1.953125 \cdot 10^6 ],$ 
```

```
 $[ 1., 6., 36., 216., 1296., 7776., 46656., 279936., 1.679616 \cdot 10^6, 1.0077696 \cdot 10^7 ],$ 
```

```
 $[ 1., 7., 49., 343., 2401., 16807., 117649., 823543., 5.764801 \cdot 10^6, 4.0353607 \cdot 10^7 ],$ 
```

```
 $[ 1., 8., 64., 512., 4096., 32768., 262144., 2.097152 \cdot 10^6, 1.6777216 \cdot 10^7, \\ 1.34217728 \cdot 10^8 ],$ 
```

```
 $[ 1., 9., 81., 729., 6561., 59049., 531441., 4.782969 \cdot 10^6, 4.3046721 \cdot 10^7, \\ 3.87420489 \cdot 10^8 ],$ 
```

```
 $[ 1., 10., 100., 1000., 10000., 100000., 1.000000 \cdot 10^6, 1.0000000 \cdot 10^7, \\ 1.00000000 \cdot 10^8, 1.000000000 \cdot 10^9 ],$ 
```

```
 $[ 1., 11., 121., 1331., 14641., 161051., 1.771561 \cdot 10^6, 1.9487171 \cdot 10^7, \\ 2.14358881 \cdot 10^8, 2.357947691 \cdot 10^9 ]]$ 
```

```
> print( 'x'[nn] = xtilde[nn] );
```

$$x_{10} = \begin{bmatrix} 1.00004398674832 \\ 0.999917968604747 \\ 1.00006472153652 \\ 0.999971531715629 \\ 1.00000772224079 \\ 0.999998655571445 \\ 1.00000015071885 \\ 0.999999989477472 \\ 1.00000000041624 \\ 0.99999999992876 \end{bmatrix} \quad (5.8)$$

We merken op dat de oplossing al iets minder nauwkeurig is na het verhogen van de dimensie van het stelsel.

```
> nn := 15:
  print( 'n' = nn );
```

$n = 15$ (5.9)

```
> print( 'A'[nn] = Ahw[nn] );
```

$$A_{15} = \begin{bmatrix} [1., 2., 4., 8., 16., 32., 64., 128., 256., 512., 1024., 2048., 4096., 8192., 16384. \\], \\ [1., 3., 9., 27., 81., 243., 729., 2187., 6561., 19683., 59049., 177147., 531441., \\ 1.594323 \cdot 10^6, 4.782969 \cdot 10^6], \\ [1., 4., 16., 64., 256., 1024., 4096., 16384., 65536., 262144., 1.048576 \cdot 10^6, \\ 4.194304 \cdot 10^6, 1.6777216 \cdot 10^7, 6.7108864 \cdot 10^7, 2.68435456 \cdot 10^8], \\ [1., 5., 25., 125., 625., 3125., 15625., 78125., 390625., 1.953125 \cdot 10^6, \\ 9.765625 \cdot 10^6, 4.8828125 \cdot 10^7, 2.44140625 \cdot 10^8, 1.220703125 \cdot 10^9, 6.103515625 \cdot 10^9], \\ [1., 6., 36., 216., 1296., 7776., 46656., 279936., 1.679616 \cdot 10^6, 1.0077696 \cdot 10^7, \\ 6.0466176 \cdot 10^7, 3.62797056 \cdot 10^8, 2.176782336 \cdot 10^9, 1.3060694016 \cdot 10^{10}, \\ 7.8364164096 \cdot 10^{10}], \\ [1., 7., 49., 343., 2401., 16807., 117649., 823543., 5.764801 \cdot 10^6, 4.0353607 \cdot 10^7, \\ 2.82475249 \cdot 10^8, 1.977326743 \cdot 10^9, 1.3841287201 \cdot 10^{10}, 9.6889010407 \cdot 10^{10}, \\ 6.78223072849 \cdot 10^{11}], \\ [1., 8., 64., 512., 4096., 32768., 262144., 2.097152 \cdot 10^6, 1.6777216 \cdot 10^7, \\ 1.34217728 \cdot 10^8, 1.073741824 \cdot 10^9, 8.589934592 \cdot 10^9, 6.8719476736 \cdot 10^{10}, \\ 5.49755813888 \cdot 10^{11}, 4.398046511104 \cdot 10^{12}]. \end{bmatrix} \quad (5.10)$$

```

[ 1., 9., 81., 729., 6561., 59049., 531441., 4.782969 106, 4.3046721 107,
3.87420489 108, 3.486784401 109, 3.1381059609 1010, 2.82429536481 1011,
2.541865828329 1012, 2.2876792454961 1013 ],
[ 1., 10., 100., 1000., 10000., 100000., 1.000000 106, 1.0000000 107,
1.00000000 108, 1.000000000 109, 1.0000000000 1010, 1.00000000000 1011,
1.000000000000 1012, 1.0000000000000 1013, 1.00000000000000 1014 ],
[ 1., 11., 121., 1331., 14641., 161051., 1.771561 106, 1.9487171 107,
2.14358881 108, 2.357947691 109, 2.5937424601 1010, 2.85311670611 1011,
3.138428376721 1012, 3.4522712143931 1013, 3.79749833583241 1014 ],
[ 1., 12., 144., 1728., 20736., 248832., 2.985984 106, 3.5831808 107,
4.29981696 108, 5.159780352 109, 6.1917364224 1010, 7.43008370688 1011,
8.916100448256 1012, 1.06993205379072 1014, 1.28391846454886 1015 ],
[ 1., 13., 169., 2197., 28561., 371293., 4.826809 106, 6.2748517 107,
8.15730721 108, 1.0604499373 1010, 1.37858491849 1011, 1.792160394037 1012,
2.3298085122481 1013, 3.02875106592253 1014, 3.93737638569929 1015 ],
[ 1., 14., 196., 2744., 38416., 537824., 7.529536 106, 1.05413504 108,
1.475789056 109, 2.0661046784 1010, 2.89254654976 1011, 4.049565169664 1012,
5.6693912375296 1013, 7.93714773254144 1014, 1.11120068255580 1016 ],
[ 1., 15., 225., 3375., 50625., 759375., 1.1390625 107, 1.70859375 108,
2.562890625 109, 3.8443359375 1010, 5.76650390625 1011, 8.649755859375 1012,
1.29746337890625 1014, 1.94619506835938 1015, 2.91929260253906 1016 ],
[ 1., 16., 256., 4096., 65536., 1.048576 106, 1.6777216 107, 2.68435456 108,
4.294967296 109, 6.8719476736 1010, 1.099511627776 1012, 1.7592186044416 1013,
2.81474976710656 1014, 4.50359962737050 1015, 7.20575940379279 1016 ]]

```

```

> print( 'x'[nn] = xtilde[nn] );

```

(5.11)

$$x_{15} = \begin{bmatrix} -19457.5502911755 \\ 43516.5171453505 \\ -43189.9565513271 \\ 25321.3638101348 \\ -9828.83342597758 \\ 2682.86041129300 \\ -530.819434162558 \\ 79.0756800431057 \\ -7.54764817090229 \\ 1.69595368938154 \\ 0.958435965387637 \\ 1.00176863641223 \\ 0.999949234487738 \\ 1.00000088093507 \\ 0.999999993019572 \end{bmatrix} \quad (5.11)$$

In het geval $n = 15$ zien we dat de oplossing ver verwijderd is van de eigenlijke oplossing van het stelsel. Hoe kunnen we dit verklaren?

2.8. en 2.9. Conditionering en stabiliteit

Conditiegetal

Het conditiegetal van een matrix wordt gedefinieerd door

$$\kappa_p(A) = \frac{\max \left(\frac{\|Ax\|_p}{\|x\|_p} \right)}{\min \left(\frac{\|Ax\|_p}{\|x\|_p} \right)} = \|A\|_p \|A^{-1}\|_p.$$

Hierbij neemt men vaak $p = \infty$, met $\|A\| = \|A\|_\infty = \max \sum_{j=1}^n |a_{ij}|$, of $p = 2$.

Het conditiegetal geeft a priori informatie over de kwaliteit van de output van een algoritme. In het ideale geval is $\kappa_p(A) = 1$. Dit wil zeggen dat de fouten op de input niet doorwerken en vergroten.

```
> unassign('n');
condh := Matrix( nops(N)+1, 2 ):
condh[1] := < 'n', 'cond(A)' >:
```



```

for i from 1 to nops(N) do
  condh[i+1] := < N[i], evalf[5]( ConditionNumber( Ahw[N[i]] )
) >;
end:
print( condh );

```

n	$cond(A)$
5	232210.
6	$8.3872 \cdot 10^6$
7	$3.4194 \cdot 10^8$
8	$1.5607 \cdot 10^{10}$
9	$7.9051 \cdot 10^{11}$
10	$4.4070 \cdot 10^{13}$
11	$2.6845 \cdot 10^{15}$
12	$1.7751 \cdot 10^{17}$
13	$1.2670 \cdot 10^{19}$
14	$9.7116 \cdot 10^{20}$
15	$7.9821 \cdot 10^{22}$

(6.1.1)

We stellen vast dat het conditiegetal zeer snel stijgt in functie van de dimensie van de matrix (i.e., met n). Dit stelsel is dus slecht geconditioneerd voor grote dimensies. Dit verklaart natuurlijk waarom de fout voor $n = 15$ heel groot was.

Residu vector

Als \tilde{x} de berekende oplossing is voor het stelsel $A \cdot x = y$, dan wordt de residu vector gegeven door $r = y - A \tilde{x}$.

Het residu geeft eigenlijk weer hoe goed onze berekende oplossing aan de vergelijkingen van het stelsel voldoet.

Verwar dit zeker niet met de error of fout!

```

> r := table([]):
for i from 1 to nops(N) do
  r[N[i]] := yhw[N[i]] - Ahw[N[i]] . xtilde[N[i]]:
end:

```

Voor Gaussische eliminatie met partiële pivoting zou het relatieve residu van de grootte-orde van de machine epsilon ϵ moeten zijn.

Met andere woorden zullen we dus controleren dat $\frac{\|y - A \tilde{x}\|}{\|A\| \|\tilde{x}\|} \leq \rho \epsilon$.

```

> check1 := Matrix( nops(N)+1, 5 ):
xt := `#mover(mi("x"),mo("&sim;"))`:
check1[1] := < 'n', 'norm'(r), 'norm'(A), 'norm'(xt),
'norm'(r)/('norm'(A)*'norm'(xt)) >:
for i from 1 to nops(N) do
  Nr := Norm( r[N[i]] ):
  NAhw := Norm( Ahw[N[i]] ):
  Nxtilde := Norm( xtilde[N[i]] ):
  check1[i+1] := < N[i], evalf[5]( Nr ), evalf[5]( NAhw ),
evalf[5]( Nxtilde ), evalf[5]( Nr/(NAhw*Nxtilde) ) >;
end:
print( check1 );

```

n	'norm'(r)	'norm'(A)	'norm'(\tilde{x})	$\frac{\text{'norm'(r)}}{\text{'norm'(A) 'norm'(\tilde{x})}}$
5	0.	1555.	1.	0.
6	0.	19608.	1.	0.
7	0.	299590.	1.	0.
8	0.	5.3808 10 ⁶	1.	0.
9	0.	1.1111 10 ⁸	1.	0.
10	1.8626 10 ⁻⁸	2.5937 10 ⁹	1.0001	7.1808 10 ⁻¹⁸
11	9.5367 10 ⁻⁷	6.7546 10 ¹⁰	1.0008	1.4107 10 ⁻¹⁷
12	0.000015259	1.9415 10 ¹²	1.0647	7.3818 10 ⁻¹⁸
13	0.0042114	6.1055 10 ¹³	139.41	4.9479 10 ⁻¹⁹
14	0.062392	2.0852 10 ¹⁵	1253.8	2.3864 10 ⁻²⁰
15	8.	7.6861 10 ¹⁶	43517.	2.3918 10 ⁻²¹

(6.2.1)

```

> eps := evalf[5]( 2^(-52) );
      eps := 2.2204 10-16

```

(6.2.2)

▼ Error vector

Als \tilde{x} een berekende oplossing is voor het stelsel $A \cdot x = y$ en x^* de exacte oplossing, dan wordt de error vector gegeven door $e = x^* - \tilde{x}$.

De error of fout geeft dus weer hoe ver we verwijderd zijn van de echte (exacte) oplossing van het stelsel lineaire vergelijkingen.

Verwar dit zeker niet met het residu!

Als we de exacte oplossing niet kennen, kunnen we de relatieve error alleen afschatten :

$$\frac{\|x^* - \tilde{x}\|}{\|x^*\|} \leq \rho \epsilon \kappa(A).$$

Dit geeft ons a priori een beeld van het worst-case scenario.

```
> check2 := Matrix( nops(N)+1, 2 ):
check2[1] := < 'n', 'epsilon . kappa (A)' >:
> for i from 1 to nops(N) do
  conDA := ConditionNumber( Ahw[N[i]] ):
  check2[i+1] := < N[i], evalf[5]( eps*conDA ) >;
end:
print( check2 );
```

n	$\epsilon \cdot \kappa(A)$
5	$5.1560 \cdot 10^{-11}$
6	$1.8622 \cdot 10^{-9}$
7	$7.5924 \cdot 10^{-8}$
8	$3.4654 \cdot 10^{-6}$
9	0.00017552
10	0.0097851
11	0.59607
12	39.414
13	2813.2
14	215640.
15	$1.7724 \cdot 10^7$

(6.3.1)

Vermits we hier wel de exacte oplossing x^* kennen, kunnen we de relatieve error ook echt berekenen.

```
> check3 := Matrix( nops(N)+1, 4 ):
check3[1] := < 'n', 'norm (e)', 'norm (e)' / 'norm (x)',
'epsilon . kappa (A)' >:
for i from 1 to nops(N) do
  abserror := Norm( xtilde[N[i]] - Vector(N[i],1) );
  Nx := Norm( Vector(N[i],1) );
  relerror := abserror/Nx;
  check3[i+1] := < N[i], evalf[5]( abserror ), evalf[5](
relerror), evalf[5](eps*ConditionNumber( Ahw[N[i]] ))>;
end:
print( check3 );
```

(6.3.2)

n	$norm(e)$	$\frac{norm(e)}{norm(x)}$	$\epsilon \cdot \kappa(A)$
5	0.	0.	$5.1560 \cdot 10^{-11}$
6	0.	0.	$1.8623 \cdot 10^{-9}$
7	0.	0.	$7.5924 \cdot 10^{-8}$
8	0.	0.	$3.4654 \cdot 10^{-6}$
9	0.	0.	0.00017552
10	0.000082031	0.000082031	0.0097853
11	0.00080670	0.00080670	0.59607
12	0.075316	0.075316	39.414
13	138.41	138.41	2813.2
14	1252.8	1252.8	215640.
15	43516.	43516.	$1.7723 \cdot 10^7$

(6.3.2)