

Algebra lineare numerica in Matlab

Alvise Sommariva

Università degli Studi di Padova
Dipartimento di Matematica Pura e Applicata

3 gennaio 2019

Fattorizzazione LU

Il comando `lu` calcola la corrispettiva fattorizzazione di una matrice A con n righe e colonne, ottenuta mediante eliminazione di Gauss con pivoting.

Il comando è

$$[L, U, P] = \text{lu}(A)$$

e determina le matrici

- $L = (l_{i,j}) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ triangolare inferiore, ovvero tale che $l_{i,j} = 0$ se $j < i$ con $l_{i,i} = 1$,
- $U = (u_{i,j}) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ triangolare superiore, ovvero tale che $u_{i,j} = 0$ se $j > i$,
- $P = (p_{i,j}) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ di permutazione, ovvero con esclusivamente un valore non nullo e pari a 1 per ogni riga e colonna,

cosicché $PA = LU$.

Fattorizzazione LU

Vediamo un esempio.

```
>> A=[4 -2 -1 0; -2 4 1 0.5; -1 1 4 1; 0 0.5 1 4];
>> [L,U,P]=lu(A);
>> % L triang. inf. con elementi diagonali uguali a 1
>> L
L =
    1.0000      0      0      0
   -0.5000    1.0000      0      0
   -0.2500    0.1667    1.0000      0
    0      0.1667    0.2500    1.0000
>> % L triangolare sup.
>> U
U =
    4.0000    -2.0000   -1.0000      0
     0      3.0000    0.5000    0.5000
     0        0      3.6667    0.9167
     0        0        0      3.6875
>> % P di permutazione
>> P
P =
    1      0      0      0
    0      1      0      0
    0      0      1      0
    0      0      0      1
>>
```

Soluzione di sistemi lineari

Supponiamo sia

- $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, con $\det(A) \neq 0$,
- $b \in \mathbb{R}^n$,

In tali ipotesi, esiste un unico $x^* \in \mathbb{R}^n$ che risolva il **sistema lineare**

$$Ax = b.$$

Sotto queste ipotesi si può provare che se $PA = LU$, allora necessariamente

- $\det(P) = \pm 1$, $P^{-1} = P^T$,
- $\det(L) = 1$
- $\det(U) \neq 0$.

Quindi, posto $Pb = c$

$$Ax = b \Leftrightarrow PAx = Pb \Leftrightarrow LUx = Pb = c$$

Di conseguenza

- posto $y = Ux$, y è soluzione del sistema triangolare inferiore $Ly = c$;
- calcolato y , la soluzione x del sistema $Ax = b$ è pure soluzione del sistema triangolare superiore $Ux = y$;

I due sistemi lineari

$$Ly = c, \quad Ux = y$$

possono essere convenientemente essere risolti rispettivamente mediante sostituzione in avanti e all'indietro in $O(n^2)$ operazioni moltiplicative.

Soluzione di sistemi lineari

L'ambiente Matlab utilizza questa e altre strategie per risolvere i sistemi lineari.
A tal proposito, digitando "help \\" ricaviamo

```
>> help \
    \
    Backslash or left matrix divide.
A\b is the matrix division of A into B, which is roughly the
same as INV(A)*B , except it is computed in a different way.
If A is an N-by-N matrix and B is a column vector with N
components, or a matrix with several such columns, then
X = A\b is the solution to the equation A*X = B. A warning
message is printed if A is badly scaled or nearly singular.
A\YEY(SIZE(A)) produces the inverse of A.
...
See also ldivide, rdivide, mrdivide.

Reference page for mldivide
Other functions named mldivide
>>
```

In pratica tale comando serve per poter risolvere sistemi lineari del tipo $Ax = b$.

Soluzione di sistemi lineari

Vediamo un esempio.

```
>> A=[1 3 5; 2 4 5; 1 1 1];
>> % verifichiamo che det(A) non e' nullo
>> % (ovvero la matrice A e' invertibile)
>> det(A)
ans =
    -2
>> % definiamo il termine noto "b"
>> b=[1 1 1]';
>> % calcoliamo la soluzione di A*x=b;
>> % attenzione che e' "\" e non "/".
>> x=A\b
x =
    2
   -2
    1
>> A*x
ans =
    1
    1
    1
>> % Quindi visto che "b" e' il vettore colonna [1 1 1]'
>> % abbiamo che "x" e' la soluzione richiesta.
```

Si supponga di dover risolvere il sistema lineare $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ con $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $\det(A) \neq 0$, $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$.

Per una matrice A in generale il metodo di eliminazione gaussiana richiede $O(n^3/3)$ operazioni, calcolando la soluzione esatta.

Qualora si sia interessati a una approssimazione della soluzione esatta, ad esempio con un certo numero di cifre decimali esatte, e magari n sia molto grande, o A con molte componenti nulle, tipicamente si utilizzano metodi iterativi, che spesso raggiungono questo risultato con complessità dell'ordine $O(n^2)$.

Un primo esempio di **metodo iterativo** è quello di **Jacobi**, che calcola una sequenza di vettori $x^{(k)}$ che in certe ipotesi si dimostra **convergono** alla soluzione x^* .

Metodi iterativi

In dettaglio, se $A = (a_{i,j})$ e $a_{k,k} \neq 0$ per $k = 1, \dots, n$,

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

con $i = 1, \dots, n$.

Un altro metodo iterativo, è quello di Gauss-Seidel, in cui

$$x_i^{(k+1)} = \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(k)} \right) / a_{ii}, \quad (2)$$

con $i = 1, \dots, n$.

Metodi iterativi

Risulta possibile riscrivere questi metodi in forma matriciale.

Sia

- $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ una matrice quadrata,
- $A = P - N$ un cosiddetto **splitting della matrice** A , con $\det(P) \neq 0$

Allora consideriamo metodi le cui iterazioni siano fornite dalle iterazioni successive

$$x^{(k+1)} = P^{-1}N x^{(k)} + P^{-1}b. \quad (3)$$

Sia $A = D - E - F$ con

- 1 D matrice diagonale,
- 2 E triangolare inferiore,
- 3 F triangolare superiore.

Allora

- il metodo di Jacobi corrisponde a scegliere, se D è invertibile, $P = D$, $N = E + F$,
- il metodo di Gauss-Seidel corrisponde a scegliere, se D è invertibile, $P = D - E$, $N = F$.

Implementazione di alcuni metodi iterativi

Implementiamo in Matlab tali routines, con la caratterizzazione matriciale.

```
function [x,errs,iter,flag]=metodo_jacobi(A,x,b,maxit,tol)

% oggetto:
% la routine risolve il sistema lineare Ax=b mediante
% il metodo di Jacobi
%
% input:
% A: matrice quadrata non singolare
% x: approssimazione iniziale della soluzione
%     (vettore colonna)
% b: termine noto (vettore colonna)
% maxit: numero massimo di iterazioni
% tol: tolleranza del metodo di Jacobi
%
% output:
% x: approssimazione della soluzione, fornita dal
%     metodo di Jacobi.
% errs: norme dell'errore
%         norm(x_new-x_old)/norm(x_new)
%         al variare delle iterazioni, ovvero lo step
%         relativo.
% iter: numero di iterazioni del metodo
% flag: 0: si e' raggiunta l'approssimazione
%         desiderata della soluzione
%         1: non si e' raggiunta l'approssimazione
%             desiderata della soluzione
```

Implementazione di alcuni metodi iterativi

```
% inizializzazioni
flag=0;
% --- le matrici P, N per il metodo di Jacobi ---
P=diag(diag(A));
% se il determinante di P e' uguale a "1", allora
% il metodo di Jacobi non si puo' applicare in
% quanto qualche componente A(k,k)=0;
% in effetti P e' una matrice diagonale,
% il determinante di P e' il prodotto degli elementi
% sulla diagonale per cui e' nullo sse qualche
% A(k,k)=0;
if det(P) == 0
    errs=[]; iter=0; flag=1; return;
end
N=diag(diag(A))-A;
% --- iterazioni del metodo di Jacobi ---
for iter=1:maxit
    x_old=x;
    x=P\ (N*x_old+b); % nuova iterazione
    % calcolo step relativo
    errs(iter)=norm(x-x_old)/norm(x);
    % se error e' suff. piccolo si esce dalla routine
    if (errs(iter)<=tol), return, end
end
% se abbiamo raggiunto questo punto abbiamo fatto
% troppe iterazioni senza successo e quindi
% poniamo "flag=1".
flag=1;
```

Commento a metodo_jacobi

Cominciamo discutendo il codice `metodo_jacobi`.

- Dapprima inizializziamo le variabili. In particolare se si esce correttamente `flag=0`, come da inizializzazione, e si assegnano le altre variabili di output.
- Di seguito, come suggerito dalla versione matriciale, definiamo M , N , facendo attenzione al caso in cui M abbia qualche qualche componente diagonale nulla, ovvero non sia singolare. In tal caso assegniamo `flag=1` e usciamo dalla routine per `return`.
- Entriamo nel ciclo for che fa iterazioni fino a quando il loro indice `iter` non supera `maxit`.
- Assegna a `x_old` il valore della vecchia iterazione e calcola la nuova iterazione mediante il comando Matlab "`\`". Si osservi che la matrice M è diagonale e quindi, una volta calcolato $N*x_old+b$, Matlab risolve il sistema in $O(n)$ divisioni (pensarci su).

Commento a metodo_jacobi

- Nella riga successiva, alla k -sima iterazione valuta la quantità

$$\frac{\|x - x_{\text{old}}\|_2}{\|x\|_2}$$

dove al solito se $u = (u_1, \dots, u_n)$ allora

$$\|u\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n u_i^2}$$

e assegna tale valore a `errs(iter)`.

- Se la quantità `errs(iter)` è minore o uguale della tolleranza `tol` esce dalla routine, altrimenti prosegue a iterare il ciclo `for`.
- Se esce dal ciclo `for` dopo `maxit` iterazioni, pone `flag=1` perché nel numero di iterazioni richieste non ha trovato la soluzione.

La routine demo_jacobi

Per testare il metodo salviamo la seguente **demo_jacobi**.

```
function demo_jacobi

% demo relativa al metodo di Jacobi, per la
% soluzione di sistemi lineari Ax=b.

% problema A*x=b
A=gallery('poisson',10); % matrice
sol=ones(size(A,1),1); % soluzione
b=A*sol; % termine noto
% preferenze
maxit=100000; % numero massimo di iterazioni
tol=10^(-6); % tolleranza
x0=zeros(size(b)); % vettore iniziale
% soluzione col metodo di Jacobi
[x,errs,iter,flag]=metodo_jacobi(A,x0,b,maxit,tol);
% norma 2 residuo relativo
err=norm(b-A*x,2)/norm(b);
% statistiche
fprintf('\n\t dimensione matrice: %6.0f', size(A,1));
fprintf('\n\t numero iterazioni : %6.0f', iter);
fprintf('\n\t flag : %6.0f', flag);
fprintf('\n\t residuo relativo : %1.2e \n\n', err);
```

Commento a demo_jacobi

La demo non è troppo complicata, ma ha alcuni aspetti interessanti da discutere.

- La prima riga è

```
A=gallery('poisson',10);
```

calcola la matrice di Poisson P_{10} che è una matrice con 100 righe e colonne. Digitando `help gallery` nella command-window, si capisce che tale gallery permette di definire molte matrici di vario interesse matematico.

- Si impone che la soluzione `sol` sia un vettore colonna che abbia lo stesso numero di righe dell'ordine della matrice, e tutte le componenti uguali a 1.
- Se `sol` è la soluzione del sistema lineare $Ax = b$, necessariamente $b = A * \text{ttsol}$.
- Quale vettore iniziale, si utilizza il vettore colonna `x`, che abbia la stessa dimensione di `b`, ma con componenti tutte nulle.
- Il metodo di Jacobi fornisce l'approssimazione `x` della soluzione `sol`.
- Di seguito si calcola la norma 2 del residuo dovuto a `x` (relativo rispetto al termine noto `b`), ovvero

$$\frac{\|b - A * \text{sol}\|_2}{\|b\|_2}.$$

- Alla fine si salvano alcune statistiche.

Commento a demo_jacobi

Alcuni teoremi asseriscono che il metodo di Jacobi, genera una sequenza di vettori $\{x^{(k)}\}$ che converge alla soluzione esatta, nel nostro esempio sol.
In effetti, da command-window otteniamo

```
>> demo_jacobi

dimensione matrice:      100
numero iterazioni :      255
flag                 :      0
residuo relativo   : 5.42e-06

>>
```

Nota.

Si noti che la statistica della demo è il residuo relativo e non lo step relativo proprio delle iterazioni di

metodo_jacobi

Per questo, pure essendo lo step relativo inferiore alla tolleranza, nel nostro caso 10^{-6} , il residuo relativo è maggiore (ovvero $5.42 \cdot 10^{-6}$).

Esercizi. La routine fattorizzazione LU

Esercizio (1)

Il seguente pseudocodice

```
function [L,A]=fattorizzazione_LU(A)
    for k=1,...,n-1 do
        lk,k = 1
        for i=k+1,...,n do
            li,k =  $\frac{a_{i,k}}{a_{k,k}}$ 
            for j=k,...,n do
                ai,j = ai,j - li,kak,j
            end
        end
    end
    ln,n = 1
```

calcola la fattorizzazione LU di una matrice $A = (a_{i,j})$ data in input, e in output offre le matrici triangolari $L = (l_{i,j})$ e $U = (u_{i,j})$ che corrisponde alla matrice A alla fine del processo.

Lo si implementi in Matlab mediante la function fattorizzazione_LU ricordando che n è il numero di righe e colonne di A .

Esercizio (2)

Si scriva uno script demo_eliminazione_gaussiana che definita la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

e il termine noto

$$b = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}$$

calcoli la soluzione del sistema lineare $Ax = b$, risolvendo i due sistemi triangolari citati in precedenza (con P uguale alla matrice identica), mediante il comando \ di Matlab.

La soluzione corretta è

$$x = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Esercizio

Si modifichino i files metodo_jacobi e demo_jacobi, così da definire metodo_GS e demo_GS, che al posto di Jacobi, implementino e testino il metodo di Gauss-Seidel.

- *A tal proposito, si usi la sua descrizione matriciale, coinvolgente le matrici M e N .*
- *Nello svolgimento della routine, si utilizzino i comandi Matlab tril e triu (aiutarsi con l'help di Matlab).*