

# Corso di Laurea in Ingegneria Biomedica

## Laboratorio di Algebra Lineare Numerica

### A.A. 2018/2019 – I Ciclo

## Esercitazione 3

Creare una cartella <cognome> in C: dove verranno salvati i file creati nella sessione di lavoro. Appena entrati in MATLAB posizionarsi in <cognome>.  
Risolvere in ambiente MATLAB i seguenti esercizi.

- Siano dati i metodi dei gradienti coniugati e di Gauss-Seidel, controllare l'implementazione di ogni passo
 
$$[x, \text{iter}] = \text{conj\_grad}(A, b, x_0, \text{tol}, N_{\text{max}})$$

$$[x, \text{iter}] = \text{g\_seidel}(A, b, x_0, \text{tol}, N_{\text{max}})$$

1. Realizzare una function MATLAB **SOR.m** per la risoluzione di sistemi lineari con il relativo metodo iterativo. Sintassi:  $[x, \text{iter}] = \text{SOR}(A, b, x_0, \text{tol}, N_{\text{max}}, \text{omega})$

2. Nello script **ex2.m** utilizzare, quando possibile, i metodi iterativi di Gauss-Seidel, Gradienti coniugati e SOR implementati nei rispettivi m-file: **g\_seidel.m**, **conj\_grad.m** e **SOR.m**, per la risoluzione dei seguenti sistemi lineari  $Ax=b$ , ove

$$(a) \quad A = \begin{bmatrix} 5 & 0 & -1 & 2 \\ -2 & 4 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -1 \\ 2 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}, \quad b = [15 \ -4 \ -8 \ 3]^T;$$

prima con precisione  $\text{tol}=1e-3$  e poi  $\text{tol}=1e-5$ . Controllare le condizioni di convergenza dei metodi.

Soluzione esatta  $x = [3 \ 1 \ -2 \ -1]^T$ .

(b) A ha dimensione n, **pentadiagonale**. Le uniche diagonali non nulle di A, oltre a quella principale che ha tutti elementi pari a 4, sono la prima e la terza sopra e sotto la diagonale principale che hanno elementi pari a -1. Come sempre b è scelto in modo tale che la soluzione esatta del sistema sia  $x = \text{ones}(n,1)$ ,  $x_0 = \text{zeros}(n,1)$ ,  $n=10,100,1000$ , con precisione  $\text{tol}=1e-5$  e  $N_{\text{max}}=1000$ , (per avere il grafico di sparsità **spy(A)**)

(c) Sistema a blocchi

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 4 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

che ha soluzione esatta  $x = [1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1]^T$ , prima con precisione  $\text{tol}=1e-3$  e poi  $\text{tol}=1e-5$ .

Stampare in una tabella le componenti delle tre soluzioni e il numero di iterazioni utilizzate da ciascun metodo per ottenere la soluzione a meno di una tolleranza  $\text{tol}=10^{-3}$ . Valutare la velocità di convergenza dei metodi nella risoluzione dei sistemi lineari dati in termini del numero di iterazioni. Calcolare inoltre la norma del vettore errore tra soluzione esatta e soluzione calcolata.

3. **Metodi diretti vs metodi iterativi.** Nello script *ex3.m* utilizzare il metodo iterativo dei Gradienti coniugati *conj\_grad.m* ed il metodo diretto di eliminazione di Gauss ('\`\`' di MATLAB) per la risoluzione dei seguenti sistemi lineari  $Ax=b$ , ove  $A=\text{hilb}(n)$ ,  $n=8,12,15$  con precisione  $\text{tol}=1e-6$ ,  $x_0=\text{zeros}(n,1)$ . Visualizzare gli errori ottenuti e il condizionamento dei sistemi lineari.

4. **Precondizionatori.** Nello script *ex4.m* Consideriamo la matrice  $A$  di dimensione  $m \times m$  ottenuta dalla discretizzazione alle differenze finite dell'operatore di Laplace sul quadrato unitario  $[-1,1] \times [-1,1]$ . Questa matrice è stata generata dal comando

**G=numgrid('S',n); A=delsq(G);**

dove  $m=(n-2)^2$ .  $A$  è simmetrica def. pos. e diventa mal condizionata per valori grandi di  $m$ .

- Calcolare il suo numero di condizionamento per  $m=400$  e  $m=1600$ .
- (a) Costruire un preconditionatore  $M$  mediante fattorizzazione incompleta di Cholesky  $M=R^T R$  definito da IC(0) generato dal comando  
`[R]= ichol(A, struct('type','nofill'));`
- (b) Costruire un preconditionatore diagonale, uguale alla diagonale della matrice  $A$ :  
`M=diag(diag(A));`
- Calcolare il numero di condizionamento di  $M^{-1}A$ .
- Risolvere il sistema lineare  $Ax=b$  dove  $b=A*\text{ones}(m,1)$  con il metodo dei gradienti coniugati con e senza i due diversi condizionatori confrontando il numero di iterazioni richieste.  
`[X,FLAG,RELRES,ITER] = pcg(A,b,1e-10,200,M)`

RELRES: restituisce il residuo normalizzato definito come segue:  $\frac{\|b - Ax\|_2}{\|b\|_2}$

- Visualizzare in un grafico il vettore `resvec` relativo a ciascuno dei metodi.

### Verifica condizioni di convergenza

Costruire a partire dalla matrice  $A$

- la matrice diagonale  $D$  avente come elementi gli elementi diagonali di  $A$  (**D=diag(diag(A))**);
- La matrice  $L$  ottenuta da  $A$  considerando solo il triangolo inferiore esclusi gli elementi diagonali, usare l'istruzione **L=tril(A,-1)**;
- La matrice  $U$  ottenuta da  $A$  considerando solo il triangolo superiore esclusi gli elementi diagonali, usare l'istruzione **U=triu(A,1)**;

Costruire le matrici della decomposizione  $N$  e  $P$ , per ciascuno dei metodi considerati Gauss-Seidel, SOR (Gauss-Seidel con rilassamento):

Gauss\_Seidel  $\rightarrow N = D+L, P = -U$

SOR  $\rightarrow N = D+\omega L; P = ((1-\omega)*D-\omega*U);$

Costruire la matrice di Iterazione  $M=\text{inv}(N)*P$ ; Calcolare il raggio spettrale di  $M$ , cioè l'autovalore di modulo massimo, ( $\rho = \text{abs}(\text{eigs}(M,1,'lm'))$ ); oppure  $\|M\|_1$