

МАТЛАВ в научных исследованиях

Лекция № 4.

Суммы, произведения, интегралы.
Линейная алгебра

Н. Ю. Золотых

ННГУ, ВМК, сентябрь–декабрь 2008

Содержание

1 Суммы, разности, произведения

1.1	Суммы	
1.2	Разности	
1.3	Произведения	
1.4	Сочетание произведений и суммирования	

2 Интегрирование

2.1	Правило прямоугольников	1
2.2	Правило трапеций	1
2.3	Правило Симпсона	1
2.4	Метод Лобатто	1
2.5	Двойные интегралы	1

3 Системы линейных уравнений

3.1	Векторные и матричные нормы	1
-----	---------------------------------------	---

3.2	Команды деления	1
3.3	Абсолютная и относительна ошибка	2
3.4	Число обусловленности	2
3.5	Пример: матрицы Гильберта	2
4	Собственные числа и собственные векторы	2

1. Суммы, разности, произведения

1.1. Суммы

```
sum(a)
```

```
cumsum(a)
```

```
sum(A)
```

```
cumsum(A)
```

```
sum(A, 2)
```

```
cumsum(A, 2)
```

```
a = 1:20,
```

```
b = cumsum(a),
```

```
plot(a, a, a, b)
```

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{1}{n^2} = \frac{\pi^2}{6}$$

```
N = 100;  
n = 1:N;  
a = n.^(-2);  
s = cumsum(a);  
lim = pi^2/6  
s(end)  
  
plot(n, s, 'b', [0 N], [lim lim], 'r')  
grid  
xlabel('n')  
ylabel('\Sigma_{k=1}^n {1}/{k^2}')
```



```
relerr = abs(s - lim)/lim;  
  
semilogy(relerr)  
xlabel('n');  
ylabel('Relative error');
```

$$g(m) = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k^m}$$

```
n=1000; k=1:n;  
m=2;    f=k.^(-m); plot(cumsum(f))  
m=1.5;  f=k.^(-m); plot(cumsum(f))  
m=1.2;  f=k.^(-m); plot(cumsum(f))
```

1.2. Разности

```
diff(a)
```

Пример: численное дифференцирование

```
h = 0.1;  
x = 0:h:1;  
f = exp(x);  
plot(x, f)
```

```
d = diff(f)/h;  
plot(x, f, 'b', x(1:(end - 1)), d, 'r')  
plot(x, f, 'b', x(1:(end - 1)) + h/2, d, 'r')
```

1.3. Произведения

```
prod(a)  
cumprod(a)
```

Пример: факториал

```
n = 200;  
k = 1:n;  
kf = cumprod(k);  
plot(kf, '.')  
sum(isinf(kf))  
sum(isfinite(kf))
```

1.4. Сочетание произведений и суммирования

$$\sum_{n=1}^{\infty} \frac{x^n}{n!} = e^x$$

```
N = 5;  
n = 1:N;  
ni = 1./n;  
x = 1;  
M = [1; ni'*x];  
s = sum(cumprod(M))
```

Относительная ошибка:

```
abs(s - exp(1))/exp(1)
```

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ \frac{a}{1} & \frac{a+h}{1} & \frac{a+2h}{1} & \dots & \frac{b}{1} \\ \frac{a}{2} & \frac{a+h}{2} & \frac{a+2h}{2} & \dots & \frac{b}{2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{a}{m} & \frac{a+h}{m} & \frac{a+2h}{m} & \dots & \frac{b}{m} \end{pmatrix}$$

$$\text{cumprod}(M) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ \frac{a}{1} & \frac{a+h}{1} & \frac{a+2h}{1} & \dots & \frac{b}{1} \\ \frac{a^2}{2!} & \frac{(a+h)^2}{2!} & \frac{(a+2h)^2}{2!} & \dots & \frac{b^2}{2!} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{a^m}{m!} & \frac{(a+h)^m}{m!} & \frac{(a+2h)^m}{m!} & \dots & \frac{b^m}{m!} \end{pmatrix}$$

cm. exptaylor

2. Интегрирование

$$I = \int_0^3 \frac{x}{\sin x} dx$$

2.1. Правило прямоугольников

```
n = 100;  
h = 3/n;  
x = h/2:h:3;  
f = x./sin(x);  
plot(x,f);  
plot(h*cumsum(f))  
grid  
sum(h*f)  
hold on;
```

2.2. Правило трапеций

```
plot(cumtrapz(x, f), 'r')  
trapz(x, f)
```

2.3. Правило Симпсона

```
quad('x./sin(x)', eps, 3) % tol=1e-3  
[q, i] = quad('x./sin(x)', eps, 3, 1e-4)
```

2.4. Метод Лобатто

```
quadl('x./sin(x)', eps, 3) % tol=1e-6  
[q,i]=quadl('x./sin(x)', eps, 3, 1e-4)
```

2.5. Двойные интегралы

$$I = \int_0^{\pi} \int_0^{\pi} \sin(xy) \, dx \, dy$$

```
h = .1;  
x = [0:h:pi];  
[X, Y] = meshgrid(x);  
F = sin(X.*Y).^2;  
surf1(X, Y, F)  
h^2*sum(F(:))           % try h=0.01  
  
dblquad('sin(x.*y).^2', 0, pi, 0, pi)
```

3. Системы линейных уравнений

3.1. Векторные и матричные нормы

$$\begin{aligned}\|x\|_p &= \left(\sum_{j=1}^n |x_j|^p \right)^{1/p}, & \|A\| &= \max_{x \neq 0} \frac{\|Ax\|}{\|x\|}, \\ \|x\|_1 &= \sum_{j=1}^n |x_j|, & \|A\|_1 &= \max_{j=1, \dots, n} \sum_{i=1}^n |a_{ij}|, \\ \|x\|_2 &= \sqrt{\sum_{j=1}^n |x_j|^2}, & \|A\|_2 &= \max_{i=1, \dots, n} \lambda_j(A^T A) \leq \sqrt{\sum_{i,j=1}^n |a_{ij}|^2}, \\ \|x\|_\infty &= \max_{j=1, \dots, n} |x_j|, & \|A\|_\infty &= \max_{i=1, \dots, n} \sum_{j=1}^n |a_{ij}|.\end{aligned}$$

Свойство матричной нормы:

$$\|Ax\| \leq \|A\| \cdot \|x\|.$$

```
norm(a, p) % p = 1, 2, 3, ..., Inf  
norm(A, p) % p = 1, 2, Inf, 'fro'
```

'fro' — фробениусова норма:

$$\|A\|_{\text{fro}} = \sqrt{\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}^2}$$

3.2. Команды деления

$$Ax = b, \quad AX = B, \quad YA = B$$

$$x = A \backslash b \quad (x = A^{-1}b)$$

$$X = A \backslash B \quad (x = A^{-1}B)$$

$$Y = B / A \quad (x = BA^{-1})$$

Пример

Построим систему линейных уравнений с заранее известным ответом:

```
n = 500;  
A = rand(n);  
xp = rand(n, 1);  
b = A*xp;
```

Теперь найдем ее решение численно:

```
x = A\b;
```

Найдем норму невязки и абсолютную и относительную ошибку:

```
norm(A*x - b)  
norm(xp - x)  
norm(xp - x)/norm(xp)
```

3.3. Абсолютная и относительная ошибка

Пусть x — точное значение некоторой величины

Пусть $\tilde{x}$ — ее приближенное значение:

$$x \approx \tilde{x}$$

$$\Delta = |x - \tilde{x}| \text{ — абсолютная ошибка}$$

$$\delta = \frac{|x - \tilde{x}|}{|x|} \text{ — относительная ошибка}$$

Если $\delta \approx 10^{-p}$, то число верных значащих цифр в $\tilde{x}$ примерно равно p .

Для матриц и векторов то же самое, только вместо модуля надо брать нормы.

3.4. Число обусловленности

$Ax = b$ — исходная система,

$A(x + \Delta x) = b + \Delta b$ — «возмущенная» система,

Тогда $A\Delta x = \Delta b$ и $\Delta x = A^{-1}\Delta b$.

Откуда

$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq \frac{\|A^{-1}\| \cdot \|\Delta b\|}{\|x\|} \leq \frac{\|A^{-1}\| \cdot \|Ax\|}{\|x\|} \cdot \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|},$$

$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq \|A^{-1}\| \cdot \|A\| \cdot \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|},$$

$$\text{cond}A = \|A^{-1}\| \cdot \|A\|$$

$$\text{отн.ошибка}(x) \leq \text{cond}A \cdot \text{отн.ошибка}(b)$$

Похожая формула справедлива и при возмущении матрицы A

$$\text{отн.ошибка } x \approx \text{cond}A \cdot \varepsilon_M.$$

Если число обусловленности матрицы небольшое, то маленькие (относительные) ошибки во входных данных и в промежуточных результатах при округлении, приведут к маленькой ошибке в решении.

Если число обусловленности матрицы большое, то маленькие (относительные) ошибки во входных данных и в промежуточных результатах при округлении, могут привести к громадной ошибке в решении.

Если число обусловленности «большое», то матрица называется *плохо обусловленной*.

Если число обусловленности «небольшое», то — *хорошо обусловленной*.

<code>cond(A, p)</code>	% число обусловленности
<code>condest(A, p)</code>	% оценка снизу

3.5. Пример: матрицы Гильберта

(плохо обусловленные)

$$A = (a_{ij}), \quad a_{ij} = \frac{1}{i + j - 1}$$

см. `thilbcond`

см. `thilb`

4. Собственные числа и собственные векторы

```
d = eig(A)
```

```
[Q, D] = eig(A)
```