Отчёт по лабораторной работе №4

СЛАУ в Octave

Сырцов Александр Юрьевич

Содержание

1	Цель работы	5
2	Задание	6
3	Выполнение лабораторной работы	7
4	Выводы	16

List of Tables

List of Figures

3.1	Матрица B
	Обращение к элементам
3.3	Приведение матрицы В к треугольноому виду
3.4	Решение стандартной функцией rref()
3.5	Решение методом левостороннего деления
3.6	LU-decomposition
3.7	LUP-decomposition
3.8	Проверка LUP-декомпозиции

1 Цель работы

Ознакомится со способами решения СЛАУ инструментами языка Octave: метод Гаусса, LU-decomposition в методе Гаусса и поиск обратной матрицы.

2 Задание

Проделать шаги, указанные в методических материалах и подготовить отчёт.

3 Выполнение лабораторной работы

1. Создаём расширенную матрицу В, с которой мы будем проделывать преобразования (рис. -fig. 3.1)

```
octave:2> B = [ 1 2 3 4 ; 0 -2 -4 6 ; 1 -1 0 0 ]

B =

1 2 3 4
0 -2 -4 6
1 -1 0 0
```

Figure 3.1: Матрица *B*

- 2. Пробуем разные подходы обращения к элементам матрицы (рис. -fig. 3.2):
 - 1. обращение к индексу на второй строке в третьем столбце.
 - 2. обращение к элементу 8 работает аналогичным образом, так как научные языки программирования поддерживают возможность использования матриц в качестве таблиц с упорядоченными по столбцам элементами.
 - 3. обращаемся к первой строке, используя векторный оператор ":" на месте номера столбцов.

```
octave:3> B(2, 3)
ans = -4
octave:4> B(8)
ans = -4
octave:5> B(1, :)
ans =
```

Figure 3.2: Обращение к элементам

- 3. По методу Гаусса в явном виде приводим дополненную матрицу к треугольному виду (рис. -fig. 3.3):
 - 1. из строки 3 вычитаем строку 1.
 - 2. из строки 3 вычитаем строку 2.

Figure 3.3: Приведение матрицы В к треугольноому виду

Так как у нас не получилось обнулить строки, мы можем спокойно переходить к следующему шагу решения, а именно: сокращаем третью строку на 3 и подставляем значение во вторую строку и тд. таким образом получаем вектор-решение

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} \frac{17}{3} \\ \frac{17}{3} \\ \frac{-13}{3} \end{pmatrix}.$$

4. Эквивалентное решение можно получить стандартными средствами языка, используя функцию rref(). Выводиться дополненная единичная матрица (рис. -fig. 3.4)

format long % отображаем не менее 15 символов после запятой

format short % отображаем не более 5 символов после запятой

```
octave:12> rref(B)
  1.0000
                0
                              5.6667
            1.0000
                          0
                              5.6667
                    1.0000
                0
                             -4.3333
octave:13> format long
octave:14> rref(B)
  1.00000000000000000
                                                                5.6666666666667
                       1.0000000000000000
                                                            0
                                                                5.66666666666666
                                            1.00000000000000000
                                                               -4.3333333333333333
octave:15> format short
```

Figure 3.4: Решение стандартной функцией rref()

5. Теперь решаю СЛАУ методом левостороннего деления, или методом нахождения обратной матрицы. метод заключается в нахождении матрицы обратной к матрице системы и левостороннему домножению обеих частей матречного уравнения на неё. К счастью все эти действия сводятся к операции левостороннего деления, которая самостоятельно проводит необходимые действия и выводит в ответ значение вектора неизвестных, то есть вектор-решение системы (рис. -fig. 3.5)

```
octave:19> clear
octave:20> B = [ 1 2 3 4 ; 0 -2 -4 6 ; 1 -1 0 0 ]
  0 -2 -4
              6
  1 -1 0
              0
octave:21> A = B(:,1:3)
          3
  0 -2 -4
  1 -1
          0
octave:22> b = B (:,4)_{-}
b =
  4
  6
  0
octave:23> A\b_
ans =
  5.6667
  5.6667
  -4.3333
```

Figure 3.5: Решение методом левостороннего деления

6. LU-декомпозиция – метод используемый в методе Гаусса. L – lower triange matrix, U – upper triangle matrix. Раскладывая матрицу системы таким образом достаточно решить следующие выражения прямой и обратной подстановкой соответственно.

$$U*\vec{x} = \vec{y}$$

$$L*\vec{y} = \vec{b}$$

Реализация разложения матрицы в языке Octave выглядит просто и не требе-

ут особых действий: достаточно применить к конвектору (объекту вектору) с переменными L и U инициализацию функцией lu() (рис. -fig. 3.6). На этом же рисунке деманстрирую свойства получившихся матриц. Без наличия матрицы перестановок Octave записывает матрицу L без перестановок строк.

```
octave:24> A
   1
      2
          3
          -4
  0
      -2
     -1 0
   1
octave:25> [L\ U] = lu(A)
L =
  1.0000
                 0
                          0
            0.6667
                     1.0000
   1.0000
            1.0000
U =
  1
      2 3
      -3 -3
   0
      0 -2
   0
octave:26> L*U
ans =
   1
      2
           3
  0
      -2
          -4
   1
      -1
           0
octave:27> det(A)
ans = -6
octave:28> det(L*U)
ans = -6
```

Figure 3.6: LU-decomposition

7. Аналогичным образом находим LUP-декомпозицию. Различие методов в наличии матрицы перестановок Р. (рис. -fig. 3.7).

```
octave:29> [L U P] = lu (A)
  1.0000
               0
                       0
  1.0000 1.0000
                       0
       0 0.6667 1.0000
U =
      2 3
  1
    -3 -3
     0 -2
  0
Permutation Matrix
  1
      0
         0
  0
     0
         1
  0
      1
         0
```

Figure 3.7: LUP-decomposition

Последним шагом проверяю свойства разложения (рис. -fig. 3.8).

```
octave:5> A
octave:6> P(L*U)_{-}
ans =
```

Figure 3.8: Проверка LUP-декомпозиции

4 Выводы

Мне удалось применить основные приёмы решения СЛАУ в языке Octave, представленных в лабораторной работе.