

# РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ДРУЖБЫ НАРОДОВ

Факультет физико-математических и естественных наук

Кафедра прикладной информатики и теории вероятностей

## ОТЧЕТ

### ПО ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №4

" Матрицы и линейные системы"

*дисциплина: Научное программирование*

*Студент: Романова Александра*

*Группа: НПМмд-02-20*

МОСКВА

2020 г.

### Цель работы

Ознакомление с некоторыми операциями в среде Octave для решения задач линейной алгебры.

### Выполнение работы

#### Метод Гаусса

Octave содержит сложные алгоритмы, встроенные для решения систем линейных уравнений.

Для решения системы линейных уравнений:

$$Ax = b$$

методом Гаусса можно построить расширенную матрицу вида

$$B = (A|b).$$

Рассмотрим следующую расширенную матрицу(см. Рис.1):

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 0 & -2 & -4 & 6 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

```
>> 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

>> B (2, 3)
ans = -4
>> B (1, :)
ans =

     1     2     3     4
```

Рис.1

Реализуем теперь явно метод Гаусса.

Сначала добавим к третьей строке первую строку, умноженную на  $-1$ ;

Далее добавим к третьей строке вторую строку, умноженную на  $-1.5$  (см.Рис.2):

```
>> B(3,:) = (-1) * B(1,:) + B(3,:)
B =

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

>> B(3,:) = -1.5 * B(2,:) + B(3,:)
B =

     1     2     3     4
     0    -2    -4     6
     0     0     3   -13

>> rref(B)
ans =

 1.0000         0         0  5.6667
         0  1.0000         0  5.6667
         0         0  1.0000 -4.3333
...

```

Рис.2

Матрица теперь имеет треугольный вид. Получим ответ:

$$x = \left( \frac{17}{3} \frac{17}{3} \frac{-13}{3} \right).$$

Обратим внимание, что все числа записываются в виде чисел с плавающей точкой (то есть десятичных дробей). Пять десятичных знаков отображаются по умолчанию.

Переменные на самом деле хранятся с более высокой точностью, и при желании можно

отобразить больше десятичных разрядов. Затем вернём предыдущий формат представления (см.Рис.3):

```
>> format long
>> rref(B)
ans =

Columns 1 through 3:

    1.0000000000000000         0         0
         0    1.0000000000000000         0
         0         0    1.0000000000000000

Column 4:

    5.666666666666667
    5.666666666666666
   -4.333333333333333

>> format short
```

Рис.3

### Левое деление

Встроенная операция для решения линейных систем вида  $Ax = b$  в Octave называется левым делением и записывается как  $A \backslash b$ . Это концептуально эквивалентно выражению  $A^{-1}b$ . Выделим из расширенной матрицы  $B$  матрицу  $A$  и вектор  $b$ . После найдем (см.Рис.4):

```
>> A = B(:,1:3)
A =

    1     2     3
    0    -2    -4
    0     0     3

>> b = B(:,4)
b =

     4
     6
    -13

>> A\b
ans =

    5.6667
    5.6667
   -4.3333
```

Рис.4

## LU разложение

LU разложение – это вид факторизации матриц для метода Гаусса. Цель состоит в том, чтобы записать матрицу  $A$  в виде:

$$A = LU,$$

где  $L$  – нижняя треугольная матрица, а  $U$  – верхняя треугольная матрица. Эта факторизованная форма может быть использована для решения уравнения

$$Ax = b.$$

LU-разложение существует только в том случае, когда матрица  $A$  обратима, а все главные миноры матрицы  $A$  невырождены. Этот метод является одной из разновидностей метода Гаусса.

Если известно LU-разложение матрицы  $A$ , то исходная система может быть записана как

$$LUx = b.$$

Эта система может быть решена в два шага. На первом шаге решается система

$$Ly = b.$$

Поскольку  $L$  – нижняя треугольная матрица, эта система решается непосредственно прямой подстановкой.

На втором шаге решается система

$$Ux = y.$$

Поскольку  $U$  – верхняя треугольная матрица, эта система решается непосредственно обратной подстановкой.

Обращение матрицы  $A$  эквивалентно решению линейной системы

$$AX = I,$$

где  $X$  – неизвестная матрица,  $I$  – единичная матрица. Решение  $X$  этой системы является обратной матрицей  $A^{-1}$ .

Систему можно решить описанным выше методом LU-разложения.

Имея LU-разложение матрицы  $A$ , можно непосредственно вычислить её определитель,

$$\det(A) = \det(LU) = \det(L)\det(U) = \prod_{i=1}^n L_{ii} \prod_{i=1}^n U_{ii},$$

где  $n$  – размер матрицы  $A$ ,  $L_{ii}$  и  $U_{ii}$  – диагональные элементы матриц  $L$  и  $U$ .

Пусть дана матрица

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & -4 \\ 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

Распишем ее LU-разложение. Используя встроенную функцию  $lu(A)$ , получим матрицы L (нижняя треугольная матрица), U (верхняя треугольная матрица) и P - матрица, демонстрирующая каким образом были переставлены строки исходной матрицы при разложении на множители L и U (см.Рис.5).

```
>> A = [ 1 2 3 ; 0 -2 -4 ; 1 -1 0 ]
A =
```

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

```
>> [ L, U, P ] = lu (A)
```

```
L =
```

```
    1.0000         0         0
    1.0000    1.0000         0
         0    0.6667    1.0000
```

```
U =
```

```
    1    2    3
    0   -3   -3
    0    0   -2
```

```
P =
```

```
Permutation Matrix
```

```
    1    0    0
    0    0    1
    0    1    0
```

Рис.5

## Вывод

Таким образом, в ходе данной работы я ознакомилась с некоторыми операциями в среде Octave для решения задач линейной алгебры.