

Санкт-Петербургский государственный университет

Математико-механический факультет

Бадмаев Чингис Юрьевич

# Метод вращений

Практическая работа

Санкт-Петербург  
2021

# Оглавление

1. Постановка задачи	3
2. Теорминимум	4
3. Тесты	7
4. Ссылка на код	8

# 1. Постановка задачи

СЛАУ решаем методом вращений. Сравниваем погрешности решения методом вращения и решения методом квадратного корня. СЛАУ представим в матричной форме:

$$Ax = b,$$

где  $A$  — это матрица системы,  $x$  — столбец неизвестных, а  $b$  — столбец свободных членов.

## 2. Теорминимум

Представляем матрицу  $A$  в виде

$$A = QR,$$

где  $Q$  — унитарная, а  $R$  — правая треугольная матрица.  $Q$  представляет собой произведение матриц вращения  $T_{ij}$

$$T_{ij} = \begin{pmatrix} & \begin{matrix} i & j \end{matrix} \\ \begin{matrix} 1 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{matrix} & \begin{pmatrix} \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \ddots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 1 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & c_{ij} & 0 & \dots & 0 & -s_{ij} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & s_{ij} & 0 & \dots & 0 & c_{ij} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & & \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix},$$

Метод вращения состоит из прямого и обратного хода. При прямом ходе мы приводим матрицу к треугольному виду, последовательно исключая переменные.

[illegible]

Для исключения  $x_1$  из 2-го уравнения вычисляем числа

$$c_{12} = \frac{a_{11}}{\sqrt{a_{11}^2 + a_{21}^2}}, \quad s_{12} = \frac{a_{21}}{\sqrt{a_{11}^2 + a_{21}^2}}.$$

Заменяем коэффициенты 1-го и 2-го уравнения новыми коэффициентами

$$\begin{aligned} a_{1j}^{(1)} &= c_{12}a_{1j} + s_{12}a_{2j}, & a_{2j}^{(1)} &= c_{12}a_{2j} - s_{12}a_{1j}, \\ b_1^{(1)} &= c_{12}b_1 + s_{12}b_2, & b_2^{(1)} &= c_{12}b_2 - s_{12}b_1. \end{aligned}$$

В итоге получаем

[illegible]

Далее исключаем  $x_1$  из 3-го уравнения. Числа  $s$  и  $c$  в данном случае такие:

$$c_{13} = \frac{a_{11}^{(1)}}{\sqrt{(a_{11}^{(1)})^2 + a_{31}^2}}, \quad s_{13} = \frac{a_{31}}{\sqrt{(a_{11}^{(1)})^2 + a_{31}^2}}.$$

Аналогично заменяем коэффициенты и получаем

[illegible]

За  $n-1$  таких преобразований избавимся от  $x_1$  во всех уравнениях системы, кроме первого. В итоге получаем

$$\left\{ \begin{array}{l} a_{11}^{(n-1)}x_1 + a_{12}^{(n-1)}x_2 + \dots + a_{1n}^{(n-1)}x_n = b_1^{(n-1)} \\ \phantom{a_{11}^{(n-1)}x_1 + } a_{22}^{(1)}x_2 + \dots + a_{2n}^{(1)}x_n = b_2^{(1)} \\ \phantom{a_{11}^{(n-1)}x_1 + } \dots \phantom{a_{12}^{(n-1)}x_2 + } \phantom{a_{1n}^{(n-1)}x_n = } \phantom{b_1^{(n-1)}} \phantom{b_2^{(1)}} \phantom{\dots} \\ \phantom{a_{11}^{(n-1)}x_1 + } a_{n2}^{(1)}x_2 + \dots + a_{nn}^{(1)}x_n = b_n^{(1)} \end{array} \right.$$

Продельвая аналогичные действия, получим спустя  $n-1$  шагов прямого хода треугольную матрицу

[illegible]

Неизвестные вычисляем обратным ходом.

### 3. Тесты

```
Матрица Гильберта 5 порядка:  
||x - x_rot|| = 5.835418912192294e-11
```

```
Матрица Гильберта 6 порядка:  
||x - x_rot|| = 2.1458688641944377e-08
```

```
Матрица Гильберта 10 порядка:  
||x - x_rot|| = 0.008968815946376428
```

Сравниваем погрешности решений методом вращения и решений методом квадратного корня для матриц Гильберта 5, 6, 10 порядков.

Как итог, метод вращения имеет лучшую погрешность, значит, более точен.

## 4. Ссылка на код

[Ссылка](#)