# Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики

Кафедра информатики и прикладной математики

### Вычислительная математика

Лабораторная работа №1 **Метод Гаусса-Зейделя** 

Выполнил: **Шкаруба Н.Е.** Проверил: **Петрова М.** 

группа: **Р3218** 

год: 2015

# Метод Гаусса-Зейделя

### 1. Описание метода

Метод используется для решения систем линейных уравнений, которая в матричном виде записывается как: aX = b, где a - matpuцa коэффициентов, 6 = matpuцa результатов Предположим, что диагональные элементы матриц A исходной системы не равны 0 ( $a_{ii} \neq 0$ , i = 1, 2, ..., n). Разрешим первое уравнение системы относительно  $x_1$ , второе относительно  $x_2$  и т.д. Получим следующую эквивалентную систему, записанную в скалярном виде (1)

$$x_{1} = \frac{1}{a_{11}} (f_{1} - (a_{12}x_{2} + a_{13}x_{3} + \dots + a_{1m}x_{m}))$$

$$x_{2} = \frac{1}{a_{22}} (f_{2} - (a_{21}x_{1} + a_{23}x_{3} + \dots + a_{2m}x_{m}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1} + a_{m2}x_{2} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1} + a_{m2}x_{2} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1} + a_{m2}x_{2} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

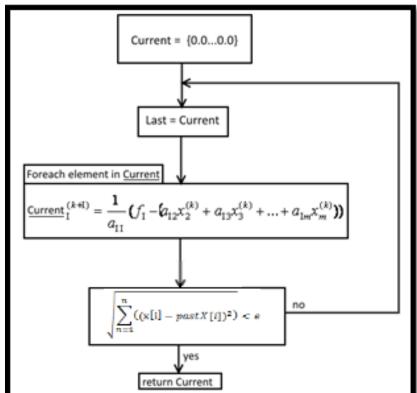
$$x_{m} = \frac{1}{a_{mm}} (f_{m} - (a_{m1}x_{1}^{(k)} + a_{m2}x_{2}^{(k)} + \dots + a_{m,m-1}x_{m-1}^{(k)}))$$

Теперь, задав нулевое приближение (  $X_i^{(0)} = 0$ ), по рекуррентным соотношениям можем выполнять итерационный процесс, до необходимой точности, а именно в виде (2) Условие сходимости в математическом виде:

$$\left|a_{ii}\right| > \sum_{\substack{j=1\\i \neq j}}^{n} \left|a_{ij}\right|, \quad i = 1, 2, ..., m.$$

и хотя бы для одного i неравенство строгое. Другими словами, модули диагональных коэффициентов в каждом уравнении системы больше суммы модулей недиагональных коэффициентов (свободные члены не рассматриваются).

### 2. Блок схема



### 3. Исходный код

```
bool dDominance(float** arr, size_t size) {
       for (size t i = 0; i < size; i++) {</pre>
              double sum = 0;
              for(size_t j = 0; j < size; j++)</pre>
                      if (j != i)
                             sum += abs(arr[i][j]);
              if (abs(arr[i][i]) > sum)
                      return true;
       return false;
}
bool converge(float* first, float* second, size_t size, float precision) {
       float norm = 0;
       for (int i = 0; i < size; i++)</pre>
              norm += (first[i] - second[i]) * (first[i] - second[i]);
       return (sqrt(norm) < precision);</pre>
}
float* GaussSeidel(float** a, float* b, size_t size, float precision) {
       // aX = b
       float* X = new float[size];
       float* pastX = new float[size];
       do {
              for (size_t i = 0; i < size; i++)</pre>
              pastX[i] = X[i];
              for (int i = 0; i < size; i++) {</pre>
                      double var = 0;
                      for (int j = 0; j < i; j++)
                             var += a[i][j] * X[j];
                      for (int j = i + 1; j < size; j++)</pre>
                             var += a[i][j] * pastX[j];
                      X[i] = (b[i] - var) / a[i][i];
       } while (!converge(X, pastX, size, precision));
       return X;
```

### Суть:

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = \alpha_{11} \cdot x_1^{(k)} + \alpha_{12} \cdot x_2^{(k)} + \alpha_{13} \cdot x_3^{(k)} + \dots + \alpha_{1n} \cdot x_n^{(k)} + \beta_1, \\ x_2^{(k+1)} = \alpha_{21} \cdot \boxed{x_1^{(k+1)}} + \alpha_{22} \cdot x_2^{(k)} + \alpha_{23} \cdot x_3^{(k)} + \dots + \alpha_{2n} \cdot x_n^{(k)} + \beta_2, \\ x_3^{(k+1)} = \alpha_{31} \cdot \boxed{x_1^{(k+1)}} + \alpha_{32} \cdot \boxed{x_2^{(k+1)}} + \alpha_{33} \cdot x_3^{(k)} + \dots + \alpha_{3n} \cdot x_n^{(k)} + \beta_3, \\ \vdots \\ x_n^{(k+1)} = \alpha_{n1} \cdot \boxed{x_1^{(k+1)}} + \alpha_{n2} \cdot \boxed{x_2^{(k+1)}} + \alpha_{n3} \cdot \boxed{x_3^{(k+1)}} + \dots + \alpha_{n-1} \cdot \boxed{x_{n-1}^{(k+1)}} + \alpha_{nn} \cdot x_n^{(k)} + \beta_n. \end{cases}$$

## 4. Пример работы программы:

```
a = \{\{8, 4, 2\}, \{3, 5, 1\}, \{3, -2, 10\}\}; b = \{10, 5, 4\} precision = 0.001 result \mathbf{X} = \{1.037694557436856, 0.34617439021949198, 0.15800937201227178\}
```

### 5. Вывод: