C++语言程序设计

实验

王焦乐

哈尔滨工业大学(深圳)

机电工程与自动化学院

邮箱: wangjiaole@hit.edu.cn

实验内容

- 编写矩阵类,实现矩阵初始化、求逆、转置、访问等基本功能
- 基于运算符重载,实现矩阵的加减乘幂、输入输出的操作

运行效果

- 调用不同的构造函数建立不同的矩阵
- 测试矩阵的运算等操作

class Matrix 4x4

- 矩阵为4*4,数据类型为double
- 默认构造函数,初始化矩阵为单位阵
- 拷贝构造函数
- 带参数构造函数,可以用一个4x4的二维数组初始化
- 重载 加(+), 减(-), 乘(*), 幂次(^), 输入, 输出 等操作
- 重载 = 操作,可以实现矩阵间赋值,或者二维数组向矩阵赋值
- 重载[], 实现矩阵元素双下标访问(该功能已经给出实现代码);
- 实现求逆功能,转置功能,求行列式功能

```
class Matrix 4x4
private:
 double matrix[4][4];
public:
 //默认构造函数,初始化矩阵为单位阵
 //带参数构造函数,用一个4x4的二维数组初始化
 //拷贝构造函数
 //重载 = 运算符,参数为矩阵对象
 //重载 = 运算符,参数为一个4x4的二维数组
 // 重载算术运算符 + - *
 // 重载 ^ 运算符为矩阵的i次幂(如果i为负数,如何处理?)
 // 重载 [ ] 运算符,实现双下标方式访问矩阵元素(该功能已经实现,无需自己写)
 const double * operator[] (const int i) const {return matrix[i];}
      double * operator[] (const int i) {return matrix[i];}
 // 重载输入<< 和输出 >>
 Matrix_4x4 inverse(); //矩阵求逆,不改变当前矩阵值,返回逆矩阵
 Matrix_4x4 transpose(); //矩阵转置,不改变当前矩阵值,返回转置矩阵
};
```

```
double m[4][4]={{1,2,3,4},{8,6,7,9},{4,10,-4,12},{-13,14,45,28}};
Matrix 4x4 a;
Matrix 4x4 b(a);
                                  测试构造函数
Matrix 4x4 c(m);
Matrix 4x4 d;
for (int i=0; i<4; i++)
                                                                    测试示例
                                   测试下标重载
   for (int j=0; j<4; j++)
       d[i][j]=m[i][j];
                                                                    大家可以
                                                                    自己设计
cout<<"a : "<<a<<endl;
                                                                    测试用例,
cout<<"b(a) : "<<b<<endl;</pre>
                                   测试输入输出
cout << "c(m) : "<< c << endl;
                                                                    展示所有
cout<<"d : "<<d<<endl;
                                                                    功能均能
                                                                    正常运行
d=a+c:
cout << "d=a+c : "<<d<<endl;
d=d-a;
                                   测试运算符重载
cout<<"d=d-a : "<<d<<endl;</pre>
d=d*d.inverse();
cout<<"d=d*d.inverse() : "<<d<<endl;</pre>
d=a^3:
                                   测试转置、求逆等运算
cout<<"d=a^3 : "<<a<<end1;</pre>
d=c.transpose();
cout<<"d=c.transpose() : "<<d<<endl<<"c : "<<c;</pre>
```

class Matrix_4x4

```
>> a
a =
     3 2 1
>> a^3
ans =
    653
            340
                    553
                            795
    624
            316
                    490
                            652
    748
                    622
                            794
            406
                            1318
    1106
             518
                     878
>> a^(-2)
ans =
 0.0886
         0.0059 -0.0293 -0.0349
         0.2542 -0.1604 -0.0828
 0.0902
 -0.1647 -0.2360 0.2220 0.0839
 0.0045 0.0531 -0.0579 0.0120
>>
```

幂次运算 结果参考

求逆方法

■ 求逆基本原理: 高斯-若尔消元法

■ 具体过程:通过初等行变换将矩阵 A 化为单位矩阵 E

将矩阵 E 化为 A-1

判断A[0][0] 是否为0

0	2	O	1
3	3	2	1
3	2	4	0
2	2	1	1

1	0	0	0
0	1	0	0
0	0	1	0
0	0	0	1

E

求逆方法

■ 求逆基本原理: 高斯-若尔消元法

■ 具体过程:通过初等行变换将矩阵 A 化为单位矩阵 E

将矩阵 E 化为 A-1

第一行与第二行交换

A

3	3	2	1
0	2	0	1
3	2	4	0
2	2	1	1

0	1	0	0
1	0	0	0
0	0	1	0
0	0	0	1

Ε

求逆方法

■ 求逆基本原理: 高斯-若尔消元法

■ 具体过程:通过初等行变换将矩阵 A 化为单位矩阵 E

将矩阵 E 化为 A-1

将A[0][0] 转换为1

Α

1	1	0.67	0.33
0	2	0	1
3	2	4	0
2	2	1	1

0	0.33	0	0
1	0	0	0
0	0	1	0
0	0	0	1

E

求逆方法

■ 求逆基本原理: 高斯-若尔消元法

■ 具体过程:通过初等行变换将矩阵 A 化为单位矩阵 E

将矩阵 E 化为 A-1

将A[j][0]

(j=2,3,4) 转换为0

A

1	1	0.67	0.33
0	2	0	1
0	-1	2	-1
0	0	-0.33	0.33

0	0.33	0	0
1	0	0	0
0	-1	1	0
0	-0.67	0	1

Ε

求逆方法

■ 求逆基本原理: 高斯-若尔消元法

■ 具体过程:通过初等行变换将矩阵 A 化为单位矩阵 E

根据A[i][i]重 复上述过程

将矩阵 E 化为 A-1

	1	0	0	0
	0	1	0	0
•	0	0	1	0
	0	0	0	1

-0.67	0.67	-0.33	1.11022e- 016
0.33	1.67	-0.33	-2
0.33	-1.33	0.67	1
0.33	-3.33	0.67	4

A-1

求逆方法

■ 求逆基本原理: 高斯-若尔消元法

■ 具体过程:通过初等行变换将矩阵 A 化为单位矩阵 E

将矩阵 E 化为 A-1

■ 算法流程:

- 1. 判断对角方向的元素是否为0
- 2. 将对角位置转换为1
- 3. 将该列非对角位置转换为0

行列式

- 求行列式基本原理: 高斯消去法
- 具体过程:通过对矩阵 A 的一系列行变换,使之成为上三角形矩阵,其主对角线上诸元素乘积即为行列式之值。

由A[1][1]至A[4][1]判断第一列的最大元素,通过交换行放到主对角线

0	2	0	1
3	3	2	1
3	2	4	0
2	2	1	1



3	3	2	1
0	2	0	1
3	2	4	0
2	2	1	1

行列式

- 求行列式基本原理: 高斯消去法
- 具体过程:通过对矩阵 A 的一系列行变换,使之成为上三角形矩阵,其主对角线上诸元素乘积即为行列式之值。

根据A[j][k] = A[j][k] - A[i][k] * A[j][i] / A[i][i], 将每一列下三角转化为0

3	3	2	1	3	3	2	1
0	2	0	1	0	2	0	1
3	2	4	0	0	-1	2	-1
2	2	1	1	0	0	-0.33	0.33

行列式

- 求行列式基本原理: 高斯消去法
- 具体过程:通过对矩阵 A 的一系列行变换,使之成为上三角形矩阵,其主对角线上诸元素乘积即为行列式之值。

由A[1][1]至A[3][1]判断最大值, 重复上述流程

3	3	2	1	3	3	2	1
0	2	0	1	0	2	0	1
0	-1	2	-1	0	0	2	-0.5
0	0	-0.33	0.33	0	0	-0.33	0.33

行列式

- 求行列式基本原理: 高斯消去法
- 具体过程:通过对矩阵 A 的一系列行变换,使之成为上三角形矩阵,其主对角线上诸元素乘积即为行列式之值。

最终转化为上 三角形矩阵

3	3	2	1
0	2	0	1
0	0	2	-0.5
0	0	0	0.25

行列式

- 求行列式基本原理: 高斯消去法
- 具体过程:通过对矩阵 A 的一系列行变换,使之成为上三角形矩阵,其主对角线上诸元素乘积即为行列式之值。
- 算法流程:
- 1. 判断每列的最大元素,通过交换行放到主对角线
- 2. 根据A[j][k] = A[j][k] A[i][k] * A[j][i] / A[i][i],将每一列下三 角转化为0