

Полная документация к библиотеке по
работе с матрицами.

Оформлена при помощи **Л^AT_EX**

Студент: Карасева Ульяна

Группа: 151

1 Вступление.

Библиотека для работы с матрицей — полезная и широко используемая вещь, упрощающая вычислительные действия и сокращающая время, потраченное на эти вычисления. Все представленные функции просты, но объемны при больших размерах матриц. Именно поэтому представленная библиотека так необходима.

- Данная библиотека создавалась с целью ее дальнейшего использования для работы с матрицами.
- Основные объекты, фигурирующие в использовании данной библиотеке — матрицы, составленные из вещественных чисел.
- Библиотека содержит несколько функций, необходимых в линейной алгебре для работы с матрицами.

1.1 Теория.

Матрица — математический объект, записываемый в виде прямоугольной таблицы элементов кольца или поля (например, целых, действительных или комплексных чисел), которая представляет собой совокупность строк и столбцов, на пересечении которых находятся её элементы. Количество строк и столбцов задает размер матрицы.

Для матрицы определены следующие алгебраические операции:

- сложение матриц, имеющих один и тот же размер;
- умножение матриц подходящего размера (матрицу, имеющую n столбцов, можно умножить справа на матрицу, имеющую n строк);
- в том числе умножение на матрицу вектора (по обычному правилу матричного умножения; вектор является в этом смысле частным случаем матрицы);
- умножение матрицы на элемент основного кольца или поля (то есть скаляр).

Минором M_{ij} к элементу a_{ij} определителя n -го порядка называется определитель $(n - 1)$ -го порядка, полученный из исходного вычеркиванием i -той строки и j -того столбца.

Алгебраическим дополнением A_{ij} к элементу a_{ij} определителя n -го порядка называется число $A_{ij} = (-1)^{i+j} \cdot M_{ij}$

Транспонированная матрица — матрица A^T , полученная из исходной матрицы A заменой строк на столбцы.

Для квадратной матрицы $A = (a_{ij})$ размера $n \times n$ её **определитель** $\det A$ вычисляется по формуле:

$$\det A = \sum_{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n} (-1)^{N(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)} \cdot a_{1\alpha_1} a_{2\alpha_2} \dots a_{n\alpha_n}$$

Обратная матрица — такая матрица A^{-1} , при умножении на которую исходная матрица A даёт в результате единичную матрицу E .

Метод Гаусса — классический метод решения системы линейных алгебраических уравнений.

Описание алгоритма

Алгоритм решения СЛАУ методом Гаусса подразделяется на два этапа.

- На первом этапе осуществляется так называемый прямой ход, когда путём элементарных преобразований над строками систему приводят к ступенчатой или треугольной форме, либо устанавливают, что система несовместна. А именно, среди элементов первого столбца матрицы выбирают ненулевой, перемещают его на крайнее верхнее положение перестановкой строк и вычитают получившуюся после перестановки первую строку из остальных строк, домножив её на величину, равную отношению первого элемента каждой из этих строк к первому элементу первой строки, обнуляя тем самым столбец под ним. После того, как указанные преобразования были совершены, первую строку и первый столбец мысленно вычёркивают и продолжают пока не останется матрица нулевого размера. Если на какой-то из итераций среди элементов первого столбца не нашёлся ненулевой, то переходят к следующему столбцу и продолжают аналогичную операцию.
- На втором этапе осуществляется так называемый обратный ход, суть которого заключается в том, чтобы выразить все получившиеся базисные переменные через небазисные и построить фундаментальную систему решений, либо, если все переменные являются базисными, то выразить в численном виде единственное решение системы линейных уравнений. Эта процедура начинается с последнего уравнения, из которого выражают соответствующую базисную переменную (а она там всего одна) и подставляют в предыдущие

уравнения, и так далее, поднимаясь по «ступенькам» вверх. Каждой строчке соответствует ровно одна базисная переменная, поэтому на каждом шаге, кроме последнего (самого верхнего), ситуация в точности повторяет случай последней строки.

2 Функции и методы их использования.

Библиотека содержит следующие функции:

- **GetMatr** — функция, считающая миноры матрицы.

```
Matr<T> GetMatr(int i_d, int j_d)
{
    Matr<T> matr = *this;
    int i, j, i1 = 0, j1 = 0;

    matr.size.n = matr.size.n - 1;
    matr.size.m = matr.size.m - 1;

    matr.m.erase(matr.m.begin() + i_d);

    for (i = 0; i < matr.size.n - 1; i++)
        matr.m[i].erase(matr.m[i].begin() + j_d);

    return matr;
}
```

- **s_alg** — функция, считающая алгебраические дополнения.

```
Matr<T> s_alg(int x, int y)
{
    int i, j;
    Matr<T> m_new(size);

    for (i = 0; i < size.n; i++)
        for (j = 0; j < size.m; j++)
            m_new.m[i][j] = i == y && j == x ? 1 : i == y || j == x ? 0 : m[i][j];

    return m_new;
}
```

- **Transpose** — функция, возвращающая транспонированную матрицу.

```
Matr<T> Transpose()
{
    Matr<T> t(Size(size.m, size.n));

    for (size_t i = 0; i < size.n; i++)
        for (size_t j = 0; j < size.m; j++)
            t.m[j][i] = m[i][j];

    return t;
}
```

- **Determinant** — функция, считающая определитель матрицы.

```

T Determinant() {
    int i, j, d, k;
    int n;
    Matr<T> p(size);
    assert(size.n == size.m);
    j = 0; d = 0;
    k = 1;
    n = size.m - 1;

    if (size.m == 1) {
        d = m[0][0];
        return(d);
    }
    if (size.m == 2) {
        d = m[0][0] * m[1][1] - m[1][0] * m[0][1];

        return(d);
    }
    if (size.m > 2) {
        for (i = 0; i < size.m; i++) {
            p = GetMatr(i, 0);
            d = d + k * m[i][0] * p.Determinant();
            k = -k;
        }
    }
    return(d);
}

```

- **Inverse** — функция, считающая обратную матрицу.

```

    Matr<T> Inverse()
    {
        int i, j;
        Matr<T> m_t = *this;
        double k = m_t.Determinant();
        if(k==0)
            cout<<"Can't find inverse"<<endl;
        for (i = 0; i < size.n; i++)
            for (j = 0; j < size.n; j++)
            {
                /* Building algebraic transpose adjunct */
                Matr<T> tmp = s_alg(i, j);

                m_t.m[i][j] = tmp.Determinant();
            }

        for (i = 0; i < size.n; i++)
            for (j = 0; j < size.n; j++)
            {
                m_t.m[i][j]=m_t.m[i][j]/k;
            }

        return m_t;
    }

```

- **gauss** — функция, выполняющая метод Гаусса для решения СЛУ.

```

    Matr(){}
double* gauss(T *y, ostream &out)
{
    T max;
    int k, index;
    const double eps = 0.00001;
    k = 0;
    while (k < size.n)
    {
        max = abs(m[k][k]);
        index = k;
        for (int i = k + 1; i < size.n; i++)
        {
            if (abs(m[i][k]) > max)
            {
                max = abs(m[i][k]);
                index = i;
            }
        }

        if (max < eps)
        {
            cout << "There_is_no_solution_because_of";
            cout << index << "_column_of_the_matrix" << endl;

        }
        for (int j = 0; j < size.n; j++)
        {
            double temp = m[k][j];
            m[k][j] = m[index][j];
            m[index][j] = temp;
        }
        double temp = y[k];
        y[k] = y[index];
        y[index] = temp;

        for (int i = k; i < size.n; i++)
        {
            double temp = m[i][k];
            if ((temp < eps)& (temp > -eps)) continue;
            for (int j = 0; j < size.n; j++)
                m[i][j] = m[i][j] / temp;
            y[i] = y[i] / temp;
            if (i == k) continue;
            for (int j = 0; j < size.n; j++)
                m[i][j] = m[i][j] - m[k][j];
        }
    }
}

```



```

        y[i] = y[i] - y[k];
    }
    k++;
}

for (k = size.n - 1; k >= 0; k--)
{
    x[k] = y[k];
    for (int i = 0; i < k; i++)
        y[i] = y[i] - m[i][k] * x[k];
}
return x;
}
T &elem(int i, int j) {return m[i][j];}
};

```

- **Print** — функция, выводящая матрицу на экран.

```

void Print(ostream &out)
{
    out << "matr_is:" << endl;
    for (size_t i = 0; i < size.n; i++)
        for (size_t j = 0; j < size.m; j++)
            if (j == size.m - 1)
                out << m[i][j] << endl;
            else
                out << m[i][j] << ' ';
}

```

Также в библиотеке реализованы основные алгебраические операции над матрицами:

- сложение/разность матриц, имеющих один и тот же размер;
- умножение двух матриц подходящего размера;
- умножение матриц на число.

3 Основные принципы работы

- Для получения ответа на поставленную задачу пользователю необходимо:
 1. Ввести матрицы в текстовый файл, данные которых считывает библиотека, и выбрать, что он хочет решить.
 2. Далее следует выбрать функцию из библиотеки, соответствующую нужной задаче.
 3. Через функцию Print вывести полученный результат в файл.
- В консоль будет выводиться информация об ошибках, из-за которых невозможно воспользоваться той или иной функцией.

4 Классификация возможных ошибок.

5 Использованные при создании библиотеки источники и материалы.

- <https://ru.wikipedia.org/wiki/>