Міністерство освіти і науки України Національний технічний університет України «Київський політехнічний інститут ім. І. Сікорського»

Кафедра автоматизації проектування енергетичних процесів і систем

Лабораторна робота №1 з дисципліни «Чисельні методи в моделюванні енергетичних процесів» «Розв'язання систем лінійних алгебраїчних рівнянь (СЛАР) прямими методами. Звичайний метод Гауса та метод квадратних коренів.» Варіант №1

Виконав:

студент 2-го курсу, ТЕФ групи ТР-15 Руденко В.І.

Мета роботи

Розв'язати систему рівнянь з кількістю значущих цифр m=6. Використати метод Гауса для парних варіантів шляхом зведення матриці до верхньої трикутної побудованої на побічній діагоналі, для непарних - шляхом зведення до діагональної матриці. Вивести всі проміжні результати (матриці A, що отримані в ході прямого ходу методу Гауса, матрицю зворотного ходу методу Гауса та розв'язок системи. Навести результат перевірки: вектор нев'язки r=b-Ax, де x-0 отриманий розв'язок.

Варіант завдання (Вихідна система рівнянь).

1-4	3,81	0,25	1,28	$0,75+\alpha$	(4,21)
	2,25	1,32	$4,58 + \alpha$	0,49	6,47 + <i>β</i>
	5,31	$6,28 + \alpha$	0,98	1,04	2,38
	[†]				
	9,39+a	2,45	3,35	2,28) (10,48 + <i>\beta</i>)
	$\alpha = 0.5k$	k = №вај	p-1,		$\beta = 0.5k$, $k = N_2 \epsilon ap - 1$

Теоретична частина

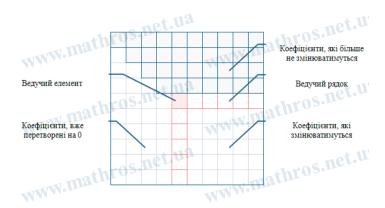
Ме́тод Га́уса — алгоритм розв'язування систем лінійних алгебраїчних рівнянь. Зазвичай під цим алгоритмом розуміють деяку послідовність операцій, що виконують над відповідною матрицею коефіцієнтів, для приведення її до трикутного вигляду, з наступним вираженням базисних змінних через небазисні. Цей метод також можливо використовувати для знаходження рангу матриці, для обчислення визначника матриці, а також для обчислення обернення невиродженої квадратної матриці.

Метод Гаусачудово підходить для вирішення систем лінійних рівнянь алгебри (СЛАУ). Він має низку переваг у порівнянні з іншими методами:

- по-перше, не потрібно попередньо досліджувати систему рівнянь на спільність;
- по-друге, методом Гауса можна вирішувати не тільки СЛАУ, в яких кількість рівнянь збігається з кількістю невідомих змінних та основна матриця системи невироджена, але й системи рівнянь, у яких число рівнянь не збігається з кількістю невідомих змінних або визначник основної матриці дорівнює нулю;
- по-третє, метод Гауса призводить до результату при порівняно невеликій кількості обчислювальних операцій

Алгоритм методу Гаусса:

Процес розв'язування систем лінійних рівнянь методом Гауса складається з двох етапів. На першому етапі (прямий хід) система рівнянь, за допомогою елементарних перетворень, зводиться до рівносильної їй системи трикутної форми.



На другому етапі (обернений хід), з отриманої *«ступінчастої»* системи, виконується послідовне знаходження значень невідомих величин. Розглянемо кожен з цих етапів більш детально. Отже, нехай дано систему лінійних алгебраїчних рівнянь виду:

$$\begin{cases} a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + a_{13} \cdot x_3 + \dots + a_{1n} \cdot x_n = b_1 \\ a_{21} \cdot x_1 + a_{22} \cdot x_2 + a_{23} \cdot x_3 + \dots + a_{2n} \cdot x_n = b_2 \\ a_{31} \cdot x_1 + a_{32} \cdot x_2 + a_{33} \cdot x_3 + \dots + a_{3n} \cdot x_n = b_3 \end{cases}$$
(1)
$$a_{n1} \cdot x_1 + a_{n2} \cdot x_2 + a_{n3} \cdot x_3 + \dots + a_{nn} \cdot x_n = b_n$$

Припустимо, що коефіцієнт $a_{11} \neq 0$ (ведучий елемент). Цього, завжди, можна досягнути перестановкою рівнянь. Поділивши коефіцієнти першого рівняння системи (1) на a_{11} отримаємо:

$$x_1 + c_{12} \cdot x_2 + c_{13} \cdot x_3 + \dots + c_{1n} x_n = d_1$$
 (2)

Де
$$c_{1j} = a_{1j}/a_{11} (j > 1); d_1 = b_1/a_{11}.$$

Користуючись рівнянням (2), легко виключити з $^{2,3,4,\dots,n}$ рівняння системи (1) невідому *_1 . Для цього достатньо від другого рівняння системи (1) відняти рівняння (2), помножене на $^{a_{21}}$; від третього рівняння системи (1), відняти рівняння (2), помножене на $^{a_{21}}$, і так далі.

Таким чином, отримаємо систему трикутної форми:

$$\begin{cases} x_1 + c_{12} \cdot x_2 + c_{13} \cdot x_3 + \dots + c_{1n-1} \cdot x_{n-1} + c_{1n} \cdot x_n = d_1 \\ x_2 + c_{22} \cdot x_3 + \dots + c_{2n-1} \cdot x_{n-1} + c_{2n} \cdot x_n = d_2 \\ x_3 + \dots + c_{3n-1} \cdot x_{n-1} + c_{3n} \cdot x_n = d_3 \\ \dots & \dots & \dots \\ x_{n-1} + c_{n-1n} \cdot x_n = d_{n-1} \\ x_n = d_n \end{cases}$$
(3)

Після чого відбувається перехід до зворотного ходу розв'язання матриці. І її єдина особливість і відмінність полягає в тому, що операції прямого ходу відбуваються в порядку починаючи від кінця матриці, та зводячі (верхні) елементи діагоналі до нуля.

Проміжні результати виконання:

```
3.81000 0.25000 1.28000 0.75000
         2.25000 1.32000 4.58000 0.49000 II
         5.31000 6.28000 0.98000 1.04000 ||
                                                                                                        0.00000 0.00000 6.17804 0.00462 ||
                                                                                                        0.00000 0.19535 1.83386 0.43157 II
                                                                                             Step: 8 Row: 4 -= row: 2 * 0.195354
                                                                                                       1.00000 0.33596 0.06562 0.19685 ||
                                                                                                       0.00000 1.00000 0.30657 0.01231 ||
0.00000 0.00000 6.17804 0.00462 ||
Main operations on matrix:
                                                                                                       1.00000 0.33596 0.06562 0.19685 ||
         1.00000 0.33596 0.06562 0.19685 ||
2.25000 4.58000 1.32000 0.49000 ||
         5.31000 0.98000 6.28000 1.04000 ||
9.39000 3.35000 2.45000 2.28000 ||
                                                                                                       0.00000 0.00000 0.00000 0.42784 ||
                                                                                                       1.00000 0.33596 0.06562 0.19685 ||
         1.00000 0.33596 0.06562 0.19685 ||
0.00000 3.82409 1.17236 0.04709 ||
                                                                                                       0.00000 0.00000 0.00000 1.00000 ||
         0.00000 3.82409 1.17236 0.04709 || 3
0.00000 -0.80394 5.93157 -0.00528
         0.00000 0.19535 1.83386 0.43157 ||
Step: 6 Row: 2 / 3.82489
         1.00000 0.33596 0.06562 0.19685 ||
0.00000 1.00000 0.30657 0.01231 ||
         0.00000 -0.80394 5.93157 -0.00528 || -3.48748
0.00000 0.19535 1.83386 0.43157 || 0.10417
                                                                                                       0.00000 0.00000 0.00000 1.00000 ||
```

Розв'язок задачі у середовищі MathCAD 14

ORIGIN := 1
$$Ar := augment(A,B) \qquad Ar = \begin{pmatrix} 3.81 & 0.25 & 1.28 & 0.75 & 4.21 \\ 2.25 & 1.32 & 4.58 & 0.49 & 6.47 \\ 5.31 & 6.28 & 0.98 & 1.04 & 2.38 \\ 9.39 & 2.45 & 3.35 & 2.28 & 10.48 \end{pmatrix}$$

$$Ag := rref(Ar) \qquad Ag = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0.441 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -0.43 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1.155 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1.546 \end{pmatrix}$$

$$P := \begin{pmatrix} 0.44093 \\ -0.43009 \\ 1.15457 \\ 1.54631 \end{pmatrix}$$

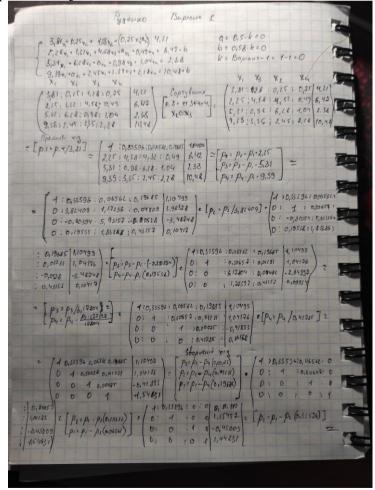
$$Bektop Heb'язки \qquad Похибка$$

$$A \cdot P - B = \begin{pmatrix} 2.9 \times 10^{-6} \\ -3.8 \times 10^{-6} \\ 1.41 \times 10^{-5} \\ 8.5 \times 10^{-6} \end{pmatrix}$$

$$stderr(a, P) = 1.209 \times 10^{-6}$$

$$+$$

Власний варіант розв'язку задачі

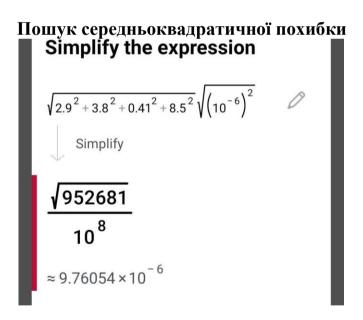


11	D	0	0	0,44093	1	Pol	вери	eur.	P			11	0	D	0	0,4409	3 1	
0	1	0	0	1,15454	2		90	nops	Sky	X .	,	0	1	0	0	-D, 4300°)	
0	0	1	0	-0,43003	-	F	XC=	>Xs	7 3		-	6	0	1	0	1,15452	1	
				1,54631								0	0	0	1	1,3 4631	1	
			V,	2 0,440	193					*								
			Y	7 -0,430	09		1											
			X	1,1545	7													
			Y	2 4,5463	1													

Порівняння резульатів:

Метод	Власний варінат	MathCAD
X1	0,44093	0,441
X2	-0,43009	-0,43
X3	1,15457	1,155
X4	1,54631	1,546

Метод	Власний результат	MathCad		
С.К Похибка (10^-6)	9.760	1.209		



Лістинг програми:

#include <iostream> #include <mutex> using namespace std;

#define k 0 #define a 0.5*k #define b 0.58*k #define Array_rows 4 #define Array_col 5

```
static int step = 1;
void Sort(double (&Array)[Array_rows][Array_col], int (&Xcounter)[Array_rows]);
void MatrixTriangleLower(double (&Array)[Array rows][Array col]);
void MatrixTriangleUpper(double (&Array)[Array_rows][Array_col]);
void XReturn(double (&Array)[Array_rows][Array_col], int (&Xcounter)[Array_rows]);
void PrintMatrix(double (&Array)[Array_rows][Array_col]);
void ViewBetween(double (&Array)[Array_rows][Array_col], int row, int mainrow, double multiplie);
void ViewBetween(double (&Array)[Array rows][Array col], int row, int col1, int col2);
void ViewBetween(double (&Array)[Array rows][Array col], int row, double multiplie);
void main() {
  int Xcounter[Array rows];
  double Array[Array rows][Array col] =
         \{3.81, 0.25, 1.28, 0.75 + a, 4.21\}, //0,44
         \{2.25, 1.32, 4.58 + a, 0.49, 6.47 + b\}, //-0.43
         {5.31,6.28+a,0.98,1.04, 2.38},//1.15
         {9.39+a,2.45,3.35,2.28, 10.48+b} //1.54
       };
  cout << "The initial view of the matrix:" << endl;
  PrintMatrix(Array);
  cout << "Sort the matrix: " << endl;</pre>
  Sort(Array, Xcounter);
  cout << "Main operations on matrix: " << endl;
  MatrixTriangleLower(Array);
  MatrixTriangleUpper(Array);
  cout << "Return X to original form:" << endl;
  XReturn(Array, Xcounter);
  cout << "The final view of the matrix: " << endl;
  PrintMatrix(Array);
  }
void Sort(double (&Array)[Array rows][Array col], int (&Xcounter)[Array rows])
  for(int i=0;i<Array_rows;i++)
    Xcounter[i]=i;
  for(int i=0;i<Array_rows-1;i++)
```

```
int MaxPosition=i:
    int lockKey=0;
    double MaxPositionValue = Array[i][i];
    for(int j=i;j<Array_col-1;j++)
       if(Array[i][j]>MaxPositionValue)
         MaxPositionValue=Array[i][j];
         MaxPosition = i;
         lockKey = 1;
    if(lockKey!=1) continue;
    for(int j=0;j<Array_rows;j++)</pre>
       double Temp = Array[j][i];
       Array[j][i]=Array[j][MaxPosition];
       Array[j][MaxPosition]=Temp;
    int XTemp;
    XTemp = Xcounter[i];
    Xcounter[i] = Xcounter[MaxPosition];
    Xcounter[MaxPosition] = XTemp;
    ViewBetween(Array,i+1,i+1,MaxPosition+1);
  }
}
void MatrixTriangleLower(double (&Array)[Array_rows][Array_col])
  double Temp[Array_col];
  for (int i = 0; i < Array\_col - 1; i++)
  {
    double divisor = Array[i][i];
    for(int j=i;j<Array_col;j++)
       Array[i][j] /= divisor;
     ViewBetween(Array,i+1,divisor);
    for (int j = i + 1; j < Array\_rows; j++)
       double multiplier = Array[j][i] / Array[i][i];
       for (int n = 0; n < Array\_col; n++)
         Temp[n] = Array[i][n] * multiplier;
         Array[j][n] = Temp[n];
       ViewBetween(Array,j+1,i+1,multiplier);
void MatrixTriangleUpper(double (&Array)[Array_rows][Array_col])
```

```
double Temp[Array col];
  for (int i = Array\_rows - 1; i >= 0; i--)
    for (int j = i - 1; j >= 0; j--) {
       double multiplier = Array[j][i] / Array[i][i];
       for (int n = 0; n < Array\_col; n++)
         Temp[n] = Array[i][n] * multiplier;
         Array[j][n] = Temp[n];
       ViewBetween(Array,j+1,i+1,multiplier);
  }
}
void XReturn(double (&Array)[Array rows][Array col], int (&Xcounter)[Array rows])
  for (int i = 0; i < Array rows-1; i++)
  {
    for (int j = i+1; j < Array\_rows; j++)
       if (Xcounter[i] > Xcounter[j])
         int temp = Xcounter[i];
         Xcounter[i] = Xcounter[j];
         Xcounter[j] = temp;
         double Bigtemp = Array[i][Array_col-1];
         Array[i][Array_col-1] = Array[j][Array_col-1];
         Array[j][Array_col-1]= Bigtemp;
         ViewBetween(Array,i+1,i+1,j+1);
       }
void ViewBetween(double (&Array)[Array_rows][Array_col], int row, int mainrow, double multiplie)
  cout << "Step: " << step++ << "\tRow: " << row << " -= row: " << mainrow << " * " << multiplie << endl;
  PrintMatrix(Array);
void ViewBetween(double (&Array)[Array_rows][Array_col], int row, int col1, int col2)
  cout << "Step: " << step++ << "\tFor Row: " << row << " Swap colum " << col1 << " & " <<col2<<endl;
  PrintMatrix(Array);
void ViewBetween(double (&Array)[Array_rows][Array_col], int row, double multiplie)
  cout << "Step: " << step++ << "\tRow: " << row << " / " << multiplie << endl;
  PrintMatrix(Array);
```