Ćwiczenie 4. Wyznacznik i odwracania macierzy (metoda LU)

Program Ćwiczenia

W MacierzDzialania.cs należy uzupełnić metodę przedstawiania danej macierzy jako iloczynu dwóch macierzy trójkątnych według wzorów podanych w punkcie 1 niniejszej instrukcji. Wykonując te zadania proszę wykorzystać uprzednio zdefiniowane metody klasy znane z poprzednich zajęć metody i konstruktory tej klasy.

1. Rozkład na czynniki trójkątne (metoda dekompozycji LU)

Metoda ta polega na rozłożeniu macierzy **A** na iloczyn dwóch macierzy trójkątnych: **L** - macierz trójkątna dolna z jedynkami na przekątnej głównej, **U** - macierz trójkątna górna; Metoda ta polega na rozłożeniu macierzy **A** na iloczyn dwóch macierzy trójkątnych: **L** - macierz trójkątna dolna z jedynkami na przekątnej głównej, **U** - macierz trójkątna górna;

$$\mathbf{A} = \mathbf{L}\mathbf{U}$$
.

Elementy macierzy L i U określone są wzorami:

$$u_{ij} = a_{ij} - \sum_{k=1}^{n-1} l_{ik} u_{kj}, \quad i \leq j,$$

$$l_{ji} = (a_{ji} - \sum_{k=1}^{n-1} l_{jk} u_{ki}) / u_{ii}, \quad i < j.$$

Należy zwrócić uwagę na fakt, że poszczególne elementy macierzy \mathbf{L} i \mathbf{U} obliczane powinny być na przemian, a nie w osobnych pętlach.

Uzupełnij metodę LU klasy Macierz tak, aby realizowała ona rozkład macierzy na iloczyn dwóch macierzy trójkątnych. W pliku "tabA.txt" zdefiniowana zastała macierz A:

$$\det(A) = \begin{bmatrix} 5 & 0,6 & 7,5 & -3\\ 0,4 & 0,5 & 4 & -8,5\\ 0,3 & -1 & 3 & 5,2\\ 1 & 0,5 & -0,1 & 0,5 \end{bmatrix},$$

a następnie wyznacz jej rozkład.

2. Wyznacznik macierzy

Znając rozkład macierzy A, można łatwo wyliczyć jej wyznacznik:

$$\det(A) = \det(U).$$

Ponieważ U jest macierzą trójkątną górną, jej wyznacznik to iloczyn wszystkich elementów na przekątnej głównej. Jeżeli rozkład LU został poprawnie zaimplementowany, wówczas wyliczony w programie wyznacznik będzie zgadzał się z wartością wyznaczoną z definicji.

3. Macierz odwrotna

Algorytm odwracania macierzy w oparciu o rozkład LU przebiega następująco:

- I. Przeprowadzić rozkład **A=LU**.
- II. Rozwiązać układ równań $\mathbf{LUx}^{(k)} = \mathbf{e}^{(k)}$ $\mathbf{k} = 1,...,n$.

Obliczone wektory $\mathbf{x}^{(k)}$ ustawione w odpowiedniej kolejności tworzą macierz odwrotna \mathbf{A}^{-1} .

W programie przyjeto założenie, iż macierz wejściowa została dobrana w taki sposób, że przy rozkładzie na czynniki trójkątne wszystkie kolejne elementy u_{ii} są różne od zera, co pozwoli uniknąć przestawienia wierszy w macierzy wynikowej.

Rozwiązanie układu równań z punktu II ma następującą postać:

(a)
$$Ly^{(k)} = e^{(k)}$$

$$y_{1j} = e_{1j}$$

 $y_{ij} = e_{ij} - \sum_{k=1}^{n-1} l_{ik} y_{kj}, \quad i = 2, \dots, n; \quad j = 1, \dots, n;$

(b)
$$Ux^{(k)} = y^{(k)}$$

$$x_{nj} = y_{nj}/u_{nn}$$

$$x_{ij} = (y_{ij} - \sum_{k=i+1}^{n} x_{kj}u_{ik})/u_{ii}, \quad i = n-1, \dots, 1; \quad j = 1, \dots, n.$$

Znajdź \mathbf{A}^{-1} - odpowiedni program został już napisany. Wyliczona macierz \mathbf{A}^{-1} zostanie dla sprawdzenia przemnożona przez macierz \mathbf{A} . Otrzymanie macierzy jednostkowej oznacza prawidłowy wynik.