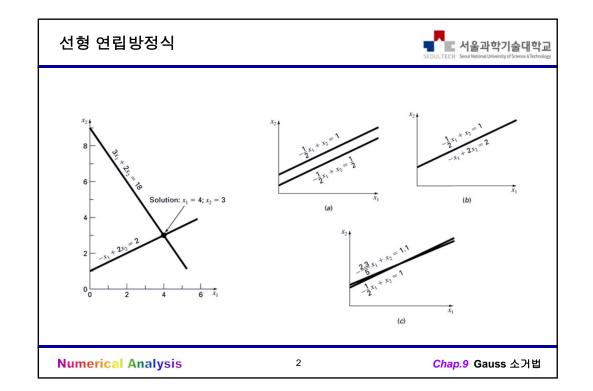


# Chap. 8 Gauss 소거법

1

**Numerical Analysis** 



### Gauss 소거법 – 기본 원리



원리: 다원 1차 연립방정식에서 방정식의 양변에 같은 수를 곱하거나 나누고, 다른 방정식과 더하거나 빼주어도 연립방정식의 근이 변하지 않는다.

Ex) 
$$2x + 3y = 1 --- (1)$$
:

$$3x - 4y = 1 --- (2)$$
:

$$y = 1/17$$

위의 연립방정식을 다음과 같이 표현할 수 있다.

$$2x + 3y = 1$$

$$0x + 17y = 1$$

$$\Rightarrow$$
 y = 1/17, x = (1-3y)/2 = 7/17



**Numerical Analysis** 

3

Chap.9 Gauss 소거법

#### Gauss 소거법 – 전진 소거



임의의 n원 1차 연립방정식에 대하여

$$a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + \ldots + a_{1n} x_n = b_1$$

$$a_{21} x_1 + a_{22} x_2 + \ldots + a_{2n} x_n = b_2$$

$$a_{n1} x_1 + a_{n2} x_2 + \ldots + a_{nn} x_n = b_n$$

**Numerical Analysis** 

4

### Gauss 소거법 – 후진 대입



단순 소거 과정을 거쳐 소거된 확대 계수행렬은

$$a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + \ldots + a_{1n} x_n = b_1$$
 (1)'

$$a_{22} x_2 + \ldots + a_{2n} x_n = b_2$$
 (2)

. . . . . .

$$a_{(n-1)(n-1)}x_{n-1} + a_{(n-1)n}x_n = b_{(n-1)}$$
 (n-1)'

$$a_{nn}x_n = b_n (n)$$

**Numerical Analysis** 

5

Chap.9 Gauss 소거법

## Gauss 소거법 – Summary



$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2$$

$$a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3$$



$$\left[\begin{array}{ccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{array}\right] \left\{\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{array}\right\} = \left\{\begin{array}{c} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{array}\right\}$$

**Numerical Analysis** 

6

#### Gauss 소거법 – 예제 9.3 (p.252~253)



$$3x_1 - 0.1x_2 - 0.2x_3 = 7.85$$
 ... (1)  
 $0.1x_1 + 7x_2 - 0.3x_3 = -19.3$  ... (2)  
 $0.3x_1 - 0.2x_2 + 10x_3 = 71.4$  ... (3)



$$3x_1 - 0.1x_2 - 0.2x_3 = 7.85$$
 ... (4)  
 $7.00333x_2 - 0.293333x_3 = -19.5617$  ... (5)  
 $-0.190000x_2 + 10.0200x_3 = 70.6150$  ... (6)

$$3x_1 - 0.1x_2 - 0.2x_3 = 7.85$$
 ... (7)  
 $7.00333x_2 - 0.293333x_3 = -19.5617$  ... (8)  
 $10.0120x_3 = 70.0843$  ... (9)



**Numerical Analysis** 

7

Chap.9 Gauss 소거법

#### 순수 Gauss 소거법 – M File



function x = GaussNaive(A,b)

% x = GaussNaive(A,b):

% Gauss elimination without pivoting.

% input:

% A = coefficient matrix

b = right hand side vector

% output:

% x = solution vector

[m,n] = size(A);

if  $m\sim=n$ , error('Matrix A must be square'); end nb=n+1;

Aug = [A b];

주 1) 가우스 소거법의 연산회수 (p.256 표 9.1) 주 2) 순수 가우스 소거법에서는 a(i,i) 가 0이 될 경우 문제 발생 % forward elimination

for k = 1:n-1

for i = k+1:n

factor = Aug(i,k)/Aug(k,k);

Aug(i,k:nb) = Aug(i,k:nb) - factor\*Aug(k,k:nb);

end

disp(Aug);

end

% back substitution

x = zeros(n,1);

x(n) = Aug(n,nb)/Aug(n,n);

for i = n-1:-1:1

 $x(i) = (Aug(i,nb) - Aug(i,i+1:n) * x(i+1:n)) / Aug(i,i); \\ end$ 

**Numerical Analysis** 

8

#### Gauss 소거법 – 피봇팅 (Pivoting)



#### □ Pivoting의 필요성

- 가우스 소거법 연산과정에서 a₁ 로 나눠주는 연산 수행
- a<sub>ii</sub> 가 0인 경우 'Divide by zero' Error 발생
- a<sub>ii</sub> 가 0이 아닌 경우라도 0에 가까운 경우 반올림오차에
   의한 오차 발생 (Ex. p.258 예제 9.4)
- ☐ Pivoting 방법

**Numerical Analysis** 

9

Chap.9 Gauss 소거법

#### Gauss 소거법 (Pivoting) - M File



function x = GaussPivot(A,b)

% x = GaussPivot(A,b):

% Gauss elimination with pivoting.

% input:

 $^{1}$  A = coefficient matrix

b = right hand side vector

% output:

x =solution vector

[m,n]=size(A);

if m~=n, error('Matrix A must be square'); end

nb=n+1;

Aug=[A b];

% forward elimination

for k = 1:n-1

% partial pivoting

[big,i]=max(abs(Aug(k:n,k)));

ipr=i+k-1;

if ipr~=k

Aug([k,ipr],:)=Aug([ipr,k],:);

end

for i = k+1:n

factor=Aug(i,k)/Aug(k,k);

Aug(i,k:nb) = Aug(i,k:nb) - factor\*Aug(k,k:nb);

end

disp(Aug);

end

% back substitution

x=zeros(n,1);

x(n)=Aug(n,nb)/Aug(n,n);

for i = n-1:-1:1

x(i)=(Aug(i,nb)-Aug(i,i+1:n)\*x(i+1:n))/Aug(i,i);

end

**Numerical Analysis** 

10

