

Прямые методы решения линейных систем. Вариант 11.

Содержание

Ввод данных.....	1
Решение системы методом Гаусса.....	1
Алгоритм.....	1
Реализация алгоритма.....	2
Результат работы.....	2
LU - разложение матрицы.....	2
Алгоритм.....	2
Реализация алгоритма.....	2
Результат работы.....	2
Поиск обратной матрицы.....	3
Алгоритм.....	3
Реализация алгоритма.....	3
Результат работы.....	3
Число обусловленности матрицы.....	3

Ввод данных

Введем расширенную матрицу системы

```
M = [6.687233, 0.80267, -2.06459, 0;  
      0.80267, 5.07816, 0.48037, 1;  
      -2.06459, 0.48037, 4.02934, 0]
```

```
M = 3x4  
 6.6872    0.8027   -2.0646    0  
 0.8027    5.0782    0.4804    1.0000  
 -2.0646    0.4804    4.0293    0
```

Решение системы методом Гаусса

Алгоритм

А) *Прямой ход*: исходная система сводится к эквивалентной системе с верхнетреугольной матрицей по формулам:

- $a_{kj}^{(k)} = \frac{a_{kj}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}}, a_{kk}^{(k-1)} \neq 0, j = k, \dots, n+1$
- $a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)} - a_{kj}^{(k-1)} a_{ik}^{(k-1)}, i = k, \dots, n, j = k, \dots, n+1$
- $k = 1, \dots, n$

В) *Обратный ход*: вычисляется решение системы по формулам:

- $x_i = a_{in+1}^{(i)} + \sum_{j=n+1}^n a_{ij}^{(i)} x_j, i = n, \dots, 1$

Замечание: Выбор ведущего элемента осуществляется по столбцу

Реализация алгоритма

Реализация алгоритма содержится в функции Gauss.m

Результат работы

Рассмотрим полученный вектор

```
x = Gauss(M)
```

```
x = 3×1  
-0.0386  
 0.2072  
-0.0445
```

Сравним его с результатом работы стандартной функции

```
y=M(:,1:size(M,1))\M(:,size(M,1)+1)
```

```
y = 3×1  
-0.0386  
 0.2072  
-0.0445
```

LU - разложение матрицы

Алгоритм

Воспользуемся следующим алгоритмом:

Для шагов $i = 1 : n$ поочередно выполним:

$$1. \quad l_{ij} = a_{ji} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{jk} u_{ki}, \quad j = i : n$$

$$2. \quad u_{i,j} = \frac{a_{ij} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik} u_{kj}}{l_{ii}}, \quad j = i : n$$

Реализация алгоритма

Реализация алгоритма содержится в функции LU_Dec.m

Результат работы

Получим следующее разложение:

```
[myL, myU]=LU_Dec(M)
```

```
myL = 3×3  
 6.6872      0      0  
 0.8027  4.9818      0
```

```

-2.0646    0.7282    3.2855
myU = 3x3
    1.0000    0.1200   -0.3087
         0    1.0000    0.1462
         0         0    1.0000

```

Проверим его правильность, посчитав разность LU - A

```
myL*myU - M(:,1:size(M,1))
```

```

ans = 3x3
     0     0     0
     0     0     0
     0     0     0

```

Поиск обратной матрицы

Алгоритм

Для нахождения обратной матрицы решим следующий набор систем, используя полученное выше LU разложение матрицы:

1. $Ly = e_i, e_i = (0, \dots, 1_i, \dots)^T$
2. $U(A^{-1})_i = y, \forall i = 1 : n$

Реализация алгоритма

Реализация находится в файле inverseMatrix.m

Результат работы

```
invA = inverseMatrix(myL,myU)
```

```

invA = 3x3
    0.1848   -0.0386    0.0993
   -0.0386    0.2072   -0.0445
    0.0993   -0.0445    0.3044

```

Для проверки воспользуемся встроенным методом поиска обратной матрицы

```
inv(M(:,1:size(M,1)))
```

```

ans = 3x3
    0.1848   -0.0386    0.0993
   -0.0386    0.2072   -0.0445
    0.0993   -0.0445    0.3044

```

Число обусловленности матрицы

Найдем число обусловленности матрицы по следующей формуле:

$$\text{cond}(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$$

Подставив полученные ранее значения, получим

```
condA = norm(M(:,1:size(M,1)))*norm(invA)
```

```
condA = 3.0000
```