# МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

## АДЫГЕЙСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

Инженерно-физический факультет Кафедра автоматизированных систем обработки информации и управления

#### Отчет по практике

Вариант 3. Решение системы линейных алгебраических уравнений методом Гаусса.

2 курс, группа 2ИВТ

Выполнил:	
	_ К.О. Рубанов
«»	_ 2021 г.
Руководитель:	
	_ П. Ю. Бучацкий
« »	2021 г.

Майкоп, 2021 г.

### 1. Введение

Метод Гаусса — классический метод решения системы линейных алгебраических уравнений (СЛАУ). Это метод последовательного исключения переменных, когда с помощью элементарных преобразований система уравнений приводится к равносильной системе треугольного вида, из которой последовательно, начиная с последних (по номеру), находятся все переменные системы.

#### 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 проделывают 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» наверх. Каждой строчке соответствует ровно одна базисная переменная, поэтому на каждом шаге, кроме последнего (самого верхнего), ситуация в точности повторяет случай последней строки.

В простейшем случае алгоритм выглядит так:

$$\begin{cases} a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + \ldots + a_{1n} \cdot x_n &= b_1 & (1) \\ a_{21} \cdot x_1 + a_{22} \cdot x_2 + \ldots + a_{2n} \cdot x_n &= b_2 & (2) \\ \ldots & & & \\ a_{m1} \cdot x_1 + a_{m2} \cdot x_2 + \ldots + a_{mn} \cdot x_n &= b_m & (m) \end{cases}$$

Прямой ход:

Обратный ход. Из последнего ненулевого уравнения выражаем базисную переменную через небазисные и подставляем в предыдущие уравнения. Повторяя эту процедуру для всех базисных переменных, получаем фундаментальное решение.

## 2. Ход работы

#### 2.1. Код приложения

```
#include <iostream>
using namespace std;
void sysout(double **a, double *y, int n)
{
for (int i = 0; i < n; i++)
for (int j = 0; j < n; j++)
cout << a[i][j] << "*x" << j;</pre>
if (j < n - 1)
cout << " + ";
}
cout << " = " << y[i] << endl;</pre>
}
return;
double * gauss(double **a, double *y, int n)
{
double *x, max;
int k, index;
const double eps = 0.00001; // точность
x = new double[n];
k = 0;
while (k < n)
{
```

```
// Поиск строки с максимальным a[i][k]
\max = abs(a[k][k]);
index = k;
for (int i = k + 1; i < n; i++)
if (abs(a[i][k]) > max)
\max = abs(a[i][k]);
index = i;
}
}
// Перестановка строк
if (max < eps)
// нет ненулевых диагональных элементов
cout << "Решение получить невозможно из-за нулевого столбца ";
cout << index << " матрицы A" << endl;
return 0;
for (int j = 0; j < n; j++)
double temp = a[k][j];
a[k][j] = a[index][j];
a[index][j] = temp;
double temp = y[k];
y[k] = y[index];
y[index] = temp;
// Нормализация уравнений
for (int i = k; i < n; i++)
double temp = a[i][k];
if (abs(temp) < eps) continue; // для нулевого коэффициента пропустить
for (int j = 0; j < n; j++)
a[i][j] = a[i][j] / temp;
y[i] = y[i] / temp;
if (i == k) continue; // уравнение не вычитать само из себя
for (int j = 0; j < n; j++)
a[i][j] = a[i][j] - a[k][j];
y[i] = y[i] - y[k];
}
k++;
// обратная подстановка
```

```
for (k = n - 1; k \ge 0; k--)
x[k] = y[k];
for (int i = 0; i < k; i++)
y[i] = y[i] - a[i][k] * x[k];
}
return x;
int main()
double **a, *y, *x;
int n;
system("chcp 1251");
system("cls");
cout << "Введите ранг матрицы: ";
cin >> n;
a = new double*[n];
y = new double[n];
for (int i = 0; i < n; i++)
a[i] = new double[n];
for (int j = 0; j < n; j++)
cout << "a[" << i << "][" << j << "]= ";
cin >> a[i][j];
}
}
for (int i = 0; i < n; i++)
cout << "y[" << i << "]= ";</pre>
cin >> y[i];
}
sysout(a, y, n);
x = gauss(a, y, n);
for (int i = 0; i < n; i++)
cout << x[" << i << "]=" << x[i] << endl;
cin.get(); cin.get();
return 0;
}
```

# 3. Работа программы

## Список литературы

- [1] Кнут Д.Э. Всё про Т<br/>еX. Москва: Изд. Вильямс, 2003 г. 550 с.
- [2] Львовский С.М. Набор и верстка в системе LATeX. 3-е издание, исправленное и дополненное, 2003 г.
- [3] Воронцов К.В. L<sup>A</sup>Т<sub>Е</sub>Х в примерах 2005 г.