



1/16

现代数值计算方法

第三章 解线性方程组的直接法



Back

Close



2/16

第三章 解线性方程组的直接法

§3.2 列主元 Gauss 消去法及程序实现

顺序 Gauss 消去法的计算过程是不可靠的, 一旦出现 $a_{kk}^{(k)} = 0$, 计算就无法进行下去. 即使对所有 $k = 1, 2, \dots, n$, $a_{kk}^{(k)} \neq 0$, 也不能保证计算过程是数值稳定的.

例 3.4 设有线性方程组

$$\begin{cases} 0.0001x_1 + 1.0x_2 = 1.0, \\ 1.0x_1 + 1.0x_2 = 2.0. \end{cases}$$

其精确解为

$$x_1 = \frac{10000}{9999} \approx 1.00010, \quad x_2 = \frac{9998}{9999} \approx 0.99990$$



Back

Close

现在假定用尾数为 4 位十进制字长的浮点数来求解.

解 消元过程: 根据 4 位浮点数运算规则 $1.0 - 10000.0 = (0.00001 - 0.1)10^5 = (0.0000 - 0.1)10^5 = -10000.0$ (舍入), 同理, $2.0 - 10000.0 = -10000.0$,

$$\begin{pmatrix} 0.0001 & 1.0 & 1.0 \\ 1.0 & 1.0 & 2.0 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_2 - 10^4 r_1} \begin{pmatrix} 0.0001 & 1.0 & 1.0 \\ 0 & 1.0 - 10000.0 & 2.0 - 10000.0 \end{pmatrix}$$
$$\xrightarrow{\text{舍入}} \begin{pmatrix} 0.0001 & 1.0 & 1.0 \\ 0 & -10000.0 & -10000.0 \end{pmatrix}.$$

回代过程:

$$\begin{cases} 0.0001x_1 + 1.0x_2 = 1.0, \\ -10000.0x_2 = -10000.0. \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_2 = 1.0, \\ x_1 = 0.0. \end{cases}$$



3/16



Back

Close

代入原方程组验算, 发现结果严重失真.

分析结果失真的原因发现, 由于第一列的主元素 0.0001 绝对值过小, 当它在消元过程中作分母时把中间过程数据放大 10000 倍, 使中间结果“吃”掉了原始数据, 从而造成数值不稳定.

针对以上问题, 考虑选用绝对值大的数作为主元素.

消元过程:

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} 0.0001 & 1.0 & 1.0 \\ 1.0 & 1.0 & 2.0 \end{pmatrix} \xrightarrow{r_1 \leftrightarrow r_2} \begin{pmatrix} 1.0 & 1.0 & 2.0 \\ 0.0001 & 1.0 & 1.0 \end{pmatrix} \\ & \xrightarrow{r_2 - 0.0001 r_1} \begin{pmatrix} 1.0 & 1.0 & 2.0 \\ 0 & 1.0 - 0.0001 & 1.0 - 0.0002 \end{pmatrix} \\ & \xrightarrow{\text{舍入}} \begin{pmatrix} 1.0 & 1.0 & 2.0 \\ 0 & 1.0 & 1.0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$



4/16



Back

Close

这里, 舍入过程 $1.0 - 0.0001 = (0.1 - 0.00001)10^1$ (舍入), 同理 $1.0 - 0.0002 = 1.0$.

回代过程:

$$\begin{cases} 1.0x_1 + 1.0x_2 = 2.0, \\ 1.0x_2 = 1.0. \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_2 = 1.0, \\ x_1 = 1.0. \end{cases}$$

代入原方程组验算, 发现结果基本合理.

上述例子说明了选主元素的重要性. 下面阐述列主元 Gauss 消去法的基本思想. 记 $A^{(1)} = A$, 在 Gauss 消元过程的第 1 步, 取的第 1 列中绝对值最大的元素 $a_{r_1 1}^{(1)}$, 即

$$|a_{r_1 1}^{(1)}| = \max_{1 \leq i \leq n} |a_{i1}^{(1)}|$$

作为主元素. 若 $r_1 > 1$, 交换第 r_1 行和第 1 行.



5/16



Back

Close

一般地, 在 Gauss 消元过程的第 k 步, 取

$$|a_{r_k k}^{(k)}| = \max_{k \leq i \leq n} |a_{ik}^{(k)}| \quad (3.6)$$

作为主元素. 若 $r_k > k$, 交换第 r_k 行和第 k 行.

列主元 Gauss 消去法算法步骤如下:

算法 3.2 (列主元 Gauss 消去法)

步 1 输入系数矩阵 A , 右端项 b , 置 $k := 1$;

步 2 对 $k = 1, \dots, n-1$ 进行如下操作:

(1) 选列主元, 确定 r_k , 使

$$|a_{r_k k}^{(k)}| = \max_{k \leq i \leq n} |a_{ik}^{(k)}|,$$

若 $a_{r_k k}^{(k)} = 0$, 则停止计算, 否则, 进行下一步;

(2) 若 $r_k > k$, 交换 $(A^{(k)}, b^{(k)})$ 的第 k, r_k 两行;

(3) 消元: 对 $i, j = k+1, \dots, n$, 计算



6/16



Back

Close



7/16

$$m_{ik} = a_{ik}^{(k)} / a_{kk}^{(k)}, \quad a_{ik}^{(k+1)} = 0,$$

$$a_{ij}^{(k+1)} = a_{ij}^{(k)} - m_{ik} a_{kj}^{(k)}, \quad b_i^{(k+1)} = b_i^{(k)} - m_{ik} b_k^{(k)}.$$

步 3 回代

$$x_n = b_n^{(n)} / a_{nn}^{(n)},$$

对 $k = n - 1, \dots, 1$, 计算

$$x_k = \left(b_k^{(k)} - \sum_{j=k+1}^n a_{kj}^{(k)} x_j \right) / a_{kk}^{(k)}.$$

根据算法 3.2, 给出 MATLAB 程序如下:

- 列主元 Gauss 消去法 MATLAB 程序

```
%magauss2.m
```

```
function x=magauss2(A,b,flag)
```

```
%用途: 列主元Gauss消去法解线性方程组Ax=b
```



Back

Close



8/16

%格式: $x = \text{magauss}(A, b, \text{flag})$, A 为系数矩阵, b 为右端项,
% 若 $\text{flag}=0$,则不显示中间过程, 否则显示中间过程,
% 默认为0, x 为解向量

```
if nargin<3,flag=0;end
n=length(b);
for k=1:(n-1)
    %选主元
    [ap,p]=max(abs(A(k:n,k)));
    p=p+k-1;
    if p>k
        t=A(k,:); A(k,:)=A(p,:); A(p,:)=t;
        t=b(k); b(k)=b(p); b(p)=t;
    end
end
```



Back

Close

%消元

```
m=A(k+1:n,k)/A(k,k);
```

```
A(k+1:n,k+1:n)=A(k+1:n,k+1:n)-m*A(k,k+1:n);
```

```
b(k+1:n)=b(k+1:n)-m*b(k);
```

```
A(k+1:n,k)=zeros(n-k,1);
```

```
if flag~=0, Ab=[A,b], end
```

```
end
```

% 回代

```
x=zeros(n,1);
```

```
x(n)=b(n)/A(n,n);
```

```
for k=n-1:-1:1
```

```
    x(k)=(b(k)-A(k,k+1:n)*x(k+1:n))/A(k,k);
```

```
end
```



9/16



Back

Close



10/16

例 3.5 利用程序 magauss2.m 计算下列线性方程组的解

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 4 & -3 & 1 \\ -1 & 1 & 2 & 1 & 3 \\ 4 & 2 & 3 & 3 & -1 \\ -3 & 1 & 3 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & -1 & 4 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 11 \\ 14 \\ 4 \\ 16 \\ 18 \end{pmatrix}$$

解 在 MATLAB 命令窗口执行

```
>> A=[2 -1 4 -3 1;-1 1 2 1 3;4 2 3 3 -1;  
      -3 1 3 2 4; 1 3 -1 4 4];  
>> b=[11 14 4 16 18]';  
>> x=magauss2(A,b); x'
```

得计算结果：



$x =$

1.0000 2.0000 1.0000 -1.0000 4.0000

§3.3 解三对角方程组的追赶法

在科学与工程计算中, 经常遇到求解三对角方程组的问题:

$$\begin{pmatrix} b_1 & c_1 & & & \\ a_2 & b_2 & c_2 & & \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & a_{n-1} & b_{n-1} & c_{n-1} \\ & & & a_n & b_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d_1 \\ d_2 \\ \vdots \\ d_{n-1} \\ d_n \end{pmatrix} \quad (3.7)$$

将 Gauss 消去法应用于三对角方程组得到所谓“追赶法”. 具体操作过程为:



11/16



Back

Close

追：

$$\begin{pmatrix} b_1 & c_1 & & & & d_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 & & & d_2 \\ & \ddots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ & & a_{n-1} & b_{n-1} & c_{n-1} & d_{n-1} \\ & & & a_n & b_n & d_n \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \bar{b}_1 & c_1 & & & & \bar{d}_1 \\ & \bar{b}_2 & c_2 & & & \bar{d}_2 \\ & & \ddots & \ddots & & \vdots \\ & & & \bar{b}_{n-1} & c_{n-1} & \bar{d}_{n-1} \\ & & & & \bar{b}_n & \bar{d}_n \end{pmatrix}$$



12/16



Back

Close

其中

$$\begin{cases} \bar{b}_1 = b_1, & \bar{d}_1 = d_1, \\ \bar{b}_k = b_k - \frac{a_k}{\bar{b}_{k-1}} c_{k-1}, & (k = 2, \dots, n) \\ \bar{d}_k = d_k - \frac{a_k}{\bar{b}_{k-1}} \bar{d}_{k-1} \end{cases} \quad (3.8)$$

赶：

$$x_n = \frac{\bar{d}_n}{\bar{b}_n}, \quad x_k = \frac{\bar{d}_k - c_k x_{k+1}}{\bar{b}_k}, \quad k = n-1, \dots, 2, 1. \quad (3.9)$$

追赶法不需要对零元素计算, 只有 $6n - 5$ 次乘除法计算量, 且当系数矩阵对角占优时数值稳定, 是解三对角方程组的优秀算法.

下面给出追赶法的 MATLAB 程序

- 追赶法 MATLAB 程序

```
%machase.m
```



13/16



Back

Close

```
function x= machase(a,b,c,d)
```

```
%用途：追赶法解三对角方程组 $Ax=d$ 
```

```
%格式：x= machase(a,b,c,d)  a为次下对角线元素向量，
```

```
%      b为主对角元素向量，c为次上对角线元素向量，
```

```
%      d为右端向量,x返回解向量
```

```
n=length(a);
```

```
for k=2:n
```

```
    b(k)=b(k)-a(k)/b(k-1)*c(k-1);
```

```
    d(k)=d(k)-a(k)/b(k-1)*d(k-1);
```

```
end
```

```
x(n)=d(n)/b(n);
```

```
for k=n-1:-1:1
```

```
    x(k)=(d(k)-c(k)*x(k+1))/b(k);
```



14/16



Back

Close

end



15/16

解

例 3.6 用追赶法通用程序 machase.m 计算下列三对角方程组的

$$\begin{pmatrix} 4 & 1 & & & \\ 1 & 4 & 1 & & \\ & 1 & 4 & 1 & \\ & & 1 & \ddots & \ddots \\ & & & \ddots & 4 & 1 \\ & & & & 1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_{49} \\ x_{50} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 6 \\ 6 \\ \vdots \\ 6 \\ 5 \end{pmatrix}$$

解 在 MATLAB 命令窗口执行：

```
>> a=ones(50,1); b=4*ones(50,1); c=ones(50,1);  
>> d=6*ones(50,1); d(1)=5; d(50)=5;  
>> x=machase(a,b,c,d)
```

得到计算结果： $x = (x_1, x_2, \dots, x_{50}) = (1.0, 1.0, \dots, 1.0)$.



Back

Close



16/16

例 3.7 若方程组 (3.7) 的系数矩阵的元素满足条件:

$$|b_1| > |c_1| > 0, \quad |b_n| > |a_n| > 0,$$

$$|b_i| > |a_i| + |c_i|, \quad a_i c_i \neq 0, \quad i = 2, \dots, n-1,$$

则追赶法是可行的.

证 由 (3.8)-(3.9) 可知, 只需证明 $\bar{b}_k \neq 0$, ($k = 1, 2, \dots, n$) 即可. 显然 $\bar{b}_1 = b_1 \neq 0$, 且 $|\bar{b}_1| = |b_1| > |c_1|$. 设 $|\bar{b}_{k-1}| > |c_{k-1}|$, 则

$$|\bar{b}_k| \geq |b_k| - |a_k| \cdot \left| \frac{c_{k-1}}{\bar{b}_{k-1}} \right| > |b_k| - |a_k| > |c_k|,$$

故 $b_k \neq 0$, $k = 2, \dots, n$. 从而, 追赶法是可行的. □

作业: P58: 3.1; 3.10.



Back

Close