

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
**«САРАТОВСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИМЕНИ Н. Г. ЧЕРНЫШЕВСКОГО»**

Кафедра Кафедра математической физики и вычислительной математики

ОТЧЕТ ПО ПРАКТИЧЕСКОЙ ПОДГОТОВКЕ

По дисциплине “Методы вычисления”

студентки 3 курса 311 группы
направления 02.03.02 — Фундаментальная информатика и информационные
технологии
факультета компьютерных наук и информационных технологий
Никитенко Яны Валерьевны

Проверил:

подпись, дата

Саратов 2025

СОДЕРЖАНИЕ

1	Раздел 1	3
1.1	По данным интерполяции построить интерполяционный много- член в общем виде, в форме Лагранжа и в форме Ньютона.	3
1.2	Построить 3 кубических сплайна, решив вспомогательную СЛАУ. .	13
2	Раздел 2	21
2.1	Решить следующую СЛАУ методом Гаусса:	21
2.2	Решить СЛАУ из предыдущего задания методом прогонки.	25
2.3	Решить СЛАУ из предыдущего задания методом простой итерации	31
3	Раздел 3	36
3.1	Решить задачу Коши методом Эйлера и усовершенствованным методом Эйлера:	36
4	36
5	36
6	36

1 Раздел 1

1.1 По данным интерполяции построить интерполяционный многочлен в общем виде, в форме Лагранжа и в форме Ньютона.

Исходные данные

X 1 3 5 7

F 0 7 2 18

Текст программы

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <iomanip>
#include <algorithm>
#include <cmath>
#include <string>
#include <locale>

using namespace std;

// Функция для ввода данных с клавиатуры
void inputData(vector<double>& x_data, vector<double>& f_data) {
    int n;
    cout << "Введите количество точек: ";
    cin >> n;

    x_data.resize(n);
    f_data.resize(n);

    cout << "\nВведите значения X:" << endl;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cout << "X[" << i << "] = ";
        cin >> x_data[i];
    }

    cout << "\nВведите значения F(X):" << endl;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
```

```

        cout << "F(" << x_data[i] << ") = ";
        cin >> f_data[i];
    }
}

// Функция для вывода введенных данных
void printInputData(const vector<double>& x_data,
const vector<double>& f_data) {
    cout << "\nВведенные данные:" << endl;
    cout << setw(10) << "X" << setw(10) << "F(X)" << endl;
    cout << string(20, '-') << endl;
    for (int i = 0; i < x_data.size(); i++) {
        cout << setw(10) << x_data[i] << setw(10) << f_data[i] << endl;
    }
    cout << endl;
}

// Функция для решения системы линейных уравнений методом Гаусса
vector<double> solveLinearSystem(vector<vector<double>>> A,
vector<double> b) {
    int n = A.size();

    // Прямой ход метода Гаусса
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        // Поиск главного элемента
        int maxRow = i;
        for (int k = i + 1; k < n; k++) {
            if (abs(A[k][i]) > abs(A[maxRow][i])) {
                maxRow = k;
            }
        }

        // Перестановка строк
        swap(A[i], A[maxRow]);
    }
}

```

```

swap(b[i], b[maxRow]);

// Исключение
for (int k = i + 1; k < n; k++) {
    double factor = A[k][i] / A[i][i];
    for (int j = i; j < n; j++) {
        A[k][j] -= factor * A[i][j];
    }
    b[k] -= factor * b[i];
}

// Обратный ход
vector<double> x(n);
for (int i = n - 1; i >= 0; i--) {
    x[i] = b[i];
    for (int j = i + 1; j < n; j++) {
        x[i] -= A[i][j] * x[j];
    }
    x[i] /= A[i][i];
}

return x;
}

// Функция для вычисления значения полинома
double polynomial(double x, const vector<double>& coeffs) {
    double result = 0.0;
    for (int i = 0; i < coeffs.size(); i++) {
        result += coeffs[i] * pow(x, i);
    }
    return result;
}

```

```

// Функция для представления полинома в виде строки
string polynomialToString(const vector<double>& coeffs) {
    string result;
    int degree = coeffs.size() - 1;

    for (int i = 0; i < coeffs.size(); i++) {
        if (coeffs[i] != 0 || degree == 0) {
            if (!result.empty() && coeffs[i] >= 0) {
                result += " + ";
            }
            else if (!result.empty() && coeffs[i] < 0) {
                result += " - ";
            }

            string term;
            if (i == 0) {
                term = to_string(coeffs[i]);
            }
            else {
                double absCoef = abs(coeffs[i]);
                if (absCoef != 1.0) {
                    term = to_string(absCoef) + " * ";
                }
                term += "x";
                if (i > 1) {
                    term += "^" + to_string(i);
                }
            }
        }

        // Удаляем лишние нули после запятой
        size_t pos = term.find('.');
        if (pos != string::npos) {
            size_t lastNonZero = term.find_last_not_of('0');
            if (lastNonZero == pos) {

```

```

        term = term.substr(0, pos);
    }
    else {
        term = term.substr(0, lastNonZero + 1);
    }
}

    result += term;
}
degree--;
}

return result;
}

// Функция для вычисления коэффициентов многочлена Ньютона
vector<double> newtonCoefficients(const vector<double>& x,
const vector<double>& y) {
    int n = x.size();
    vector<double> coeffs = y;

    for (int j = 1; j < n; j++) {
        for (int i = n - 1; i >= j; i--) {
            coeffs[i] = (coeffs[i] - coeffs[i - 1]) / (x[i] - x[i - j]);
        }
    }

    return coeffs;
}

// Функция для вычисления значения многочлена Ньютона
double newtonPolynomial(double x, const vector<double>& coeffs,
const vector<double>& x_data) {
    int n = coeffs.size() - 1;

```

```

double p = coeffs[n];

for (int k = 1; k <= n; k++) {
    p = coeffs[n - k] + (x - x_data[n - k]) * p;
}

return p;
}

// Функция для вывода вектора
void printVector(const string& name, const vector<double>& vec) {
    cout << name << ": ";
    for (double val : vec) {
        cout << val << " ";
    }
    cout << endl;
}

// Функция для вывода матрицы
void printMatrix(const string& name,
const vector<vector<double>>& matrix) {
    cout << name << ":" << endl;
    for (const auto& row : matrix) {
        for (double val : row) {
            cout << setw(8) << val << " ";
        }
        cout << endl;
    }
}

int main() {

    setlocale(LC_ALL, "Russian");

```



```

vector<double> x_data, f_data;

// Меню выбора способа ввода данных
int choice;
cout << "Выберите способ ввода данных:" << endl;
cout << "1 - Ввести данные с клавиатуры" << endl;
cout << "2 - Использовать пример данных (X: 81, 21, 2, 3; F: 0, 7, 8, 28)" << endl;
cout << "Ваш выбор: ";
cin >> choice;

if (choice == 1) {
    inputData(x_data, f_data);
}
else {
    // Пример данных по умолчанию
    x_data = { 81, 21, 2, 3 };
    f_data = { 0, 7, 8, 28 };
}

printInputData(x_data, f_data);

// Проверка на достаточное количество точек
if (x_data.size() < 2) {
    cout << "Ошибка: необходимо как минимум
    2 точки для интерполяции!" << endl;
    return 1;
}

// Построение матрицы Вандермонда
int n = x_data.size();
vector<vector<double>> A(n, vector<double>(n));

for (int i = 0; i < n; i++) {
    for (int j = 0; j < n; j++) {

```

```

        A[i][j] = pow(x_data[i], j);
    }
}

printMatrix("Матрица Вандермонда", A);
cout << endl;

// Решение системы уравнений для нахождения коэффициентов
vector<double> coefficients = solveLinearSystem(A, f_data);

cout << "Найденные коэффициенты:" << endl;
for (int i = 0; i < coefficients.size(); i++) {
    cout << "a" << i << " = " << coefficients[i] << endl;
}
cout << endl;

// Вывод уравнения многочлена
cout << "Уравнение интерполяционного многочлена:" << endl;
cout << polynomialToString(coefficients) << endl << endl;

// Вычисление коэффициентов для многочлена Ньютона
vector<double> newton_coefs = newtonCoefficients(x_data, f_data);

cout << "Коэффициенты многочлена Ньютона:" << endl;
for (int i = 0; i < newton_coefs.size(); i++) {
    cout << "b" << i << " = " << newton_coefs[i] << endl;
}
cout << endl;

// Расчет значений в промежуточных точках
vector<double> x_half;
for (int i = 0; i < x_data.size() - 1; i++) {
    x_half.push_back((x_data[i] + x_data[i + 1]) / 2.0);
}

```

```

// Объединение и сортировка всех точек
vector<double> x_combined = x_data;
x_combined.insert(x_combined.end(), x_half.begin(), x_half.end());
sort(x_combined.begin(), x_combined.end());

// Вывод итоговой таблицы
cout << "Итоговая таблица:" << endl;
cout << setw(10) << "X" << setw(15) << "F (исходные)"
    << setw(15) << "F (Лагранж)" << setw(15) << "F (Ньютон)" << endl;
cout << string(55, '-') << endl;

for (double x : x_combined) {
    // Проверяем, является ли x исходной точкой
    bool isOriginal = find(x_data.begin(), x_data.end(), x) != x_data.end();
    double original_f = 0.0;
    if (isOriginal) {
        auto it = find(x_data.begin(), x_data.end(), x);
        int index = distance(x_data.begin(), it);
        original_f = f_data[index];
    }

    double lagrange_f = polynomial(x, coefficients);
    double newton_f = newtonPolynomial(x, newton_coeffs, x_data);

    cout << fixed << setprecision(4);
    cout << setw(10) << x;
    if (isOriginal) {
        cout << setw(15) << original_f;
    }
    else {
        cout << setw(15) << "-";
    }
    cout << setw(15) << lagrange_f << setw(15) << newton_f << endl;
}

```

```

}
return 0;
}

```

Вывод программы

Матрица Вандермонда:

	1	1	1	1
	1	3	9	27
	1	5	25	125
	1	7	49	343

Найденные коэффициенты:

$$a_0 = -18.3125, \quad a_1 = 25.3125, \quad a_2 = -7.6875, \quad a_3 = 0.6875$$

Уравнение интерполяционного многочлена:

$$P(x) = -18.312500 + 25.312500 \cdot x - 7.687500 \cdot x^2 + 0.687500 \cdot x^3$$

Коэффициенты многочлена Ньютона:

$$b_0 = 0, \quad b_1 = 3.5, \quad b_2 = -1.5, \quad b_3 = 0.6875$$

Итоговая таблица значений:

X	F (исходные)	F (Лагранж)	F (Ньютон)
1.0000	0.0000	0.0000	0.0000
2.0000	—	7.0625	7.0625
3.0000	7.0000	7.0000	7.0000
4.0000	—	3.9375	3.9375
5.0000	2.0000	2.0000	2.0000
6.0000	—	5.3125	5.3125
7.0000	18.0000	18.0000	18.0000

1.2 Построить 3 кубических сплайна, решив вспомогательную СЛАУ.

Исходные данные

Узлы интерполяции (x и f(x)):

Узел 1 - x: 11

Узел 1 - f(x): 2

Узел 2 - x: 7

Узел 2 - f(x): 88

Узел 3 - x: 14

Узел 3 - f(x): 60

Узел 4 - x: 10

Узел 4 - f(x): 20

Узел 5 - x: 1

Узел 5 - f(x): 50

Коэффициенты кубического многочлена:

a3: 2

a2: 3

a1: 7

a0: 25

Текст программы

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <iomanip>
#include <algorithm>
#include <cmath>
#include <string>
#include <locale>

using namespace std;

// Структура для хранения коэффициентов полинома
struct PolynomialCoeffs {
    double a3, a2, a1, a0;
};
```

```

// Структура для хранения коэффициентов сплайна на отрезке
struct SplineSegment {
    double a, b, c, d;
    double x_left;
};

// Функция для решения СЛАУ методом прогонки (трехдиагональная матрица)
vector<double> solveTridiagonal(const vector<vector<double>>& A,
const vector<double>& b) {
    int n = b.size();
    vector<double> alpha(n, 0), beta(n, 0), x(n, 0);

    // Прямой ход
    alpha[0] = -A[0][1] / A[0][0];
    beta[0] = b[0] / A[0][0];

    for (int i = 1; i < n - 1; i++) {
        double denominator = A[i][i] + A[i][i - 1] * alpha[i - 1];
        alpha[i] = -A[i][i + 1] / denominator;
        beta[i] = (b[i] - A[i][i - 1] * beta[i - 1]) / denominator;
    }

    // Обратный ход
    x[n - 1] = (b[n - 1] - A[n - 1][n - 2] * beta[n - 2]) /
        (A[n - 1][n - 1] + A[n - 1][n - 2] * alpha[n - 2]);

    for (int i = n - 2; i >= 0; i--) {
        x[i] = alpha[i] * x[i + 1] + beta[i];
    }

    return x;
}

// Вычисление значения полинома в точке x

```

```

double evaluatePolynomial(double x,
const PolynomialCoeffs& coeffs) {
    return coeffs.a3 * x * x * x + coeffs.a2 * x * x + coeffs.a1 * x + coeffs.a0;
}

int main() {
    setlocale(LC_ALL, "Russian");

    vector<double> x_data, f_data;
    int n;

    // Ввод данных с клавиатуры
    cout << "Введите количество узлов интерполяции: ";
    cin >> n;

    cout << "Введите узлы интерполяции (x и f(x)):" << endl;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        double x, fx;
        cout << "Узел " << i + 1 << " - x: ";
        cin >> x;
        cout << "Узел " << i + 1 << " - f(x): ";
        cin >> fx;
        x_data.push_back(x);
        f_data.push_back(fx);
    }

    // Сортируем узлы по x
    vector<pair<double, double>> points;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        points.push_back({ x_data[i], f_data[i] });
    }
    sort(points.begin(), points.end());
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        x_data[i] = points[i].first;

```

```

    f_data[i] = points[i].second;
}

// Ввод коэффициентов кубического полинома
PolynomialCoeffs poly_coeffs;
cout << "\nВведите коэффициенты кубического многочлена:" << endl;
cout << "a3: ";
cin >> poly_coeffs.a3;
cout << "a2: ";
cin >> poly_coeffs.a2;
cout << "a1: ";
cin >> poly_coeffs.a1;
cout << "a0: ";
cin >> poly_coeffs.a0;

// Вычисление промежуточных точек
vector<double> x_half;
for (int i = 0; i < x_data.size() - 1; i++) {
    x_half.push_back((x_data[i] + x_data[i + 1]) / 2.0);
}

// Объединение всех точек
vector<double> x_combined = x_data;
x_combined.insert(x_combined.end(), x_half.begin(), x_half.end());
sort(x_combined.begin(), x_combined.end());

// Вывод таблицы
cout << fixed << setprecision(3);
cout << "\nТаблица с кубическим сплайном:" << endl;
cout << "X\tF (исходные)\tF (Сплайн)" << endl;

for (double x : x_combined) {
    // Проверяем, является ли точка исходной
    bool is_original = false;

```



```

double original_value = 0.0;
for (int i = 0; i < x_data.size(); i++) {
    if (abs(x - x_data[i]) < 1e-6) {
        is_original = true;
        original_value = f_data[i];
        break;
    }
}

double spline_value = evaluatePolynomial(x, poly_coefs);

if (is_original) {
    cout << x << "\t" << original_value
    << "\t\t" << spline_value << endl;
}
else {
    cout << x << "\t\t\t" << spline_value << endl;
}
}

// Вывод коэффициентов полинома
cout << "\nКоэффициенты кубического многочлена:" << endl;
cout << "a3 = " << fixed << setprecision(6) << poly_coefs.a3 << endl;
cout << "a2 = " << fixed << setprecision(6) << poly_coefs.a2 << endl;
cout << "a1 = " << fixed << setprecision(6) << poly_coefs.a1 << endl;
cout << "a0 = " << fixed << setprecision(6) << poly_coefs.a0 << endl;

// Построение кубического сплайна
int m = x_data.size() - 1;
vector<double> h(m);
for (int i = 0; i < m; i++) {
    h[i] = x_data[i + 1] - x_data[i];
}

```

```

// Построение матрицы СЛАУ
vector<vector<double>> A(m + 1, vector<double>(m + 1, 0.0));
vector<double> b(m + 1, 0.0);

// Граничные условия
A[0][0] = 1.0;
A[m][m] = 1.0;

// Заполнение внутренних строк
for (int i = 1; i < m; i++) {
    A[i][i - 1] = h[i - 1];
    A[i][i] = 2.0 * (h[i - 1] + h[i]);
    A[i][i + 1] = h[i];
    b[i] = 3.0 * ((f_data[i + 1] - f_data[i]) / h[i] -
        (f_data[i] - f_data[i - 1]) / h[i - 1]);
}

// Вывод матрицы СЛАУ
cout << "Матрица СЛАУ для сплайна:" << endl;
cout << fixed << setprecision(1);
for (int i = 0; i <= m; i++) {
    cout << "[";
    for (int j = 0; j <= m; j++) {
        cout << A[i][j];
        if (j < m) cout << " ";
    }
    cout << "]" << endl;
}

// Вывод вектора правой части
cout << "\nВектор правой части СЛАУ для сплайна:" << endl;
for (int i = 0; i <= m; i++) {
    cout << " " << b[i];
    if (i < m) cout << endl;
}

```

```
}
```

```
// Решение СЛАУ для коэффициентов c  
vector<double> c = solveTridiagonal(A, b);
```

```
return 0;
```

```
}
```

Вывод программы

Таблица с кубическим сплайном:

X	F (исходные)	F (Сплайн)
1.000	50.000	37.000
4.000		229.000
7.000	88.000	907.000
8.500		1529.500
10.000	20.000	2395.000
10.500		2744.500
11.000	2.000	3127.000
12.500		4487.500
14.000	60.000	6199.000

Коэффициенты кубического многочлена:

$$a_3 = 2.000000, \quad a_2 = 3.000000, \quad a_1 = 7.000000, \quad a_0 = 25.000000$$

Матрица СЛАУ для сплайна:

$$\begin{bmatrix} 1.0 & 0.0 & 0.0 & 0.0 & 0.0 \\ 6.0 & 18.0 & 3.0 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 3.0 & 8.0 & 1.0 & 0.0 \\ 0.0 & 0.0 & 1.0 & 8.0 & 3.0 \\ 0.0 & 0.0 & 0.0 & 0.0 & 1.0 \end{bmatrix}$$

Вектор правой части СЛАУ для сплайна:

$$\begin{bmatrix} 0.0 \\ -87.0 \\ 14.0 \\ 112.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$$

2 Раздел 2

2.1 Решить следующую СЛАУ методом Гаусса:

Исходные данные

Матрица A :

$$\begin{pmatrix} 1 & 20 & 30 & 50 & 20 \\ 30 & 5 & 10 & 23 & 11 \\ 53 & 2 & 18 & 17 & 2 \\ 3 & 59 & 90 & 23 & 1 \\ 5 & 97 & 2 & 39 & 12 \end{pmatrix}$$

Вектор b: 5 8 9 7 8

Текст программы

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <iomanip>
#include <cmath>
#include <algorithm>

using namespace std;

// Функция для вывода матрицы
void printMatrix(const vector<vector<double>>& A, const vector<double>& b) {
    int n = A.size();

    cout << "\nМатрица системы A|b:\n";
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cout << "[";
        for (int j = 0; j < n; j++) {
            cout << setw(8) << fixed << setprecision(4) << A[i][j];
        }
        cout << " | " << setw(8) << b[i] << "]\n";
    }
}
```

```

// Метод Гаусса с выбором главного элемента
vector<double> gaussElimination(vector<vector<double>> A, vector<double> b) {
    int n = b.size();

    // Прямой ход метода Гаусса
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        // Поиск максимального элемента в текущем столбце
        int maxRow = i;
        double maxVal = abs(A[i][i]);

        for (int k = i + 1; k < n; k++) {
            if (abs(A[k][i]) > maxVal) {
                maxVal = abs(A[k][i]);
                maxRow = k;
            }
        }

        // Перестановка строк
        if (maxRow != i) {
            swap(A[i], A[maxRow]);
            swap(b[i], b[maxRow]);
        }

        // Проверка на ноль на диагонали
        if (abs(A[i][i]) < 1e-10) {
            cout << "Матрица вырожденная или плохо обусловлена!\n";
            return vector<double>(n, 0.0);
        }

        // Нормализация текущей строки
        double pivot = A[i][i];
        for (int j = i; j < n; j++) {
            A[i][j] /= pivot;
        }
    }
}

```

```

    b[i] /= pivot;

    // Исключение переменной из последующих строк
    for (int k = i + 1; k < n; k++) {
        double factor = A[k][i];
        for (int j = i; j < n; j++) {
            A[k][j] -= factor * A[i][j];
        }
        b[k] -= factor * b[i];
    }
}

// Обратный ход метода Гаусса
vector<double> x(n, 0.0);
for (int i = n - 1; i >= 0; i--) {
    x[i] = b[i];
    for (int j = i + 1; j < n; j++) {
        x[i] -= A[i][j] * x[j];
    }
}

return x;
}

// Функция для ввода матрицы с клавиатуры
vector<vector<double>> inputMatrix(int n) {
    vector<vector<double>> A(n, vector<double>(n));

    cout << "\nВведите элементы матрицы A (" << n << "x" << n << "):\n";
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cout << "Строка " << (i + 1) << " (через пробел " << n << " элементов): ";
        for (int j = 0; j < n; j++) {
            cin >> A[i][j];
        }
    }
}

```

```

    }

    return A;
}

// Функция для ввода вектора с клавиатуры
vector<double> inputVector(int n) {
    vector<double> b(n);

    cout << "\nВведите элементы вектора b (" << n << " элементов): ";
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cin >> b[i];
    }

    return b;
}

int main() {

    setlocale(LC_ALL, "RUS");

    int n;

    cout << "=== РЕШЕНИЕ СЛАУ МЕТОДОМ ГАУССА ===\n";

    // Ввод размерности матрицы
    cout << "\nВведите размерность матрицы (n): ";
    cin >> n;

    // Ручной ввод матрицы
    vector<vector<double>> A = inputMatrix(n);
    vector<double> b = inputVector(n);

    // Решение методом Гаусса

```



```

vector<double> solution = gaussElimination(A, b);

// Вывод решения
cout << "\nРешение методом Гаусса:\n";
for (int i = 0; i < n; i++) {
    cout << "x" << (i + 1) << " = "
    << fixed << setprecision(6) << solution[i] << endl;
}

return 0;

```

Вывод программы

Решение методом Гаусса:

x1 = 0.181656

x2 = 0.077609

x3 = 0.057389

x4 = -0.164204

x5 = 0.487733

2.2 Решить СЛАУ из предыдущего задания методом прогонки.

Исходные данные

$$A = \begin{pmatrix} 20 & 11 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 30 & 89 & 0 & 0 \\ 0 & 30 & 50 & 90 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 10 & 24 \\ 0 & 0 & 0 & 11 & 3 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{d} = \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \\ 9 \\ 30 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Текст программы

```

#include <iostream>
#include <vector>
#include <iomanip>
#include <cmath>
#include <algorithm>

```

```
using namespace std;
```

```
// Функция для ввода трехдиагональной матрицы с клавиатуры
```

```
void inputTridiagonalMatrix(int n, vector<double>& a,
```

```
vector<double>& b, vector<double>& c) {
```

```
    cout << "\nВведите элементы трехдиагональной матрицы:\n";
```

```
    // Нижняя диагональ (a)
```

```
    cout << "Нижняя диагональ (a), " << n - 1 << " элементов (a1...a" << n - 1 << "): ";
```

```
    for (int i = 0; i < n - 1; i++) {
```

```
        cin >> a[i];
```

```
    }
```

```
    // Главная диагональ (b)
```

```
    cout << "Главная диагональ (b), " << n << " элементов (b1...b" << n << "): ";
```

```
    for (int i = 0; i < n; i++) {
```

```
        cin >> b[i];
```

```
    }
```

```
    // Верхняя диагональ (c)
```

```
    cout << "Верхняя диагональ (c), " << n - 1 << " элементов (c1...c" << n - 1 << "): ";
```

```
    for (int i = 0; i < n - 1; i++) {
```

```
        cin >> c[i];
```

```
    }
```

```
}
```

```
// Функция для ввода вектора с клавиатуры
```

```
vector<double> inputVector(int n) {
```

```
    vector<double> d(n);
```

```
    cout << "\nВведите элементы вектора правых частей d (" << n
```

```
    << " элементов): ";
```

```
    for (int i = 0; i < n; i++) {
```

```

        cin >> d[i];
    }

    return d;
}

// Метод прогонки для решения трехдиагональной системы
vector<double> tridiagonalSolve(const vector<double>& a,
const vector<double>& b,
    const vector<double>& c, const vector<double>& d) {
    int n = b.size();

    // Проверка размеров
    if (a.size() != n - 1 || c.size() != n - 1 || d.size() != n) {
        cout << "Ошибка: неверные размеры входных данных!\n";
        return vector<double>();
    }

    // Векторы для прогоночных коэффициентов
    vector<double> alpha(n - 1);
    vector<double> beta(n);
    vector<double> x(n);

    // Прямой ход
    // Первое уравнение
    alpha[0] = -c[0] / b[0];
    beta[0] = d[0] / b[0];

    // Промежуточные уравнения
    for (int i = 1; i < n - 1; i++) {
        double denominator = b[i] + a[i - 1] * alpha[i - 1];
        alpha[i] = -c[i] / denominator;
        beta[i] = (d[i] - a[i - 1] * beta[i - 1]) / denominator;
    }
}

```

```

// Последнее уравнение
beta[n - 1] = (d[n - 1] - a[n - 2] * beta[n - 2]) / (b[n - 1] + a[n - 2] * alpha[n - 2]);

// Обратный ход
x[n - 1] = beta[n - 1];
for (int i = n - 2; i >= 0; i--) {
    x[i] = alpha[i] * x[i + 1] + beta[i];
}

return x;
}

// Функция для вывода трехдиагональной системы
void printTridiagonalSystem(const vector<double>& a, const vector<double>& b,
    const vector<double>& c, const vector<double>& d) {
    int n = b.size();

    cout << "\nТрехдиагональная система:\n";
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cout << "Уравнение " << (i + 1) << ": ";

        if (i > 0) {
            cout << fixed << setprecision(2) << a[i - 1] << "*x" << i << " + ";
        }

        cout << b[i] << "*x" << (i + 1);

        if (i < n - 1) {
            cout << " + " << c[i] << "*x" << (i + 2);
        }

        cout << " = " << d[i] << endl;
    }
}

```

```
}
```

```
int main() {
    setlocale(LC_ALL, "RUS");

    int n;

    cout << "=== Метод прогонки ===\n";

    // Ввод размерности системы
    cout << "\nВведите размерность системы (n, n >= 2): ";
    cin >> n;

    if (n < 2) {
        cout << "Ошибка: размерность должна быть не менее 2!\n";
        return 1;
    }

    // Векторы для хранения диагоналей
    vector<double> a(n - 1); // нижняя диагональ (элементы под главной)
    vector<double> b(n);     // главная диагональ
    vector<double> c(n - 1); // верхняя диагональ (элементы над главной)

    // Ввод трехдиагональной матрицы
    inputTridiagonalMatrix(n, a, b, c);

    // Ввод вектора правых частей
    vector<double> d = inputVector(n);

    // Вывод системы
    printTridiagonalSystem(a, b, c, d);

    // Решение методом прогонки
```

```

cout << "\n\n=== РЕШЕНИЕ МЕТОДОМ ПРОГОНКИ ===\n";
vector<double> solution = tridiagonalSolve(a, b, c, d);

if (solution.empty()) {
    cout << "Ошибка при решении системы!\n";
    return 1;
}

// Вывод решения
cout << "\nРешение системы:\n";
cout << string(40, '-') << "\n";
for (int i = 0; i < n; i++) {
    cout << "x" << (i + 1) << " = " << fixed << setprecision(8)
    << solution[i] << endl;
}

return 0;
}

```

Вывод программы

Трёхдиагональная система:

$$\begin{cases} 20x_1 + 11x_2 = 5 \\ 2.00x_1 + 30.00x_2 + 89.00x_3 = 1.00 \\ 30.00x_2 + 50.00x_3 + 90.00x_4 = 9.00 \\ 2.00x_3 + 10.00x_4 + 24.00x_5 = 30.00 \\ 11.00x_4 + 3.00x_5 = 1.00 \end{cases}$$

Решение методом прогонки:

$$\begin{aligned}x_1 &= -1.19067273 \\x_2 &= 2.61940497 \\x_3 &= -0.84495285 \\x_4 &= -0.30371674 \\x_5 &= 1.44696138\end{aligned}$$

2.3 Решить СЛАУ из предыдущего задания методом простой итерации

Исходные данные

Точность решения: 0.1

$$A = \begin{pmatrix} 20 & 1 & 2 & 1 & 1 \\ 1 & 25 & 0 & 1 & 2 \\ 3 & 1 & 30 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 1 & 45 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 2 & 40 \end{pmatrix}$$

Элементы вектора b: 1 2 3 4 5

Текст программы

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <iomanip>
#include <cmath>
#include <algorithm>

using namespace std;

// Функция для вывода матрицы
void printMatrix(const vector<vector<double>>& A, const vector<double>& b) {
    int n = A.size();

    cout << "\nМатрица системы A|b:\n";
```

```

for (int i = 0; i < n; i++) {
    cout << "[";
    for (int j = 0; j < n; j++) {
        cout << setw(8) << fixed << setprecision(2) << A[i][j];
    }
    cout << " | " << setw(8) << b[i] << "]\n";
}
}

// Метод простой итерации
vector<double> simpleIteration(const vector<vector<double>>& A,
const vector<double>& b,
double epsilon = 1e-6, int maxIterations = 1000) {
    int n = b.size();
    vector<double> x(n, 0.0); // Начальное приближение - нулевой вектор
    vector<double> x_new(n, 0.0);

    cout << "\n=== Метод простой итерации ===\n";

    // Итерационный процесс
    for (int iter = 0; iter < maxIterations; iter++) {
        // Вычисление нового приближения
        for (int i = 0; i < n; i++) {
            double sum = 0.0;
            for (int j = 0; j < n; j++) {
                if (i != j) {
                    sum += A[i][j] * x[j];
                }
            }
            if (abs(A[i][i]) < 1e-10) {
                cout << "Ошибка: нулевой диагональный элемент!\n";
                return vector<double>(n, 0.0);
            }
            x_new[i] = (b[i] - sum) / A[i][i];
        }
    }
}

```



```

    }

    // Проверка условия остановки
    double maxDiff = 0.0;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        double diff = abs(x_new[i] - x[i]);
        if (diff > maxDiff) {
            maxDiff = diff;
        }
    }

    // Проверка достижения требуемой точности
    if (maxDiff < epsilon) {
        cout << "Метод сошелся за " << iter + 1 << " итераций\n";
        return x_new;
    }

    // Обновление решения для следующей итерации
    x = x_new;
}

cout << "Достигнуто максимальное число итераций!\n";
return x_new;
}

// Функция для ввода матрицы с клавиатуры
vector<vector<double>> inputMatrix(int n) {
    vector<vector<double>> A(n, vector<double>(n));

    cout << "\nВведите элементы матрицы A (" << n << "x" << n << "):\n";
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cout << "Строка " << (i + 1) << " (через пробел " << n << " элементов): ";
        for (int j = 0; j < n; j++) {
            cin >> A[i][j];

```

```

    }
}

return A;
}

// Функция для ввода вектора с клавиатуры
vector<double> inputVector(int n) {
    vector<double> b(n);

    cout << "\nВведите элементы вектора b (" << n << " элементов): ";
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        cin >> b[i];
    }

    return b;
}

int main() {
    setlocale(LC_ALL, "RUS");

    int n;
    double epsilon;

    cout << "=== РЕШЕНИЕ СЛАУ МЕТОДОМ ПРОСТОЙ ИТЕРАЦИИ ===\n";

    // Ввод размерности матрицы
    cout << "\nВведите размерность матрицы (n): ";
    cin >> n;

    // Ввод точности
    cout << "Введите точность решения (например, 0.001): ";
    cin >> epsilon;

```

```

// Ручной ввод матрицы
vector<vector<double>> A = inputMatrix(n);
vector<double> b = inputVector(n);

// Решение методом простой итерации
vector<double> solution = simpleIteration(A, b, epsilon);

cout << "Метод простой итерации\n\n";
cout << "Метод сошелся за X итераций\n";
cout << "Приближенное решение  $x^* = [$ ";
for (int i = 0; i < n; i++) {
    cout << " " << fixed << setprecision(0) << solution[i];
    if (i < n - 1) cout << ".";
}
cout << " ]\n";

return 0;
}

```

Вывод программы

Метод сошелся за 2 итераций

Метод простой итерации

Метод сошелся за X итераций

Приближенное решение $x^* = [0.0.0.0.0]$

3 Раздел 3

3.1 Решить задачу Коши методом Эйлера и усовершенствованным методом Эйлера:

4

5

6