

Лабораторная работа № 1

Тема: «Прямые методы решения СЛАУ»

Курец Любовь (2 группа)

Постановка задачи №1

Написать программу, которая решает систему линейных алгебраических уравнений с

матрицей A порядка n методом Гаусса с выбором главного элемента по столбцу, а также вычисляет

определитель матрицы $\det A$, обратную матрицу A^{-1} . Предусмотреть сообщения, предупреждающие

о невозможности решения указанной задачи с заданной матрицей A .

Для проведения вычислительного эксперимента необходимо решить систему размерности $n = 10$. Матрицу A и вектор точного решения x заполнить случайными числами (сгенерировать) с двумя знаками после запятой из диапазона от -10 до 10. Правую часть задать умножением матрицы

A на вектор x

В результатах выполнения тестовой задачи необходимо привести следующую информацию:

- Условие: матрица A (построчно), вектор f , точное решение x .
- Полученное решение
- Максимум-норма невязки
- Максимум-норма погрешности

Алгоритм решения

Решение системы линейных алгебраических уравнений будет найдено методом Гаусса с выбором главного элемента по столбцу. Метод Гаусса содержит две совокупности операций, условно названных прямой ход и обратный ход.

Прямой ход:

$$a_{ij}^{(0)} = a_{ij}, \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad j = 1, 2, \dots, n;$$

$$b_i^{(0)} = b_i, \quad i = 1, 2, \dots, n;$$

$$k = 1, 2, \dots, n-1:$$

$$i = k+1, k+2, \dots, n:$$

$$c_i = a_{ik}^{(k-1)} \quad // \text{ выделяется } k\text{-й столбец подматрицы}$$

Выбор наибольшего по модулю элемента в массиве c ,

перестановка соответствующих строк матрицы A ,

перенумерация индекса i элементов $a_{ij}^{(k-1)}, b_i^{(k-1)}$

// ведущим элементом становится элемент c_k

$i = k+1, k+2, \dots, n$:

$l_i = \frac{c_i}{c_k}$, // создается временный коэффициент $l_i = \frac{a_{ik}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}}$ путем

деления i -го элемента k -го столбца матрицы
на ведущий элемент

$$b_i^{(k)} = b_i^{(k-1)} - l_i b_k^{(k-1)},$$

$j = k+1, k+2, \dots, n$:

$$a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)} - l_i a_{kj}^{(k-1)}.$$

Обратный ход заключается в получении значений неизвестных из треугольной системы: из последнего уравнения получаем значение неизвестного x_n ; подставляя его в предпоследнее уравнение, находим x_{n-1} ; подставляя оба этих неизвестных в третье с конца уравнение, находим x_{n-2} и так далее. Вычисления осуществляются по формулам

$$x_n = \frac{b_n^{(n-1)}}{a_{nn}^{(n-1)}}, \quad x_i = \frac{1}{a_{ii}^{(i-1)}} \left(b_i^{(i-1)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij}^{(i-1)} x_j \right), \quad i=n-1, n-2, \dots, 1.$$

Нахождение обратной эквивалентно решению уравнения: $AX=E \Leftrightarrow X=A^{-1}$

Вычисление определителя

Так как мы сводим матрицу A к треугольному виду при помощи элементарных преобразований, то:

$$\det A = (-1)^m a_{11} \cdot a_{22} \cdot \dots \cdot a_{nn}$$

где m - кол-во перестановок
строк/столбцов

a_{ii} - главные элементы метода Гаусса

Листинг программы

```
//Вычисление определителя матрицы
float Det(float** Matrix, int size)
{
    float det = 1;
    for (int i = 0; i < size; i++)
    {
        det = det * Matrix[i][i];
    }
    if (count_numb % 2 != 0)
    {
        det = det * (-1);
    }
    return det;
}

// обратный ход
float* find_roots(float** Matrix, float* Answ, int size)
{
    float* X = new float[size];
    for (int row = size - 1; row >= 0; row--)
```

```

{
    for (int column = size - 1; column >= row; column--)
    {
        if (row == column)
        {
            try {
                if (Matrix[row][column] == 0)
                {
                    throw(-1);
                }
            }
            catch (int s)
            {
                cout << "нет ответа";
                exit(-1);
            }

            X[column] = Answ[row] / Matrix[row][column]; //xn=bn/cnn
        }
        else
        {
            Answ[row] = Answ[row] - X[column] * Matrix[row][column];
        }
    }
}
return X;
}

//прямой ход

bool temp;
float div;
for (int k = 0; k < size; k++) // матрица A с помощью элементарных преобразований
приводится к ниже треугольной
{
    //выбор главного по столбцу, переставляем строки матрицы так,
    //чтобы наиб по мод элемент при xk попал на глав диагональ
    //потом выбираем его как глав элемент
    for (int row = k; row < size; row++)
    {
        if (abs(Matrix[row][k]) > abs(Matrix[k][k]))
        {
            swap(Matrix[row], Matrix[k]);
            swap(Answ[row], Answ[k]);
            count_numb++;
        }
    }
    /*Далее исключим переменную из всех уравнений, начиная с
    (k + 1).Для этого вычтем получившуюся после перестановки k
    строку из остальных строк, домножив её на величину, равную
    отношению элемента каждой из этих строк к k элементу
    первой строки, обнуляя тем самым столбец под ним.*/
    for (int row = k + 1; row < size; row++)
    {
        div = Matrix[row][k];
        temp = true;
        for (int col = k; col < size; col++)
        {
            if (Matrix[k][k] == 0)
            {
                temp = false;
                continue;
            }
            Matrix[row][col] = Matrix[row][col] - Matrix[k][col] * div /
Matrix[k][k];

```

```

    }
    if (temp == true)
    {
        Answ[row] = Answ[row] - Answ[k] * div / Matrix[k][k];
    }
}

//вычисление обратной матрицы

for (int i = 0; i < size; i++)
{
    float* En = Matrix_en[i];
    for (int row = 0; row < size; row++)
    {
        for (int col = 0; col < size; col++)
        {
            Matrix[row][col] = Matrix_temp[row][col];
        }
    }

    for (int k = 0; k < size; k++) //приводим к ниже
треугольной
    {
        for (int row = k; row < size; row++)
        {
            if (abs(Matrix[row][k]) > abs(Matrix[k][k]))
            {
                swap(Matrix[row], Matrix[k]);
                swap(En[row], En[k]);
            }
        }
        for (int row = k + 1; row < size; row++)
        {
            div = Matrix[row][k];
            temp = true;
            for (int col = k; col < size; col++)
            {
                if (Matrix[k][k] == 0)
                {
                    temp = false;
                    continue;
                }
                Matrix[row][col] = Matrix[row][col] - Matrix[k][col] *
div / Matrix[k][k];
            }
            if (temp == true)
            {
                En[row] = En[row] - En[k] * div / Matrix[k][k];
            }
        }
    }
    float* Temp;
    Temp = find_roots(Matrix, En, size);

    for (int j = 0; j < size; j++)
    {
        Matrix_reverse[j][i] = Temp[j];
    }

}

// A*A^(-1)

```

```

for (int row = 0; row < size; row++)
{
    for (int col = 0; col < size; col++)
    {
        Matrix[row][col] = 0;
    }
}

for (int A_row = 0; A_row < size; A_row++)
{
    for (int col = 0; col < size; col++)
    {
        for (int row = 0; row < size; row++)
        {
            Matrix[A_row][col] = Matrix[A_row][col] +
Matrix_temp[A_row][row] * Matrix_reverse[row][col];
        }
    }
}

for (int row = 0; row < size; row++)
{
    for (int col = 0; col < size; col++)
    {
        x = x + Matrix_temp[row][col] * X[col];
    }
    v.push_back(Answ_temp[row] - x);
    x = 0;
}

sort(v.begin(), v.end());
cout << "Максимум-норма невязки" << endl;
cout << abs(v[v.size() - 1]) << endl;
v.clear();

for (int i = 0; i < size; i++)
{
    v.push_back(X[i] - Roots[i]);
}
sort(v.begin(), v.end());
cout << "Максимум-норма погрешности" << endl;
cout << abs(v[v.size() - 1]);

```

Результаты:

Размер матрицы: 10										
A\F										
8.77	4.03	2.22	-2.57	-10.08	1.23	-5.43	-5.7	-3.07	4.73	194.564
-6.62	10.51	-10.47	3.08	-10.88	0.03	-2.03	-3.76	3.69	-7.69	-155.501
-2.07	-2.14	8.28	2.79	8.13	5.93	8.47	4.3	-2.71	-0.26	-24.0248
-0.42	7.41	-6.26	-1.76	0.24	-5.57	3.98	0.56	10.72	-7.27	-259.593
-0.03	3.03	-9.81	4.51	1.43	-5.53	-0.28	-2.79	-0.79	-8.98	-95.086
-1.91	-0.1	2.78	-3.04	-10.72	-0.63	-5.32	4.79	-6.88	-7.15	185.564
-4.63	2.11	-6.65	3.56	-6.58	-4.92	-8.47	-5.19	4.07	-1.83	-19.2924
2.71	4.44	2.3	0.73	-10.69	7.52	-3.01	2.63	3.17	-5.68	50.7694
-7.36	7.62	-7.16	-3.35	4.89	0.64	-5.47	-1.85	0.38	8.72	-142.883
-6.59	10.22	-1.35	3.45	-1.27	-2.25	-7.81	-5.88	2.43	-5.06	-48.6672
X:	5.76	-6.78	9.44	-0.18	-5.38	-0.24	-8.88	-3.1	-10.8	-0.64
Det: -1.15419e+10										
Решения:										
5.75999	-6.78	9.44	-0.180007	-5.38	-0.239998	-8.88	-3.10001	-10.8	-0.640002	
A^(-1)										
0.0743092	-0.0773018	0.0603395	0.0426877	0.0819343	-3.6925e-05	0.0558375	0.051742	0.0302563	-0.0489806	
0.139723	-0.0611835	0.225001	0.113845	0.0698117	0.0630769	0.148316	0.0116093	0.0995284	-0.059712	
0.0337789	-0.0288141	0.06095	0.0320645	-0.0427611	0.0235012	0.0353581	-0.0222678	-0.0242805	0.0392113	
0.182627	-0.123934	0.405246	0.117716	0.140556	0.0626692	0.399155	0.0468489	0.112177	-0.172517	
-0.0598485	-0.0273891	-0.0841349	-0.0342332	0.0201283	-0.0373002	-0.0992532	0.0179888	-0.00265785	0.0672951	
-0.141801	0.0923171	-0.239785	-0.144754	-0.0542042	-0.0996668	-0.250516	0.0611003	-0.0609552	0.101443	
0.0308683	0.0757099	0.0504129	0.025173	-0.0286022	-0.00424007	-0.0147861	-0.06613	-0.0278963	-0.0367058	
0.15039	-0.166919	0.365663	0.173232	0.128449	0.135591	0.35503	0.076799	0.173147	-0.209198	
-0.0436164	-0.0107127	-0.0513377	0.0221658	-0.0504619	-0.0458314	0.00738535	0.0351155	-0.0240595	0.0170653	
0.135658	-0.0619217	0.236261	0.0894961	0.0312363	0.0445577	0.239671	-0.00805069	0.10265	-0.136577	
A*A^(-1)										
1	-2.98023e-08	-1.19209e-07	2.98023e-08	-7.45058e-08	4.47035e-08	0	-8.56817e-08	-2.98023e-08	-5.96046e-08	
2.38419e-07	1	3.57628e-07	-1.19209e-07	1.3411e-07	2.98023e-08	0	2.23517e-08	-1.78814e-07	1.19209e-07	
8.9407e-08	9.49949e-08	1	5.7742e-08	1.08033e-07	1.17347e-07	2.19792e-07	-5.30854e-08	-2.79397e-08	-2.5332e-07	
1.78814e-07	-1.19209e-07	5.96046e-07	1	2.98023e-08	2.98023e-08	-1.19209e-07	2.04891e-07	1.78814e-07	5.96046e-08	
3.57628e-07	0	4.76837e-07	5.96046e-08	1	1.19209e-07	2.38419e-07	1.49012e-07	1.19209e-07	-2.38419e-07	
-5.96046e-08	-1.19209e-07	2.38419e-07	5.96046e-08	4.47035e-08	1	1.19209e-07	0	1.78814e-07	1.19209e-07	
2.08616e-07	-4.47035e-08	8.9407e-08	2.08616e-07	1.11759e-07	-3.72529e-08	1	6.51926e-08	1.49012e-07	-1.19209e-07	
3.57628e-07	5.96046e-08	3.57628e-07	1.							

Вывод:

Метод Гаусса является универсальным прямым методом решения систем линейных алгебраических уравнений. Общая идеология прямых методов решения СЛАУ состоит в преобразовании системы к некоторому более простому виду и в последующем решении получившейся более простой системы.

Постановка задачи №1

Написать программу, которая решает систему линейных алгебраических уравнений

$Ax=f$ для трехдиагональной матрицы A порядка n методом прогонки. Предусмотреть сообщения, предупреждающие о невозможности решения указанной задачи с заданной матрицей A .

Для проведения вычислительного эксперимента необходимо сгенерировать случайную трехдиагональную матрицу A с диагональным преобладанием размерности $n = 10$ и вектор точного решения x . Правую часть задать умножением матрицы A на вектор x : $f = Ax$. Затем необходимо решить полученную систему с помощью вашей программы и занести в отчет результаты.

В результатах выполнения тестовой задачи необходимо привести следующую информацию:

- Условие (матрицу A (построчно), вектор f , точное решение x).
- Полученное решение.
- Максимум-норма невязки.
- Максимум-норма погрешности.

Алгоритм метода прогонки

$$\begin{array}{rcl} c_0 y_0 - b_0 y_1 & & = f_0, \\ -a_1 y_0 + c_1 y_1 - b_1 y_2 & & = f_1, \\ \dots\dots\dots & & \dots\dots\dots \\ -a_i y_{i-1} + c_i y_i - b_i y_{i+1} & & = f_i, \\ \dots\dots\dots & & \dots\dots\dots \\ -a_N y_{N-1} + c_N y_N & & = f_N. \end{array}$$

• прямая прогонка – вычисление прогоночных коэффициентов по формулам

$$\alpha_1 = \frac{b_0}{c_0}, \quad \beta_1 = \frac{f_0}{c_0},$$

$$\alpha_{i+1} = \frac{b_i}{c_i - a_i \alpha_i}, \quad \beta_{i+1} = \frac{f_i + a_i \beta_i}{c_i - a_i \alpha_i}, \quad i = 1, 2, \dots, N-1,$$

$$\beta_{N+1} = \frac{f_N + a_N \beta_N}{c_N - a_N \alpha_N};$$

• обратная прогонка – вычисление решения по формулам

$$y_N = \beta_{N+1}, \quad y_i = \alpha_{i+1} y_{i+1} + \beta_{i+1}, \quad i = N-1, \dots, 1, 0.$$

Листинг программы

```
// распределяем по векторам
```

```

for (int row = 0; row < size; row++)
{
    for (int col = 0; col < size; col++)
    {
        if (row == col)
        {
            c[row] = Matrix[row][col];
        }
        if (row + 1 == col)
        {
            b[row] = -Matrix[row][col];
        }
        if (row - 1 == col)
        {
            a[row] = -Matrix[row][col];
        }
    }
}

//проверка на устойчивость и корректность

try {
    if (abs(c[0]) == 0 || abs(c[size - 1]) == 0 || abs(b[0]) == 0 || abs(a[size
- 1]) == 0 || abs(c[0]) < abs(b[0]) || abs(c[size - 1]) < abs(a[size - 1]))
        throw(-1);
}
catch (int s)
{
    cout << "нет ответа";
    exit(-1);
}

for (int i = 1; i < size - 1; i++)
{
    try {
        if (abs(a[i]) == 0 || abs(b[i]) == 0 || abs(c[i]) < abs(a[i]) +
abs(b[i]))
            throw(-1);
    }
}

```



```

    }

    catch (int s)
    {
        cout << "нет ответа";
        exit(-1);
    }
}

bool ind = false;
for (int i = 1; i < size; i++)
{
    if (abs(c[i]) > abs(a[i]) + abs(b[i]))
        ind = true;
}

if (abs(c[0]) > abs(b[0]) || abs(c[size - 1]) > abs(b[size - 1]))
{
    ind = true;
}

try {
    if (ind == false)
    {
        throw(-1);
    }
}
catch (int s)
{
    cout << "нет ответа";
    exit(-1);
}

bool temp;
float div;
float mul;

//вычисление по формулам

```

```

//прямой ход
alf[1] = b[0] / c[0];
bet[1] = f[0] / c[0];
for (int i = 1; i < size - 1; i++)
{
    alf[i + 1] = b[i] / (c[i] - alf[i] * a[i]);
    bet[i + 1] = (f[i] + a[i] * bet[i]) / (c[i] - alf[i] * a[i]);
}
bet[size] = (f[size - 1] + a[size - 1] * bet[size - 1]) / (c[size - 1] - alf[size
- 1] * a[size - 1]);

float* X;

//обратный ход
X = roots(alf, bet, size); //находим корни
cout << "Answers" << endl;
for (int i = 0; i < size; i++)
{
    cout << setw(10) << X[i] << " ";
}
for (int row = 0; row < size; row++)
{
    for (int col = 0; col < size; col++)
    {
        x = x + Matrix[row][col] * X[col];
    }
    v.push_back(f[row] - x);
    x = 0;
}

sort(v.begin(), v.end());
cout << "Максимум-норма невязки" << endl;
cout << abs(v[v.size() - 1]) << endl;
v.clear();

for (int i = 0; i < size; i++)

```

```

{
    v.push_back(X[i] - y[i]);
}

sort(v.begin(), v.end());

cout << "Максимум-норма погрешности" << endl;

cout << abs(v[v.size() - 1]);

```

Результаты:

```

Размер матрицы
10
A|f
18.62    9.56    0    0    0    0    0    0    0    0| -165.623
-0.27   -18.54   -8.48    0    0    0    0    0    0    0| -151.714
0    -5.31   15.62    4.6    0    0    0    0    0    0| 139.529
0    0    -9.85   24.16   -4.71    0    0    0    0    0| -135.729
0    0    0    -7.17   -22.27    6.91    0    0    0    0| -231.267
0    0    0    0    -2.58   -19.23    7.07    0    0    0| -40.8173
0    0    0    0    0    3.8   -14.55   -4.86    0    0| 31.6108
0    0    0    0    0    0    4.61    8.51    3.77    0| 20.1858
0    0    0    0    0    0    0    3.43   -18.01    6.56| 146.617
0    0    0    0    0    0    0    0    -2.92   11.47| -80.2385
X
-10.81    3.73   10.08    0.41    9.84   -1.33   -5.8    9.82   -9.72   -9.47
Answers
-10.81    3.73   10.08    0.41    9.84   -1.33   -5.8    9.82   -9.72   -9.47
Максимум-норма невязки
0
Максимум-норма погрешности
4.76837e-07

```

Вывод:

Метод прогонки есть метод исключения Гаусса без выбора главного элемента, примененный к системе уравнений с трехдиагональной матрицей. И учет специфики задачи позволяет построить алгоритмы с меньшими, по сравнению с универсальными, вычислительными затратами.