Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Национальный исследовательский университет ИТМО»

Факультет Программной Инженерии и Компьютерной Техники

Лабораторная работа №1 по дисциплине «Вычислительная математика»

Вариант: 13 - Метод Гаусса с выбором главного элемента по столбцам

Преподаватель: Малышева Татьяна Алексеевна

Выполнил: Телегин Даниил Евгеньевич

Группа: Р3211

Цель работы

Изучить численные методы решения систем линейных алгебраических уравнений и реализовать один из них средствами программирования.

Целью данной лабораторной работы является изучение и реализация метода Гаусса с выбором главного элемента по столбцам для решения системы линейных алгебраических уравнений. Также требуется вычислить определитель матрицы, вывести треугольную форму матрицы, найти вектор неизвестных и вектор невязок, а затем сравнить результат с библиотечными функциями.

Описание метода

Метод Гаусса с выбором главного элемента по столбцам

Метод Гаусса предназначен для решения систем линейных уравнений вида: Ax = B где:

- A матрица коэффициентов (размерность $n \times n$),
- χ вектор неизвестных (n-мерный),
- В вектор свободных членов.

Метод состоит из двух этапов:

- 1. Прямой ход (приведение к треугольной форме)
- 2. Обратный ход (нахождение неизвестных методом подстановки)

Выбор главного элемента

На каждом шаге выбирается наибольший по модулю элемент текущего столбца в качестве ведущего. Это уменьшает вычислительные погрешности.

Формула преобразования элементов в прямом ходе:

$$A[j][k] = A[j][k] - \frac{A[j][i]}{A[i][i]} \times A[i][k]$$
$$B[j] = B[j] - \frac{A[j][i]}{A[i][i]} \times B[i]$$

Определитель матрицы

После приведения к треугольному виду определитель вычисляется как произведение диагональных элементов:

$$det(A) = \prod_{i=1}^{n} A[i][i]$$

Вектор невязок

После нахождения решения x, вектор невязок r вычисляется как разница между левыми и правыми частями уравнения: r = Ax - B

Листинг программы

https://github.com/quwiier/4 computional mathematics/tree/master/labs/lab1

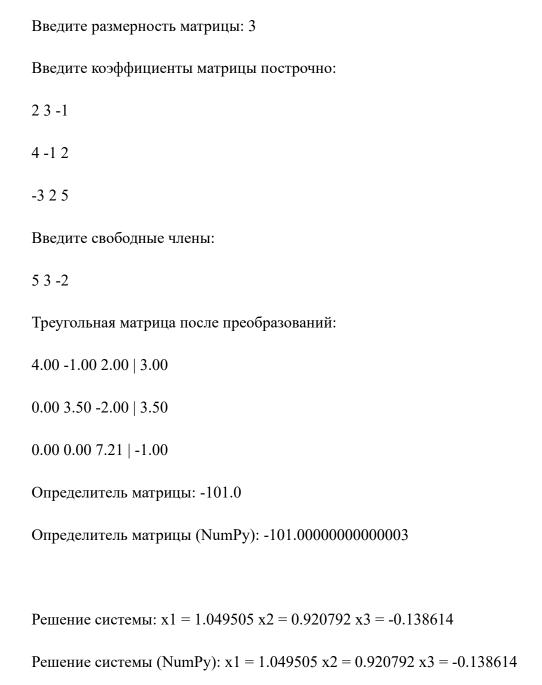
main.py

```
import numpy as np
def swap rows(A, B, row1, row2):
    """Меняет местами две строки в матрице А и векторе В"""
    A[row1], A[row2] = A[row2], A[row1]
    B[row1], B[row2] = B[row2], B[row1]
def gauss_elimination_with_pivoting(A, B):
    """Метод Гаусса с выбором главного элемента по столбцам и подсчётом
перестановок"""
    n = len(A)
    swap count = 0
    for i in range(n):
        max row = i
        for k in range(i + 1, n):
            if abs(A[k][i]) > abs(A[max_row][i]):
                max row = k
        if max row != i:
            swap_rows(A, B, i, max_row)
            swap count += 1
        for j in range(i + 1, n):
            factor = A[j][i] / A[i][i]
            for k in range(i, n):
                A[j][k] -= factor * A[i][k]
            B[j] -= factor * B[i]
    return A, B, swap count
def compute determinant(U, swap count):
    """Вычисляет определитель с учетом количества перестановок"""
    det = (-1) ** swap_count
    for i in range(len(U)):
        det *= U[i][i]
    return det
def compute residual(A, x, B):
```

```
"""Вычисляет вектор невязок"""
    residuals = [sum(A[i][j] * x[j] for j in range(len(A))) - B[i] for i
in range(len(A))]
    return residuals
def back substitution(A, B):
    """Обратный ход метода Гаусса"""
    n = len(A)
   x = [0] * n
    for i in range(n - 1, -1, -1):
        sum_ax = sum(A[i][j] * x[j] for j in range(i + 1, n))
        x[i] = (B[i] - sum_ax) / A[i][i]
    return x
def main():
    n = int(input("Введите размерность матрицы: "))
    if n > 20:
        print("n > 20, эффективность и точность решения снижена")
    print("Введите коэффициенты матрицы построчно:")
    A = [list(map(float, input().split())) for _ in range(n)]
    print("Введите свободные члены:")
    B = list(map(float, input().split()))
    determinant numpy = np.linalg.det(np.array(A))
    print(determinant numpy) # вывод до выполнения алгоритма, чтобы
убедиться, что равен 0, тогда будет ошибка "Система несовместная (0 на
главной диагонали)"
    x numpy = np.linalg.solve(np.array(A), np.array(B))
    A copy = [row[:] for row in A]
    B_{copy} = B[:]
    U, B transformed, swap count =
gauss elimination with pivoting(A copy, B copy)
    x_gauss = back_substitution(U, B_transformed)
    determinant = compute determinant(U, swap count)
    residuals = compute residual(A, x gauss, B)
    print("\nTpeyroльная матрица после преобразований:")
    for i in range(n):
```

```
print(" ".join(f"{num:.2f}" for num in U[i]) + f" |
{B transformed[i]:.2f}")
    print("\nOпределитель матрицы:", determinant)
    print("Определитель матрицы (NumPy):", determinant_numpy)
    print(swap count) # кол-во перестановок для определения знака
детерминанта -1^k, k-колво перестановок
    print("\nРешение системы:", " ".join(f"x{i+1} = {xi:.15f}" for i, xi
in enumerate(x gauss)))
    print("Решение системы (NumPy):", " ".join(f"x{i+1} = {xi:.15f}" for
i, xi in enumerate(x numpy)))
    print("\nВектор невязок:", " ".join(f"{r:.30f}" for r in residuals))
if __name__ == "__main__":
    try:
        main()
    except ZeroDivisionError:
        print("Система несовместная (0 на главной диагонали)")
    except Exception as e:
        print(f"Произошла ошибка: {e}")
```

Примеры работы программы



Вектор невязок: 0.000000 0.000000 0.000000

Вывод:

В результате выполнения данной лабораторной работой я познакомился с численными методами решения математических задач на примере систем алгебраических уравнений, реализовав на языке программирования Python метод Гаусса с выбором главного элемента по столбцам, а также сравнив результат с решением через стороннюю библиотеку NumPy.