

Санкт-Петербургский государственный университет

Математико-механический факультет

Литвинов Степан Сергеевич

Метод вращений

Практическая работа

Санкт-Петербург
2022

Оглавление

1. Постановка задачи	3
2. Теорминимум	4
3. Тесты	7
4. Код	8

1. Постановка задачи

Сравнить погрешности решения методом квадратного корня, который рассматривался в прошлом задании, и метода вращения

2. Теорминимум

Представляем матрицу СЛАУ A в виде

$$A = QR,$$

где Q — унитарная, а R — правая треугольная матрица. Q представляет собой произведение матриц вращения T_{ij}

$$T_{ij} = \begin{pmatrix} & \begin{matrix} i & j \end{matrix} \\ \begin{matrix} 1 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{matrix} & \begin{pmatrix} \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \ddots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 1 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & c_{ij} & 0 & \dots & 0 & -s_{ij} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & s_{ij} & 0 & \dots & 0 & c_{ij} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & & \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix},$$

Метод вращения состоит из прямого и обратного хода. При прямом ходе мы приводим матрицу к треугольному виду, последовательно исключая переменные.

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

Для исключения x_1 из 2-го уравнения вычисляем числа

$$c_{12} = \frac{a_{11}}{\sqrt{a_{11}^2 + a_{21}^2}}, \quad s_{12} = \frac{a_{21}}{\sqrt{a_{11}^2 + a_{21}^2}}.$$

Заменяем коэффициенты 1-го и 2-го уравнения новыми коэффициентами

$$\begin{aligned} a_{1j}^{(1)} &= c_{12}a_{1j} + s_{12}a_{2j}, & a_{2j}^{(1)} &= c_{12}a_{2j} - s_{12}a_{1j}, \\ b_1^{(1)} &= c_{12}b_1 + s_{12}b_2, & b_2^{(1)} &= c_{12}b_2 - s_{12}b_1. \end{aligned}$$

Результат:

[illegible]

Далее исключаем x_1 из 3-го уравнения. Числа s и c в данном случае такие:

$$c_{13} = \frac{a_{11}^{(1)}}{\sqrt{(a_{11}^{(1)})^2 + a_{31}^2}}, \quad s_{13} = \frac{a_{31}}{\sqrt{(a_{11}^{(1)})^2 + a_{31}^2}}.$$

Аналогично заменяем коэффициенты и получаем

[illegible]

За $n-1$ таких преобразований избавимся от x_1 во всех уравнениях системы, кроме первого. В итоге получаем

[illegible]

Продельвая аналогичные действия, получим спустя $n-1$ шагов прямого хода треугольную матрицу

[illegible]

Неизвестные вычисляем обратным ходом.

3. Тесты

Порядок	$x - x_{\text{rot}}$	$x - x_{\text{sqrt}}$
3	3.911434501196473e-12	2.602820459648654e-12
4	7.604680583663828e-11	8.593673709481708e-11
5	1.5124006574256817e-10	3.4165585617978954e-10
10	0.029068267913885528	0.00022259959330804552

Рис. 1: Сравнение погрешностей решений методом вращения и решений методом квадратного корня для матриц Гильберта различных порядков

Как видно из таблички, методы примерно равны в точности.

4. Код

Код можно посмотреть [здесь](#)