## МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

# «КУБАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ» (ФГБОУ ВО «КубГУ»)

Факультет математики и компьютерных наук Кафедра математических и компьютерных методов

#### СЕМЕСТРОВАЯ РАБОТА № 4

по дисциплине

#### ОСНОВЫ КОМПЬЮТЕРНЫХ НАУК

Тема: «РЕШЕНИЕ СИСТЕМ ЛИНЕЙНЫХ УРАВНЕНИЙ МЕТОДОМ ПРОСТЫХ ИТЕРАЦИЙ»

Работу выполнил студент 1 курса группы 13А Акимов Вадим

#### Задача

Используя метод простых итераций, решить систему линейных уравнений согласно варианту с точностью 0,001. Систему привести к виду с диагональным преобладанием. Можно менять уравнения местами, складывать и вычитать уравнения, при необходимости предварительно умножив уравнения на константу.

$$\begin{array}{l} \textbf{N2 1.} & \left\{ \begin{matrix} 2,7x_1+3,3x_2+1,3x_3=2,1;\\ 3,5x_1-1,7x_2+2,8x_3=1,7;\\ 4,1x_1+5,8x_2-1,7x_3=0,8. \end{matrix} \right. \end{array}$$

#### Решение

#### Краткое описание используемого метода

Постепенно выражая из начального приближения последующие, получать все более уточненные результаты

## Список идентификаторов

k – номер исключаемого неизвестного, int

i – номер преобразуемого уравнения, int

j – номер преобразуемого члена,int

а – матрица коэффициентов при неизвестных, float

b - матрица свободных членов, float

n – порядок матрицы коэффициентов,int

x – ответ,float

max – переменная для сверки с погрешностью(условие выхода), float

v - промежуточная переменная для проверки,float

v1 - промежуточная переменная для проверки,float

v2 - промежуточная переменная для проверки,float

eps - погрешность,float

xpr – предыдущее значение,float

## Описание алгоритма

Преобразование системы к нормальному виду, формирование начального приближения и начало итерационного метода

```
Программа
#include <iostream>
#include <iomanip>
#include <cmath>
using namespace std;
const double eps = 0.001;
void print_vector(double * x, int size) {
  for (unsigned i = 0; i < size; ++i)
     cout \ll x[i] \ll '\n';
}
void print_mat(double ** mat, double * b, int size) {
  cout << "\nYour matrix: \n";</pre>
  for (unsigned i = 0; i < size; ++i) {
    for (unsigned j = 0; j < size; ++j)
       cout << mat[i][j] << ' ';
    cout << " | " << b[i] << '\n';
  }
}
void read_mat(double ** mat, double * b, int size) {
  cout << "Enter matrix: \n";</pre>
  for (unsigned i = 0; i < size; i++) {
    for (unsigned j = 0; j < size; j++)
       cin >> mat[i][j];
     cin >> b[i];
  }
}
void read_vec(double * vec, int size) {
  for (unsigned i = 0; i < size; ++i)
```

```
cin >> vec[i];
}
double * copy_vector(double * xp, double * xn, int size) {
  for (unsigned i = 0; i < size; i++)
     xp[i] = xn[i];
}
double norm(double * xp, double * xn, unsigned size) {
  double n = 0;
  for (unsigned i = 0; i < size; ++i)
     n += (xp[i] - xn[i]) * (xp[i] - xn[i]);
  return sqrt(n);
}
double ** create_mat(unsigned size) {
  double **mat = new double*[size];
  for (unsigned i = 0; i < size; ++i)
     mat[i] = new double[size];
  return mat;
}
double * create_vector(int size) {
  double * vec = new double[size];
  for (unsigned i = 0; i < size; i++)
     vec[i] = 0;
  return vec;
}
void create_diagonal_dominance(double ** mat, double * b, double size) {
  for (unsigned i = 0; i < size; i++)
     for (unsigned k = i + 1; k < size; k++)
       if (abs(mat[i][i]) < abs(mat[k][i])) {</pre>
          for (unsigned j = 0; j \le size; j++) {
```

```
double tmp = mat[i][j];
            mat[i][j] = mat[k][j];
            mat[k][j] = tmp;
          }
          double tmp = b[i];
          b[i] = b[k];
          b[k] = tmp;
       }
}
void create_first_approximation(double ** mat, double * b, double * beta, int
size) {
  for (unsigned i = 0; i < size; ++i)
     beta[i] = b[i] / mat[i][i];
}
void new_x(double ** mat, double * b, double * beta, double * xn, double *
xp, int size) {
  copy_vector(xn, beta, size);
  for (unsigned i = 0; i < size; i++) {
     xn[i] += b[i] / mat[i][i];
     for (unsigned j = 0; j < size; j++)
       if (i != j)
          xn[i] += ( -mat[i][j] / mat[i][i] * xp[j] );
  }
}
int main() {
  cout << "Enter size matrix: ";</pre>
  int size;
  cin >> size;
  cout << '\n';
  double ** mat = create_mat(size);
```

```
double * beta = create_vector(size);
double * b = create_vector(size);
double * xn = create_vector(size);
double * xp = create_vector(size);
read_mat(mat, b, size);
// print_mat(mat, b, size);
create_first_approximation(mat, b, beta, size);
create_diagonal_dominance(mat, b, size);
print_mat(mat, b, size);
new_x(mat, b, beta, xn, xp, size);
while (norm(xp, xn, size) > eps) {
  copy_vector(xp, xn, size);
  new_x(mat, b, beta, xn, xp, size);
}
cout << "\nAnswer vector: \n";</pre>
print_vector(xn, size);
return 0;
```

}

## Результат работы программы

```
Enter size matrix: 3

Enter matrix:
2.7 3.3 1.3 2.1
3.5 -1.7 2.8 1.7
4.1 5.8 -1.7 0.8

Your matrix:
4.1 5.8 -1.7 | 0.8
2.7 3.3 1.3 | 2.1
3.5 -1.7 2.8 | 1.7

Answer vector:
0.0619
0.3043
0.7146
```