

Лабораторная работа №3 Решение систем линейных уравнений

Цель работы: решить систему линейных уравнений (СЛУ) методами Крамера, Гаусса и методом простой итерации. Сравнить полученные результаты с результатами применения встроенных в MathCAD функций для решения СЛУ.

Порядок выполнения работы:

1. Решить систему уравнений

$$\begin{cases} 12x_1 + 4.2x_2 - 0.8x_3 = -5.4 \\ -4.1x_1 + 2.2x_2 - 0.16x_3 = 1.6 \\ -1.6x_1 - 4.3x_2 + 8.4x_3 = 12.2 \end{cases}$$

Решим эту систему методом Крамера. Для этого зададим в MathCAD системную переменную ORIGIN и присвоим ей значение равное 1 (по умолчанию 0). Это нужно для того, чтобы индексы элементов матрицы начинались не с 0, а с более привычной 1. Запишем основную матрицу системы A, содержащую значения коэффициентов системы уравнений. Для этого на панели инструментов матрица выберем пункт «матрица», укажем в открывшемся окне количество строк (3) и столбцов (3) и внесем значения коэффициентов в появившийся шаблон. Аналогично составим вектор-столбец свободных членов системы B

$$\text{ORIGIN} := 1$$

$$A := \begin{pmatrix} 12 & 4.2 & -0.8 \\ -4.1 & 2.2 & -0.16 \\ -1.6 & -4.3 & 8.4 \end{pmatrix}$$

$$B := \begin{pmatrix} -5.4 \\ 1.6 \\ 12.2 \end{pmatrix}$$

2. Проверим возможность применения метода Крамера для решения СЛУ. Для этого необходимо, чтобы определитель матрицы $|A| \neq 0$.

Для вычисления определителя воспользуемся пунктом «определитель» с панели инструментов матрица и вычислим его значение, которое присвоим переменной Δ. Так как значение определителя не равно 0, можем приступить к решению.

$$\Delta := |A| = 342.307$$

3. Заменяем в матрице A первый столбец на вектор-столбец B и вычисляем определитель получившейся матрицы Δ1. Аналогичным способом, последовательно заменяя в матрице A ее второй и третий столбцы на вектор-столбец B, вычисляем определители Δ2 и Δ3. После этого, разделив определитель основной матрицы на

полученные определители $x_i = \Delta / \Delta_i$, находим решение СЛУ.

$$\begin{aligned} A1 &:= A & A2 &:= A & A3 &:= A \\ A1^{(1)} &:= B & A2^{(2)} &:= B & A3^{(3)} &:= B \end{aligned}$$

$$A1 = \begin{pmatrix} -5.4 & 4.2 & -0.8 \\ 1.6 & 2.2 & -0.16 \\ 12.2 & -4.3 & 8.4 \end{pmatrix}$$

$$A2 = \begin{pmatrix} 12 & -5.4 & -0.8 \\ -4.1 & 1.6 & -0.16 \\ -1.6 & 12.2 & 8.4 \end{pmatrix}$$

$$A3 = \begin{pmatrix} 12 & 4.2 & -5.4 \\ -4.1 & 2.2 & 1.6 \\ -1.6 & -4.3 & 12.2 \end{pmatrix} \quad +$$

$$\Delta1 := |A1| = -133.747$$

$$\Delta2 := |A2| = 35.314$$

$$\Delta3 := |A3| = 489.762$$

$$x1 := \left(\frac{\Delta1}{\Delta} \right) = -0.391$$

$$x2 := \left(\frac{\Delta2}{\Delta} \right) = 0.103$$

$$x3 := \left(\frac{\Delta3}{\Delta} \right) = 1.431$$

4. Найдем решение СЛУ методом Гаусса. Для этого требуется привести исходную СЛУ к равносильной системе треугольного вида, из которой последовательно находятся все неизвестные. Для решения СЛУ в MathCAD указанным методом необходимо объединить матрицы A и B, составив расширенную матрицу P. Для этого можно воспользоваться командой `augment`

$$P := \text{augment}(A, B)$$

$$P = \begin{pmatrix} 12 & 4.2 & -0.8 & -5.4 \\ -4.1 & 2.2 & -0.16 & 1.6 \\ -1.6 & -4.3 & 8.4 & 12.2 \end{pmatrix}$$

Определим ранг матриц A и P с помощью команды `rank`. Он равен 3 и для основной, и для расширенной матриц. Отсюда можно сделать вывод, что система совместна и имеет единственное решение, так как ранг матриц совпадает и равен количеству неизвестных.

$$\text{rank}(A) = 3$$

$$\text{rank}(P) = 3$$

Приведем расширенную матрицу к ступенчатому виду методом

Гаусса-Жордана с помощью команды rref.

$$R := \text{rref}(P)$$

$$R = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -0.391 \\ 0 & 1 & 0 & 0.103 \\ 0 & 0 & 1 & 1.431 \end{pmatrix}$$

Анализ матрицы R показывает, что исходное СЛУ удалось привести к виду

$$\begin{cases} x_1 = -0.391 \\ x_2 = 0.103 \\ x_3 = 1.431 \end{cases}$$

Выделить последний столбец из матрицы R можно с помощью следующих функций

$$n := \text{cols}(R)$$

$$x := R^{(n)}$$

$$x = \begin{pmatrix} -0.391 \\ 0.103 \\ 1.431 \end{pmatrix}$$

5. Первые два метода решения СЛУ относились к точным методам. Эти методы популярны, но могут приводить к значительным погрешностям при вычислениях плохо обусловленных СЛУ. Плохо обусловленной называется такая система, у которой модуль определителя основной матрицы мал по сравнению с какой либо из норм матрицы. Нормой матрицы называют максимальную из сумм модулей коэффициентов строк или столбцов. В этом случае можно применять методы последовательных приближений, к которым относится метод простой итерации. Для применения этого метода сначала рассмотрим вопрос обеспечения сходимости итераций. Если в основной матрице A выполняется условие $|A_{i,i}| > \sum_{j=1}^{j \neq i} |A_{i,j}|$, т.е.

сумма модулей элементов строки матрицы, за вычетом элемента лежащего на главной диагонали, должна быть меньше значения модуля элемента, лежащего на главной диагонали матрицы. Для строк 1 и 3 матрицы A это условие выполняется: $|12| > |4.2| + |-0.8|$ и $|8.4| > |-1.6| + |-4.3|$, а для строки 2 нет: $|2.2| < |-4.1| + |-0.16|$. Требуется преобразовать исходную систему уравнений. Для этого умножим второе уравнение на 3 и сложим его с первым. В результате получим СЛУ, у которой для второй строки $|10.8| < |-0.3| + |-1.28|$

$$\begin{cases} 12x_1 + 4.2x_2 - 0.8x_3 = -5.4 \\ -0.3x_1 + 10.8x_2 - 1.28x_3 = -0.6 \\ -1.6x_1 - 4.3x_2 + 8.4x_3 = 12.2 \end{cases}$$

6. Разрешим исходную систему уравнений относительно переменных, оставляя в левой части уравнения искомую переменную

$$\begin{cases} x_1 = (-5.4 - 4.2x_2 + 0.8x_3) / 12 \\ x_2 = (-0.6 + 0.3x_1 + 1.28x_3) / 10.8 \\ x_3 = (12.2 + 1.6x_1 + 4.3x_2) / 8.4 \end{cases}$$

или в общем виде

$$\begin{cases} x_1 = f(x_2, x_3) \\ x_2 = f(x_1, x_3) \\ x_3 = f(x_1, x_2) \end{cases}$$

Задавая начальные приближения для x^0_1, x^0_2, x^0_3 , получим первые приближения x^1_1, x^1_2, x^1_3 , подставляя первые приближения, получим вторые и т.д. до тех пока не будет выполнено условие $|x^{k+1}_1 - x^k_1| \leq \varepsilon$,

где $\varepsilon = f(x^k_2, x^k_3)$ допустимая погрешность вычисления неизвестной, задаваемая пользователем

$$\begin{cases} x^{k+1}_1 = f(x^k_2, x^k_3) \\ x^{k+1}_2 = f(x^k_1, x^k_3) \\ x^{k+1}_3 = f(x^k_1, x^k_2) \end{cases}$$

Пример выполнения расчета в MathCAD приведен ниже. Матрицы A и B заданы уже для преобразованной системы уравнения. Матрицы a и b являются основной и дополнительной матрицами, полученными при выделении неизвестных, ранжированная переменная k задаёт количество итераций. Выражение $x^{(k)} := b + a \cdot x^{(k-1)}$ является записью СЛУ в матричном виде.

$$i := 1..3 \quad j := 1..3$$

$$A := \begin{pmatrix} 12 & 4.2 & -0.8 \\ -0.3 & 10.8 & -1.28 \\ -1.6 & -4.3 & 8.4 \end{pmatrix} \quad B := \begin{pmatrix} -5.4 \\ -0.6 \\ 12.2 \end{pmatrix}$$

$$a_{i,j} := -\left(\frac{A_{i,j}}{A_{i,i}}\right) \quad b_i := \frac{B_i}{A_{i,i}} \quad a_{i,i} := 0$$

$$k := 2..10$$

$$b = \begin{pmatrix} -0.45 \\ -0.056 \\ 1.452 \end{pmatrix} \quad a = \begin{pmatrix} 0 & -0.35 & 0.067 \\ 0.028 & 0 & 0.119 \\ 0.19 & 0.512 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(x)^{(1)} := 0$$

$$x^{(k)} := b + a \cdot x^{(k-1)}$$

	1	2	3	4	5	6	7	8
x =	0	-0.391	-0.39	-0.393	-0.391	-0.391	-0.391	-0.391
2	0.103	0.114	0.112	0.104	0.104	0.103	0.103	0.103
3	1.431	1.505	1.436	1.436	1.431	1.431	1.431	...
4								

7. Оценим погрешность вычислений по приведенной выше формуле. Из расчетов видно, что на 9 шаге итерации она не превышает 6×10^{-6} , чего достаточно для ряда практических задач.

$$\Delta x_{1k} := x_{1,k} - x_{1,k-1} \quad \Delta x_{2k} := x_{2,k} - x_{2,k-1} \quad \Delta x_{3k} := x_{3,k} - x_{3,k-1}$$

$$\Delta x_{1k} =$$

-0.391
$1.163 \cdot 10^{-3}$
$-3.88 \cdot 10^{-3}$
$2.791 \cdot 10^{-3}$
$-2.55 \cdot 10^{-4}$
$2.046 \cdot 10^{-4}$
$-3.564 \cdot 10^{-5}$
$1.48 \cdot 10^{-5}$
$-3.691 \cdot 10^{-6}$

$$\Delta x_{2k} =$$

0.011
$-2.033 \cdot 10^{-3}$
$-8.13 \cdot 10^{-3}$
$-2.049 \cdot 10^{-4}$
$-5.033 \cdot 10^{-4}$
$4.349 \cdot 10^{-5}$
$-3.061 \cdot 10^{-5}$
$6.268 \cdot 10^{-6}$
$-2.251 \cdot 10^{-6}$

$$\Delta x_{3k} =$$

0.074
-0.069
$-8.191 \cdot 10^{-4}$
$-4.901 \cdot 10^{-3}$
$4.267 \cdot 10^{-4}$
$-3.062 \cdot 10^{-4}$
$6.123 \cdot 10^{-5}$
$-2.246 \cdot 10^{-5}$
$6.027 \cdot 10^{-6}$

8. Сравним полученные результаты с результатами применения вычислительного блока Given-Find, используемого для решения уравнений и систем уравнений в MathCAD. Перед применением вычислительного блока требуется задать начальные приближения для неизвестных (обычно их задают равными 0, за исключением случаев, когда при подстановке в выражения СЛУ получается деление на нуль). Внутри вычислительного блока необходимо записать сами уравнения, приравняв их к 0 (Внимание! Для этого необходимо использовать логический оператор «равно» с панели инструментов «Булева алгебра».) Пример применения вычислительного блока для решения СЛУ приведен ниже.

$$\underline{x1} := 0$$

$$\underline{x2} := 0$$

$$\underline{x3} := 0$$

Given

$$12 \cdot x1 + 4.2 \cdot x2 - 0.8 \cdot x3 + 5.4 = 0$$

$$-4.1 \cdot x1 + 2.2 \cdot x2 - 0.16 \cdot x3 - 1.6 = 0$$

$$-1.6 \cdot x1 - 4.3 \cdot x2 + 8.4 \cdot x3 - 12.2 = 0$$

$$\text{Find}(x1, x2, x3) = \begin{pmatrix} -0.391 \\ 0.103 \\ 1.431 \end{pmatrix}$$

Задания для самостоятельного выполнения

Решить систему СЛУ методом Крамера, методом Гаусса и методом простых итераций. Проверить правильность полученных выражений решив СЛУ с помощью встроенной функции. При применении итерационного метода необходимо выбрать количество итераций, обеспечивающее погрешность итераций не более 10^{-5} .

1	$\begin{cases} 1,5x_1 - 0,8x_2 + 4,25x_3 = 5,1; \\ 1,2x_1 + 7,18x_2 - 3,2x_3 = 4,2; \\ 0,5x_1 - 1,5x_2 + 7,1x_3 = -1,2 \end{cases}$	2	$\begin{cases} 6,7x_1 - 0,6x_2 + 0,83x_3 = 6,8; \\ 0,8x_1 + 1,1x_2 + 7,2x_3 = 5,2; \\ 1,2x_1 + 5,4x_2 - 0,54x_3 = -3,2 \end{cases}$
3	$\begin{cases} -1,32x_1 + 2,15x_2 + 7,6x_3 = -1,4; \\ 2,62x_1 + 6,1x_2 - 4,12x_3 = 5,6; \\ 8,3x_1 - 2,84x_2 - 1,5x_3 = -6,5 \end{cases}$	4	$\begin{cases} 0,51x_1 - 10,2x_2 - 3,62x_3 = -2,05; \\ 3,09x_1 + 1,23x_2 - 4,64x_3 = -5,6; \\ 3,2x_1 - 2,31x_2 - 8,4x_3 = 6,1 \end{cases}$
5	$\begin{cases} 7,12x_1 - 6,66x_2 + 2,6x_3 = -3,1; \\ -1,76x_1 + 6,5x_2 - 0,87x_3 = 2,85; \\ 0,65x_1 + 0,87x_2 - 8,7x_3 = 5,56 \end{cases}$	6	$\begin{cases} 6,4x_1 - 0,73x_2 + 2,1x_3 = 3,8; \\ -1,07x_1 + 3,8x_2 - 1,5x_3 = -1,2; \\ 2,7x_1 - 3,1x_2 + 4,2x_3 = -7,5 \end{cases}$
7	$\begin{cases} 9,21x_1 - 1,84x_2 + 0,7x_3 = -3,2; \\ -6,17x_1 + 8,5x_2 - 2,87x_3 = -3,75; \\ 0,7x_1 + 0,87x_2 - 8,7x_3 = 2,64 \end{cases}$	8	$\begin{cases} 4,3x_1 - 1,2x_2 + 10,3x_3 = 4,2; \\ 0,21x_1 + 6,2x_2 + 3,54x_3 = 5,1; \\ -0,31x_1 - 0,52x_2 + 3,6x_3 = -2,1 \end{cases}$
9	$\begin{cases} 6,9x_1 + 2,3x_2 + 1,21x_3 = 3,1; \\ x_1 + 2,3x_2 - 3,4x_3 = -2,3; \\ 0,21x_1 - 0,43x_2 + 6,3x_3 = 3,6 \end{cases}$	10	$\begin{cases} 12,4x_1 - 0,56x_2 + 4,2x_3 = 6,3; \\ -0,65x_1 + 4,4x_2 + 1,5x_3 = 1,5; \\ 1,5x_1 + 2,1x_2 - 2,8x_3 = 1,7 \end{cases}$
11	$\begin{cases} 1,2x_1 - 1,06x_2 - 6,7x_3 = 2,12; \\ 4,2x_1 - 6,3x_2 - 0,9x_3 = -1,1; \\ 0,6x_1 + 6,8x_2 + 0,82x_3 = 0,83 \end{cases}$	12	$\begin{cases} 9,7x_1 + 0,35x_2 - 1,84x_3 = 2,15; \\ 4,64x_1 - 7,1x_2 - 4,37x_3 = 1,5; \\ 0,32x_1 + 0,48x_2 - 3,3x_3 = -3,1 \end{cases}$
13	$\begin{cases} 6,5x_1 - 2,34x_2 + 1,4x_3 = 2,8; \\ 0,5x_1 + 7,3x_2 - 2,4x_3 = -3,8; \\ 8,6x_1 + 0,34x_2 - 6,4x_3 = 0,64 \end{cases}$	14	$\begin{cases} 2,8x_1 + 4,3x_2 - 3,7x_3 = 5,1; \\ -0,45x_1 - 8,24x_2 + 4,8x_3 = 5,4; \\ 0,54x_1 + 2,3x_2 + 3,7x_3 = 1,54 \end{cases}$
15	$\begin{cases} 6x_1 + 0,13x_2 - 0,67x_3 = 1,9; \\ 3,8x_1 + 1,25x_2 - 4,3x_3 = 6,4; \\ 0,38x_1 - 0,64x_2 + 3,2x_3 = 5,4 \end{cases}$	16	$\begin{cases} 1,5x_1 - 2,6x_2 + 7x_3 = -11,2; \\ 6,6x_1 + 1,3x_2 - 1,24x_3 = 5,3; \\ 0,85x_1 - 8,4x_2 + 4,7x_3 = 1,6 \end{cases}$
17	$\begin{cases} 6,2x_1 - 0,52x_2 + 2,3x_3 = -1,8; \\ -4,2x_1 + 3,4x_2 - 0,5x_3 = 0,7; \\ 0,2x_1 + 0,8x_2 + 3,6x_3 = 3,2 \end{cases}$	18	$\begin{cases} 0,63x_1 - 0,54x_2 + 1,7x_3 = 3,6; \\ 0,65x_1 + 4,4x_2 + 0,15x_3 = 2,3; \\ 1,5x_1 + 0,2x_2 + 4,1x_3 = 2,8 \end{cases}$
19	$\begin{cases} 8,4x_1 - 0,25x_2 + 3,1x_3 = -5,7; \\ -0,3x_1 + 6,1x_2 - 1,54x_3 = 3,3; \\ -6,8x_1 + 1,2x_2 - 7x_3 = 4,5 \end{cases}$	20	$\begin{cases} 12x_1 + 4,2x_2 - 0,8x_3 = -5,4; \\ -4,1x_1 + 2,2x_2 - 0,16x_3 = 1,6; \\ -1,6x_1 - 4,3x_2 + 8,4x_3 = 12,2 \end{cases}$