

Министерство высшего и среднего специального  
образования РСФСР

Московский авиационный технологический институт  
им. К.Э. Циолковского

---

Кафедра “Высшая математика”

Утверждено  
редакционно-издательским  
советом института  
16.06.87

## ЧИСЛЕННЫЕ МЕТОДЫ РЕШЕНИЯ СИСТЕМ ЛИНЕЙНЫХ АЛГЕБРАИЧЕСКИХ УРАВНЕНИЙ

Методические указания  
и варианты лабораторных работ

Сост.: В.А. Авакян  
А.С. Леонов  
К.Ю. Осипенко

Москва 1988

## СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ	3
1. МЕТОД ГАУССА	3
2. МЕТОД КВАДРАТНОГО КОРНЯ	6
3. МЕТОД ПРОГОНКИ	9
ЛИТЕРАТУРА	12



(1). В результате получим следующую систему:

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 + \frac{a_{12}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} x_2 + \dots + \frac{a_{1n}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} x_n = \frac{b_1^{(0)}}{a_{11}^{(0)}}, \\ \left( a_{22}^{(0)} - \frac{a_{12}^{(0)} a_{21}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} \right) x_2 + \dots + \left( a_{2n}^{(0)} - \frac{a_{1n}^{(0)} a_{21}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} \right) x_n \\ \dots \dots \dots \\ \left( a_{n2}^{(0)} - \frac{a_{12}^{(0)} a_{n1}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} \right) x_2 + \dots + \left( a_{nn}^{(0)} - \frac{a_{1n}^{(0)} a_{n1}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} \right) x_n \\ \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \end{array} \right. = \begin{pmatrix} b_2^{(0)} - \frac{b_1^{(0)} a_{21}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} \\ \dots \\ b_n^{(0)} - \frac{b_1^{(0)} a_{n1}^{(0)}}{a_{11}^{(0)}} \end{pmatrix}. \quad (2)$$

Теперь первое уравнение оставляем без изменения, а к остальным  $n - 1$  уравнений применяем указанную выше процедуру, исключив  $x_2$  из последних  $n - 2$  уравнений, и т.д. Таким образом, повторив указанную процедуру  $n$  раз, окончательно преобразуем исходную систему (1) к виду:

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1 + a_{12}^{(1)} x_2 + a_{13}^{(1)} x_3 + \dots + a_{1n}^{(1)} x_n = b_1^{(1)}, \\ x_2 + a_{23}^{(2)} x_3 + \dots + a_{2n}^{(2)} x_n = b_2^{(2)}, \\ \dots \dots \dots \\ x_{n-1} + a_{n-1,n}^{(n-1)} x_n = b_{n-1}^{(n-1)}, \\ x_n = b_n^{(n)}. \end{array} \right. \quad (3)$$

Или сокращенно

$$x_i + \sum_{j=i+1}^n a_{ij}^{(i)} x_j = b_i^{(i)}, \quad i = 1, \dots, n, \quad (4)$$

где

$$a_{kj}^{(k)} = a_{kj}^{(k-1)} / a_{kk}^{(k-1)}, \quad a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)} - a_{ik}^{(k-1)} a_{kj}^{(k)}. \quad (5)$$

Процесс приведения системы (1) к виду (3) называется прямым ходом метода Гаусса, решения же системы (1) определяются из системы (3) в результате обратного хода, задаваемого формулами:

$$\left\{ \begin{array}{l} x_n = b_n^{(n)}, \\ x_{n-1} = b_{n-1}^{(n-1)} - a_{n-1,n}^{(n-1)} x_n, \\ \dots \dots \dots \\ x_1 = b_1^{(1)} - a_{12}^{(1)} x_2 + a_{13}^{(1)} x_3 + \dots + a_{1n}^{(1)} x_n. \end{array} \right. \quad (6)$$

В результате прямого и обратного ходов метода Гаусса количество действий [1] порядка  $Q = 2n^3/3$  (при  $n > 7$ ).

При решении системы линейных уравнений методом Гаусса большое значение имеет рациональная запись результатов промежуточных вычислений.

I этап. В таблицу записываются коэффициенты при неизвестных и свободные члены заданной системы (1) (см. табл. 1). Затем к этим числам присоединяются строка коэффициентов первого уравнения системы (2).

II этап. Записываются коэффициенты при неизвестных и свободные члены системы (2), кроме коэффициентов первого уравнения. Затем к этим числам присоединяются строки коэффициентов второго уравнения системы (3).

K-ый этап. Записываются коэффициенты при неизвестных и свободные члены системы, которая получается после  $k$ -ой процедуры. Затем к этим числам присоединяются строки коэффициентов  $k$ -го уравнения системы (3). На  $n$ -ом этапе находится неизвестное  $x_n$  и заканчивается прямой ход. Далее, с помощью обратного хода находятся по формулам (6) остальные неизвестные  $x_{n-1}, x_{n-2}, \dots, x_1$ .

Для контроля вычислений по указанной схеме применяют следующий метод:

Рассмотрим новую систему линейных уравнений с теми же коэффициентами при неизвестных, что и в (1), но со свободными членами, равными сумме всех элементов строки.

$$c_i^{(0)} = a_{i1}^{(0)} + a_{i2}^{(0)} + \dots + a_{in}^{(0)} + b_i^{(0)}, \quad i = 1, 2, \dots, n.$$

Если числа  $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$  — решение системы (1), то легко заметить, что  $\alpha_1 + 1, \alpha_2 + 1, \dots, \alpha_n + 1$  будут решениями системы со свободными членами  $c_i^{(0)}$ .

Присоединим к таблице еще один столбец составленный из чисел  $c_i^{(0)}$ . Выполняя с этим столбцом те же вычисления, что и с предыдущими, мы решаем одновременно две системы уравнений со свободными членами  $b_i^{(0)}$  и  $c_i^{(0)}$ . При правильных вычислениях решения второй системы должны быть на единицу больше решений системы (1). Кроме того, мы имеем возможность контролировать и промежуточные вычисления, поскольку в процессе вычисления сумма элементов строки должна быть равна последнему элементу.

Пример:

Методом Гаусса решить систему уравнений

$$\begin{cases} 3,0000x_1 + 0,1123x_2 - 0,1425x_3 - 0,2513x_4 = -2,1202, \\ 0,3113x_1 + 4,0000x_2 + 0,2357x_3 - 0,1273x_4 = 0,6012, \\ -0,2054x_1 + 0,3042x_2 + 5,0000x_3 - 0,2090x_4 = -3,1723, \\ -0,2932x_1 - 0,1456x_2 + 0,2283x_3 + 3,0000x_4 = 2,0200. \end{cases}$$

Приведем таблицу вычислений при решении этой системы методом Гаусса.

Таблица I

$x_1$	$x_2$	$x_3$	$x_4$	Свободные члены	Сумма коэфф. строк
3,0000	0,1123	-0,1425	-0,2513	-2,1202	0,5983
0,3113	4,0000	0,2357	0,1273	0,6012	5,2755
-0,2054	0,3042	5,0000	-0,2090	-3,1723	1,7175
-0,2932	-0,1456	0,2283	3,0000	2,0200	4,8095
1	0,0374	-0,0475	-0,0838	-0,7067	0,1994
	3,9984	0,2505	0,1534	0,8212	5,2134
	0,3119	4,9992	-0,2262	-3,3175	1,7585
	-0,1346	0,2144	2,9754	1,8128	4,8680
	1	0,0628	0,385	0,2059	1,3071
		4,9706	-0,2382	-3,3817	1,3508
		0,2229	2,9806	1,8405	5,0439
		1	-0,0479	-0,6803	0,2718
			2,9913	1,9921	4,9833
			1	0,6660	1,6660
-0,6899	0,2210	-0,6484	0,6660		
0,3100	1,2210	0,3516	1,6660		

Варианты систем для решения по методу Гаусса

$$\begin{aligned}
 (3,0000 - h)x_1 + 0,1123x_2 - 0,1425x_3 + (-0,2513 + h)x_4 &= -2,1202 - h, \\
 (0,3113 - h)x_1 + (4,0000 + h)x_2 + 0,2357x_3 - 0,1273x_4 &= 0,6012 + h, \\
 -0,2054x_1 + (0,3042 + h)x_2 + (5,0000 - h)x_3 - (0,2090 + h)x_4 &= -3,1723 - h, \\
 (-0,2932 + h)x_1 + (-0,1456 + h)x_2 + 0,2283x_3 + (3,0000 - h)x_4 &= 2,0200 - h,
 \end{aligned}$$

$$h = 0,0013N, 1 \leq N \leq 100.$$

## 2. МЕТОД КВАДРАТНОГО КОРНЯ

Этот метод применим для решения линейной системы

$$Ax = b, \quad (1)$$

в которой матрица  $A$  — симметрическая, т.е. ее элементы удовлетворяют равенствам  $A_{ij} = a_{ji}$  и  $|A| \neq 0$ . Представим матрицу  $A$  в виде произведения двух транспонированных между собой треугольных матриц

$$A = T'T, \quad (2)$$

где

$$T = \begin{pmatrix} t_{11} & t_{12} & \dots & t_{1n} \\ 0 & t_{22} & \dots & t_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & \dots & t_{nn} \end{pmatrix}, \quad T' = \begin{pmatrix} t_{11} & 0 & \dots & 0 \\ t_{12} & t_{22} & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ t_{1n} & t_{2n} & \dots & t_{nn} \end{pmatrix}.$$

Перемножая матрицы  $T'$  и  $T$ , получаем следующие уравнения:

$$t_{1i}t_{1j} + t_{2i}t_{2j} + \dots + t_{ii}t_{ij} = a_{ij}, \quad i \leq j.$$

Отсюда последовательно находим:

$$\begin{aligned} t_{11} &= \sqrt{a_{11}}, \quad t_{1j} = \frac{a_{1j}}{t_{11}}, \quad j > 1, \\ t_{ii} &= \sqrt{a_{ii} - \sum_{k=1}^{i-1} t_{ki}^2}, \quad 1 < i \leq n, \\ t_{ij} &= \frac{a_{ij} - \sum_{k=1}^{i-1} t_{ki}t_{kj}}{t_{ii}}, \quad i < j. \end{aligned} \tag{3}$$

В силу того, что

$$|A| = |T'| |T| = t_{11}^2 t_{22}^2 \dots t_{nn}^2 \neq 0,$$

все элементы  $t_{ii} \neq 0$ , и, значит, величины (3) имеют смысл. Если  $t_{ii}^2 < 0$ , то элементы  $t_{ij}$  будут мнимыми. Метод применим и в этом случае.

После представления матрицы  $A$  в виде (2) система (1) может быть записана в виде

$$T'Tx = b.$$

Последняя система эквивалентна двум системам

$$T'y = b, \quad Tx = y,$$

или в раскрытом виде:

$$\begin{cases} t_{11}y_1 = b_1, \\ t_{12}y_1 + t_{22}y_2 = b_2, \\ \dots \\ t_{1n}y_1 + t_{2n}y_2 + \dots + t_{nn}y_n = b_n \end{cases}$$

и

$$\begin{cases} t_{11}x_1 + t_{12}x_2 + \dots + t_{1n}x_n = y_1, \\ \quad t_{22}x_2 + \dots + t_{2n}x_n = y_2, \\ \quad \quad \quad \dots \\ \quad \quad \quad \quad t_{nn}x_n = y_n. \end{cases}$$

Отсюда последовательно находим:

$$\begin{cases} y_1 = \frac{b_1}{t_{11}}, \\ b_i - \sum_{k=1}^{i-1} t_{ki}y_k \\ y_i = \frac{\quad}{t_{ii}}, \quad i > 1 \end{cases} \quad (4)$$

и

$$\begin{cases} x_n = \frac{y_n}{t_{nn}}, \\ y_i - \sum_{k=i+1}^n t_{ik}x_k \\ x_i = \frac{\quad}{t_{ii}}, \quad i < n. \end{cases} \quad (5)$$

Таким образом, первоначально прямым ходом метода квадратного корня находят коэффициенты  $t_{ij}$  и  $y_i$ , а затем обратным ходом находят неизвестные  $x_i$ . При этом вычисления заносят в таблицу, приведенную в примере, применяя контроль с помощью сумм.

Число операций, необходимых для нахождения решения системы (1) по методу квадратного корня, имеет порядок  $\sim n^3/3$  [1].

Пример. Методом квадратного корня решить систему уравнений:

$$\begin{cases} 3x_1 + 0,1123x_2 - 0,1425x_3 - 0,2513x_4 = -2,1202, \\ 0,1123x_1 + 4x_2 + 0,2357x_3 + 0,1273x_4 = 0,6012, \\ -0,1425x_1 + 0,2357x_2 + 5x_3 - 0,2090x_4 = -3,1723, \\ -0,2513x_1 + 0,1273x_2 - 0,2090x_3 + 3x_4 = 2,0200. \end{cases}$$

Решение. Записываем коэффициенты системы  $a_{ij}$  и свободные члены  $b_i$  в начальный раздел А таблицы I и подставим столбец  $\Sigma$ , равный сумме всех элементов в каждой строке. Затем приступаем к заполнению раздела Б. Находим элементы  $t_{ik}$  по формулам (3) и  $y_i$  по формулам (4). Для получения элементов  $\bar{y}_i$  надо столбец свободных членов заменить на столбец  $\Sigma$ . Проверка на этапе Б состоит в том, что полученные значения  $\bar{y}_i$  должны равняться сумме всех остальных чисел в данной строке. На этапе В по формулам (5) находим значения  $x_i$ . Используя вместо  $y_i$  значения  $\bar{y}_i$ , находим  $\bar{x}_i$ . Проверка на этапе В заключается в том, что значения  $\bar{x}_i$  должны быть на единицу больше значений  $x_i$ .

Таблица I

Разделы	$a_{i1}$	$a_{i2}$	$a_{i3}$	$a_{i4}$	$b_i$	$\Sigma$
А	3	0,1123	-0,1425	-0,2513	-2,1202	0,5983
	0,1123	4	0,2357	0,1273	0,6012	5,0765
	-0,1425	0,2357	5	-0,2090	-3,1723	1,7119
	-0,2513	0,1273	-0,2090	3	2,0200	4,6870
	$t_{i1}$	$t_{i2}$	$t_{i3}$	$t_{i4}$	$y_i$	$\bar{y}_i$
Б	1,7321	0,0648	-0,0823	-0,1451	-1,2241	0,3451
		1,9989	0,1206	0,0684	0,3404	2,5284
			2,2313	-0,1027	-1,4853	0,6433
				1,7215	0,9681	2,6897
В	-0,6971	0,1897	-0,6398	0,5624	$x_i$	
	0,3029	1,1897	0,3602	1,5624	$\bar{x}_i$	

Варианты систем для решения  
по методу квадратного корня

$$\begin{aligned}
 (3,0000 - h)x_1 + 0,1123x_2 - 0,1425x_3 + (-0,2513 + h)x_4 &= -2,1202 + h, \\
 0,1123x_1 + (4,0000 + h)x_2 + 0,2357x_3 + 0,1273x_4 &= 0,6012 - h, \\
 -0,1425x_1 + 0,2357x_2 + (5,0000 - h)x_3 - (0,2090 + h)x_4 &= -3,1723 + h, \\
 (-0,2513 + h)x_1 + 0,1273x_2 - (0,2090 + h)x_3 + (3,0000 - h)x_4 &= 2,0200 - h,
 \end{aligned}$$

$$h = 0,0013N, 1 \leq N \leq 747.$$

### 3. МЕТОД ПРОГОНКИ

Рассмотрим систему с “трехдиагональной” матрицей вида:

$$\begin{bmatrix}
 -b_1 & c_1 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\
 a_2 & -b_2 & c_2 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\
 0 & a_3 & -b_3 & c_3 & \dots & 0 & 0 & 0 \\
 \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\
 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & a_{n-1} & -b_{n-1} & c_{n-1} \\
 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & a_n & -b_n
 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix}
 x_1 \\
 x_2 \\
 x_3 \\
 \dots \\
 x_{n-1} \\
 x_n
 \end{bmatrix}
 =
 \begin{bmatrix}
 d_1 \\
 d_2 \\
 d_3 \\
 \dots \\
 d_{n-1} \\
 d_n
 \end{bmatrix} \quad (1)$$

Для решения такой системы по методу Гаусса требуется около  $2n^3/3$  операций. Существует, однако, специальный метод — метод прогонки, предназначенный для решения таких трехдиагональных систем, в котором для получения решения требуется всего около  $9n$  операций [1]. Таким образом, метод прогонки дает значительный выигрыш в скорости решения систем (для системы размерности  $10 \times 10$  приблизительно в 7,5 раз).

Метод прогонки состоит из двух этапов. Этап 1 (прямой ход) — нахождение “прогоночных коэффициентов”  $\xi_i, \eta_i$  ( $i = 1, 2, \dots, n$ )

$$\begin{aligned} \xi_1 = \eta_1 = 0, \quad \xi_2 = c_1/b_1, \quad \eta_2 = -d_1/b_1, \\ \xi_3 = c_2/(b_2 - a_2\xi_2), \quad \eta_3 = (a_2\eta_2 - d_2)/(b_2 - a_2\xi_2), \\ \dots\dots\dots \\ \xi_{i+1} = c_i/(b_i - a_i\xi_i), \quad \eta_{i+1} = (a_i\eta_i - d_i)/(b_i - a_i\xi_i), \\ \dots\dots\dots \\ \xi_n = c_{n-1}/(b_{n-1} - a_{n-1}\xi_{n-1}), \\ \eta_n = (a_{n-1}\eta_{n-1} - d_{n-1})/(b_{n-1} - a_{n-1}\xi_{n-1}), \\ \xi_{n+1} = 0, \quad \eta_{n+1} = (a_n\eta_n - d_n)/(b_n - a_n\xi_n). \end{aligned} \quad (2)$$

Особенностью формул (2) является вычисление “последующих” величин  $\xi_{i+1}, \eta_{i+1}$  по уже найденным  $\xi_i, \eta_i$ . Попутно можно найти определитель трехдиагональной матрицы системы (1):

$$\det A = (a_1\xi_1 - b_1)(a_2\xi_2 - b_2) \dots (a_n\xi_n - b_n).$$

Этап 2 (обратный ход) — нахождение решения системы (1) по формулам:

$$\begin{aligned} x_n = \eta_{n+1}, \quad x_{n-1} = \xi_n x_n + \eta_n, \quad x_{n-2} = \xi_{n-1} x_{n-1} + \eta_{n-1}, \dots, \\ x_i = \xi_{i+1} x_{i+1} + \eta_{i+1}, \dots, x_1 = \xi_2 x_2 + \eta_2. \end{aligned} \quad (3)$$

Для некоторых матриц метод прогонки может приводить к существенному накоплению ошибок округления при счете и к искажению вследствие этого полученного решения. Однако показано, что этот эффект отсутствует при условии преобладания диагональных элементов матрицы:

$$|b_i| > |a_i| + |c_i| \quad (i = 1, \dots, n).$$

Метод прогонки широко используется при приближенном решении многих задач математической физики (задачи теории упругости, теории теплопроводности и др.) [2, 3].

Пример. Решить методом прогонки систему:

$$\begin{cases} -2x_1 + x_2 & = 1, \\ x_1 - 4x_2 + 2x_3 & = 2, \\ x_2 - 5x_3 + x_4 & = 3, \\ x_3 - 4x_4 & = 0. \end{cases}$$

Составим таблицу коэффициентов:

$i$	$a_i$	$b_i$	$c_i$	$d_i$
1	0	2	1	1
2	1	4	2	2
3	2	5	1	3
4	1	4	0	0

Результаты расчета по прямому ходу (формулы eqref222), а затем по обратному ходу метода прогонки (формулы eqref333) оформим в виде таблицы:

$i$	$\xi_i = \frac{c_{i-1}}{b_{i-1} - a_{i-1}\xi_{i-1}}$	$\eta_i = \frac{a_{i-1}\eta_{i-1} - d_{i-1}}{b_{i-1} - a_{i-1}\xi_{i-1}}$	$b_i - a_i\xi_i$	$a_i\eta_i - d_i$	
1	0	0	2	-1	-1.20792
2	0.5	-0.5	3.5	-2.5	-1.41585
3	0.57143	-0.71426	3.85714	-4.42858	-1.22772
4	0.25926	-1.14815	3.74071	-1.14815	-0.30693
5	0	-0.30693			$x_i = \xi_{i+1}x_{i+1} + \eta_{i+1}$
прямой ход					обратный ход

Варианты систем для решения методом прогонки

$$\begin{cases} [-5 + (-1)^N/N]x_1 + 2x_2 & = 2 + (-1)^N, \\ 2x_1 + [-7 + 2(-1)^N/N]x_2 - 2x_3 & = 1, \\ -3x_2 + [-9 - 3/N]x_3 + x_4 & = 3 - (-1)^N, \\ -2x_3 + [-11 + (-1)^N]x_4 & = 4 \end{cases}$$

$(N = 1, 2, \dots)$ .

## ЛИТЕРАТУРА

1. Калиткин Н.Н. Численные методы. М.: Наука, 1978.
2. Тихонов А.Н., Самарский А.А. Уравнения математической физики. М.: Наука, 1966.
3. Самарский А.А. Введение в теорию разностных схем. М.: Наука, 1971.