

ЛАБОРАТОРНАЯ РАБОТА 8. РЕШЕНИЕ СЛАУ.

8.1. Цель: изучение точных и итерационных методов решения систем линейных алгебраических уравнений, создание m-файлов и использование различных функций пакета MATLAB для их решения.

8.2. Порядок выполнения работы

1. Изучить теоретическую часть. Выполните задания, соответствующие номеру Вашего варианта, и продемонстрируйте их преподавателю.

2. Оформите отчет по лабораторной работе, который должен содержать:

- титульный лист;
- исходные данные варианта;
- решение задачи;
- результаты решения задачи;
- m-файл для решения задачи.

8.3. Методические рекомендации.

8.3.1. Основные понятия и определения

Система m уравнений с n неизвестными вида

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1, \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2, \\ \dots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m \end{cases}$$

называется *системой линейных уравнений*, причем x_j – неизвестные, a_{ij} – коэффициенты при неизвестных, b_i – свободные коэффициенты ($i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$).

Система из m линейных уравнений с n неизвестными может быть описана при помощи матриц: $Ax = b$, $x = \{x_j\}$ – вектор неизвестных, $A = \{a_{ij}\}$ – матрица коэффициентов при неизвестных или матрица системы, $b = \{b_i\}$ – вектор свободных членов системы, или вектор правых частей ($i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$).

Матрица $(A|b)$, которая формируется путем приписывания к матрице коэффициентов A столбца свободных членов b , называется *расширенной матрицей* системы.

Если все $b_i = 0$, то система линейных уравнений называется *однородной*, иначе *неоднородной*.

Совокупность всех решений системы (x_1, x_2, \dots, x_n) называется *множеством решений* системы, или *решением* системы. Две системы называются *эквивалентными*, если они имеют одинаковое множество решений.

Если система линейных уравнений не имеет ни одного решения, то она называется *несовместной*.

Если система линейных уравнений обладает решением, то она называется *совместной*. Совместная система называется *определенной*, если она имеет одно-единственное решение, и *неопределенной*, если решений больше, чем одно. Совокупность всех решений неопределенной системы называется ее *общим решением*, а какое-то одно конкретное решение – *частным*. Частное решение, полученное из общего при нулевых значениях свободных переменных, называется *базисным*.

Существует немало методов решения систем линейных уравнений. Эти методы разделяют на точные и приближенные. Метод относится к классу *точных*, если с его помощью можно найти решение в результате конечного числа арифметических и логических операций.

Итерационные методы позволяют найти корни системы с заданной точностью путем сходящихся бесконечных процессов.

Рассмотрим некоторые из методов решения систем линейных уравнений.

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ 0 & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & a_{n2} & \dots & a_{nn} & b_n \end{pmatrix}.$$

Если повторить описанный выше алгоритм для следующих столбцов матрицы (2), причем начинать преобразовывать второй столбец с третьего элемента, третий столбец – с четвертого элемента и т.д., то в результате будет получена матрица (3).

Если в матрице (2) на главной диагонали встретится элемент a_{kk} , равный нулю, то расчет коэффициента $M = \frac{a_{ik}}{a_{kk}}$ для k -й строки будет невозможен. Избежать деления на ноль можно,

избавившись от нулевых элементов на главной диагонали. Для этого перед обнулением элементов в k -м столбце необходимо найти в нем максимальный по модулю элемент, запомнить номер строки, в которой он находится, и поменять ее местами с k -й.

В результате выполнения прямого хода метода Гаусса матрица (2) преобразуется в матрицу (3), а система уравнений (1) будет иметь следующий вид:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1, \\ a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n = b_2, \\ a_{33}x_3 + \dots + a_{3n}x_n = b_3, \\ \dots \\ a_{nn}x_n = b_n. \end{cases} \quad (4)$$

Решение системы (4) называют *обратным ходом метода Гаусса*.

Последнее n -е уравнение системы имеет вид: $a_{nn}x_n = b_n$.

Тогда, если $a_{nn} \neq 0$, то $x_n = \frac{b_n}{a_{nn}}$.

В случае, если $a_{nn} = 0$ и $b_n = 0$, то система (4), а следовательно и система (1) имеют бесконечное множество решений.

При $a_{nn} = 0$ и $b_n \neq 0$, система (4), а значит и система (1) не имеет решения.

Предпоследнее ($n-1$)-е уравнение системы (4) имеет вид $a_{n-1, n-1}x_{n-1} + a_{n-1, n}x_n = b_{n-1}$.

Значит $x_{n-1} = \frac{b_{n-1} - a_{n-1, n}x_n}{a_{n-1, n-1}}$.

Следующее ($n-2$)-е уравнение системы (4) будет выглядеть так:

$a_{n-2, n-2}x_{n-2} + a_{n-2, n-1}x_{n-1} + a_{n-2, n}x_n = b_{n-2}$.

Отсюда имеем $x_{n-2} = \frac{b_{n-2} - a_{n-2, n-1}x_{n-1} - a_{n-2, n}x_n}{a_{n-2, n-2}}$

или

$$x_{n-2} = \frac{b_{n-2} - (a_{n-2, n-1}x_{n-1} + a_{n-2, n}x_n)}{a_{n-2, n-2}} = \frac{b_{n-2} - \sum_{j=n-1}^n a_{n-2, j}x_j}{a_{n-2, n-2}}.$$

Таким образом, формула для вычисления i -го значения x будет иметь вид:

$$x_i = \frac{b_i - \sum_{j=i+1}^n a_{ij}x_j}{a_{ii}}.$$

Блок-схема метода Гаусса приведена на рисунке 1.

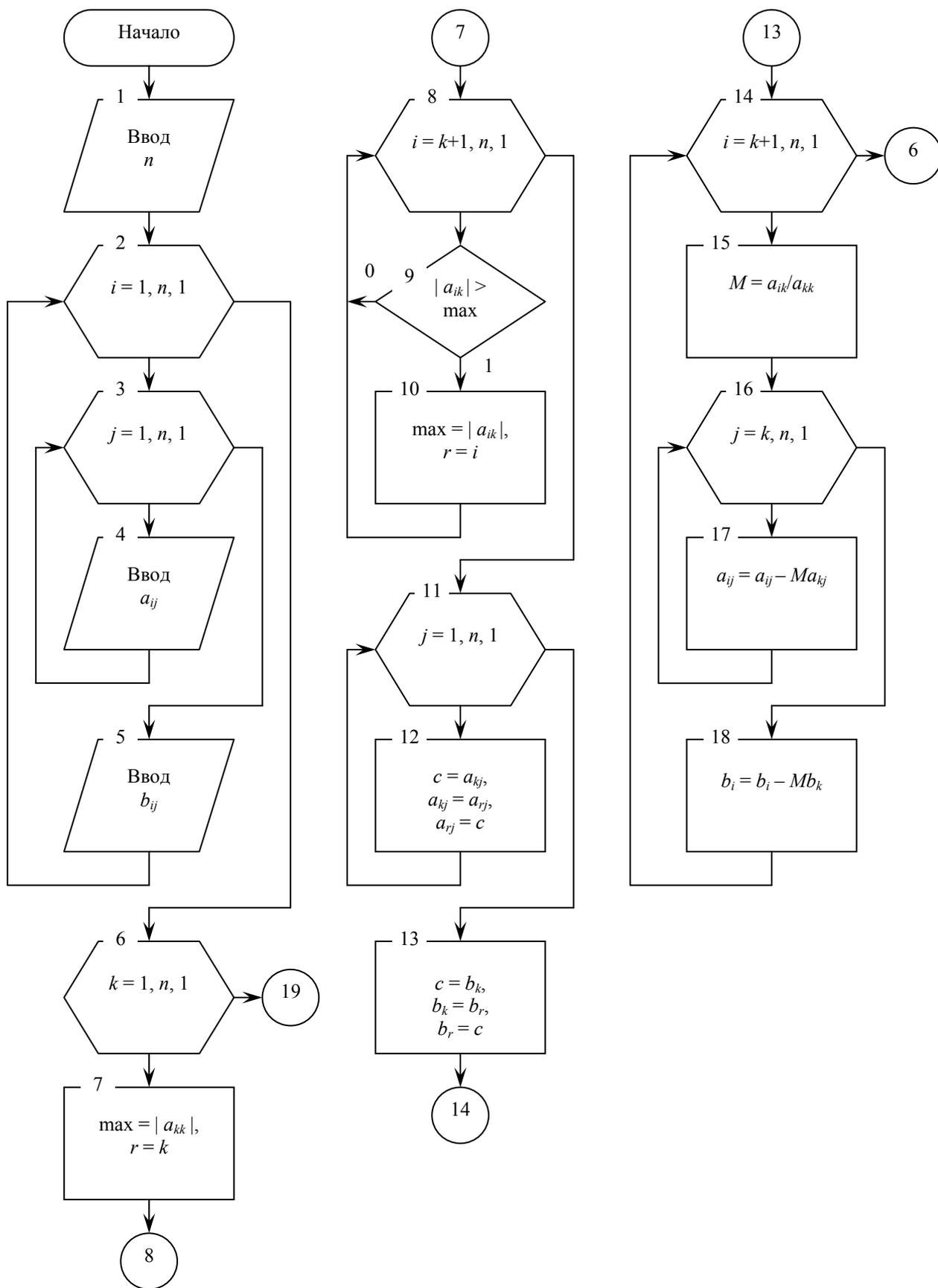
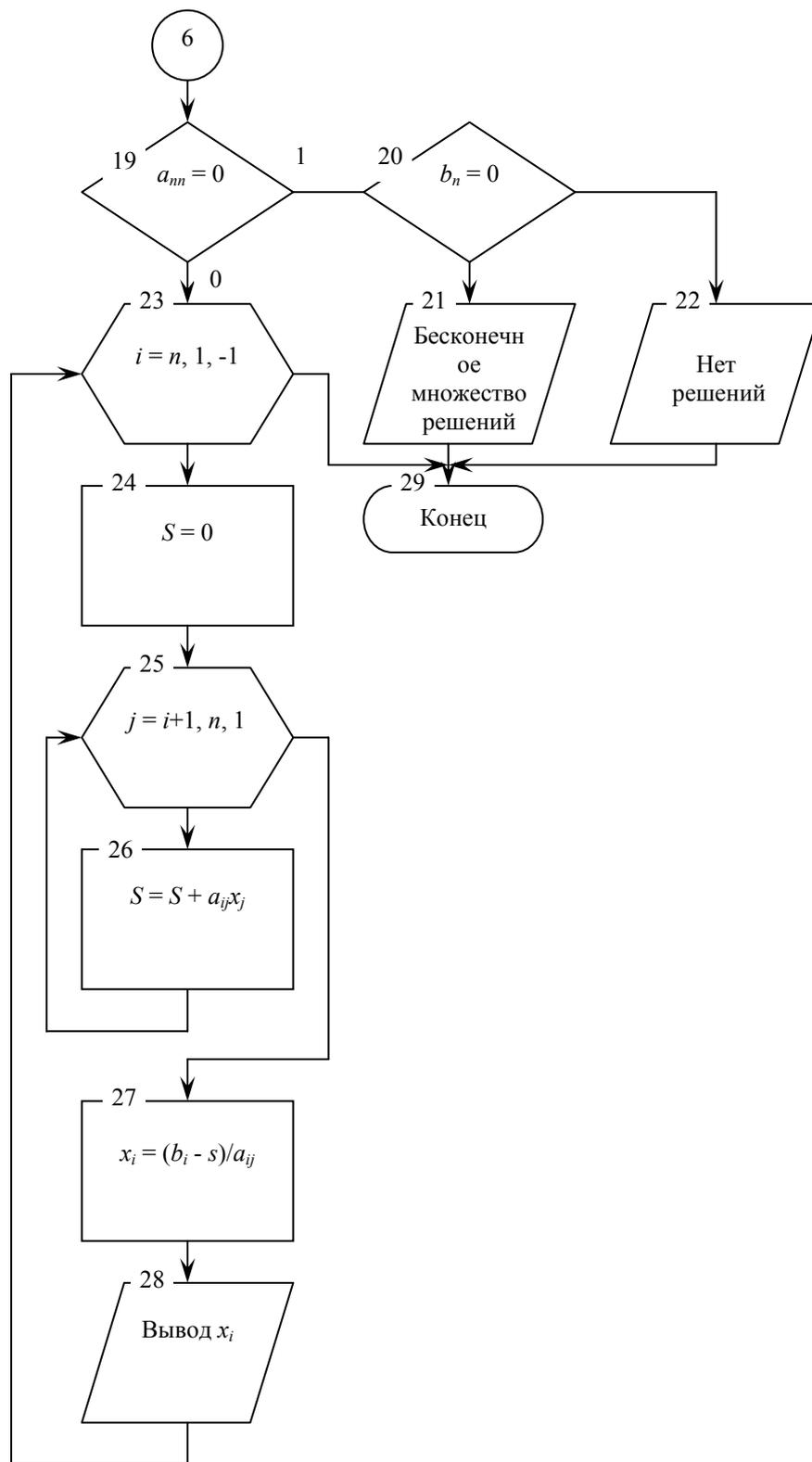


Рисунок 1 – Блок-схема алгоритма решения СЛАУ методом Гаусса



Продолжение рисунка 1

Блоки 2-6 содержат последовательный ввод данных, где n – это размерность системы линейных алгебраических уравнений, а сама система задается в виде матрицы коэффициентов при неизвестных A и вектора свободных коэффициентов b . Блоки 7-19 предусматривают прямой ход метода Гаусса, а блоки 20-29 – обратный. Для вывода результатов предусмотрено несколько блоков вывода. Если результат проверки условий 20 и

21 положительный, то выдается сообщение о том, что система имеет бесконечное множество решений (блок 22). Если условие 20 выполняется, а 21 – нет, то появляется сообщение о том, что система не имеет решений (блок 23). Сами же решения системы уравнений, представленные вектором x , вычисляются (блоки 24-28) и выводятся на печать (блок 29) только в случае невыполнения условия 20.

8.3.3. Метод итерации

Системы линейных алгебраических уравнений можно решать как с помощью прямых, так и итерационных методов. Для систем уравнений средней размерности чаще используют прямые методы.

Итерационные методы применяют главным образом для решения задач большой размерности, когда использование прямых методов невозможно из-за ограничений в доступной оперативной памяти ЭВМ или из-за необходимости выполнения чрезмерно большого числа арифметических операций. Большие системы уравнений, возникающие в приложениях, как правило, являются разреженными. Методы исключения для решения систем с разреженными матрицами неудобны, например, тем, что при их использовании большое число нулевых элементов превращается в ненулевые и матрица теряет свойство разреженности. В противоположность им при использовании итерационных методов в ходе итерационного процесса матрица не меняется, и она, естественно, остается разреженной. Большая эффективность итерационных методов по сравнению с прямыми методами тесно связана с возможностью существенного использования разреженности матрицы.

Применение итерационных методов для качественного решения большой системы уравнений требует серьезного использования ее структуры, специальных знаний и определенного опыта. Именно поэтому разработано большое число различных итерационных методов, каждый из которых ориентирован на решение сравнительно узкого класса задач, и существует довольно мало стандартных программ, реализующих эти методы. Для того чтобы применить метод простой итерации к решению системы линейных алгебраических уравнений

$$Ax = b \tag{5}$$

с квадратной невырожденной матрицей A , необходимо предварительно преобразовать эту систему к виду

$$x = \alpha x + \beta. \tag{6}$$

Здесь α – квадратная матрица с элементами α_{ij} ($i, j = 1, 2, \dots, n$), β – вектор-столбец с элементами β_i ($i = 1, 2, \dots, n$).

В развернутой форме записи система (6) имеет следующий вид:

$$\begin{cases} x_1 = \beta_1 + \alpha_{12}x_2 + \alpha_{13}x_3 + \dots + \alpha_{1n}x_n \\ x_2 = \beta_2 + \alpha_{21}x_1 + \alpha_{22}x_2 + \dots + \alpha_{2n}x_n \\ \dots \\ x_n = \beta_n + \alpha_{n1}x_1 + \alpha_{n2}x_2 + \dots + \alpha_{n,n-1}x_{n-1} \end{cases}, \tag{7}$$

где элементы вычисляются по следующим формулам:

$$\beta_i = \frac{b_i}{a_{ii}}, \quad \alpha_{ij} = -\frac{a_{ij}}{a_{ii}}, \quad i \neq j; \quad \alpha_{ij} = 0, \quad i = j; \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad j = 1, 2, \dots, n. \tag{8}$$

Выберем начальное приближение $x^{(0)}$, подставляя его в правую часть системы (6) и вычисляя полученное выражение, находим первое приближение

$$x^{(1)} = \alpha x^{(0)} + \beta.$$

Подставляя приближение $x^{(1)}$ в правую часть системы (6) получим

$$x^{(2)} = \alpha x^{(1)} + \beta.$$

Продолжая этот процесс далее, получим последовательность $x^{(0)}, x^{(1)}, \dots, x^{(n)}$ приближений, вычисляемых по формуле

$$x^{(k+1)} = \alpha x^{(k)} + \beta, \quad k = 0, 1, 2, \dots, n-1. \tag{9}$$

В развернутой форме записи формула (9) выглядит так:

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = \beta_1 + \alpha_{12}x_2^{(k)} + \alpha_{13}x_3^{(k)} + \dots + \alpha_{1n}x_n^{(k)} \\ x_2^{(k+1)} = \beta_2 + \alpha_{21}x_1^{(k)} + \alpha_{22}x_2^{(k)} + \dots + \alpha_{2n}x_n^{(k)} \\ \dots \\ x_n^{(k+1)} = \beta_n + \alpha_{n1}x_1^{(k)} + \alpha_{n2}x_2^{(k)} + \dots + \alpha_{nn}x_n^{(k)} \end{cases}$$

Иногда метод итерации принято называть методом Якоби.

При практическом применении метода итерации вычисления прекращают, когда выполняется условие

$$\max(|x^{(k)} - x^{(k-1)}|) \leq \varepsilon, \quad (10)$$

где ε – заданная точность вычислений.

Для существования единственного решения системы (5) и сходимости метода итераций достаточно выполнения условия

$$\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}| < |a_{ii}|, \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad (11)$$

то есть, чтобы модули диагональных коэффициентов для каждого уравнения системы были больше суммы модулей всех остальных коэффициентов, не считая свободных.

Таким образом, алгоритм метода итераций (рисунок 2) заключается в следующем:

Шаг 1. Проверка условий (11), если они не выполняются, то работа алгоритма завершена, иначе переходим к шагу 2.

Шаг 2. Формирование матрицы α и β по формулам (8).

Шаг 3. Положить $k = 0$.

Шаг 4. Формирование начального приближения $x^{(k)} = \beta$.

Шаг 5. Расчет нового приближения $x^{(k+1)}$ по формулам (9).

Шаг 6. Если условие (10) выполняется и максимальная ошибка вычислений меньше заданного числа ε , то решение $x^{(k+1)}$ найдено, иначе $k = k + 1$, и осуществляется возврат на шаг 4.

8.3.4. Численные примеры

Пример 1. Решить систему уравнений методом Гаусса.

$$\begin{cases} 2x_1 - x_2 - 3x_4 = -9 \\ x_1 - x_3 + 2x_4 = 8 \\ 3x_1 - 2x_2 + x_3 - x_4 = -5 \\ -x_1 + 3x_2 - x_3 + x_4 = 9 \end{cases}$$

Решение. Запишем расширенную матрицу A^* :

$$A^* = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -3 & -9 \\ 1 & 0 & -1 & 2 & 8 \\ 3 & -2 & 1 & -1 & -5 \\ -1 & 3 & -1 & 1 & 9 \end{pmatrix}$$

Приведем расширенную матрицу к треугольному виду:

$$A^* = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -3 & -9 \\ 0 & 0,5 & -1 & 3,5 & 12,5 \\ 0 & -0,5 & 1 & 3,5 & 8,5 \\ 0 & 2,5 & -1 & -0,5 & 4,5 \end{pmatrix} \Rightarrow A^* = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -3 & -9 \\ 0 & 0,5 & -1 & 3,5 & 12,5 \\ 0 & 0 & 0 & 7 & 21 \\ 0 & 0 & 4 & -18 & -58 \end{pmatrix}$$

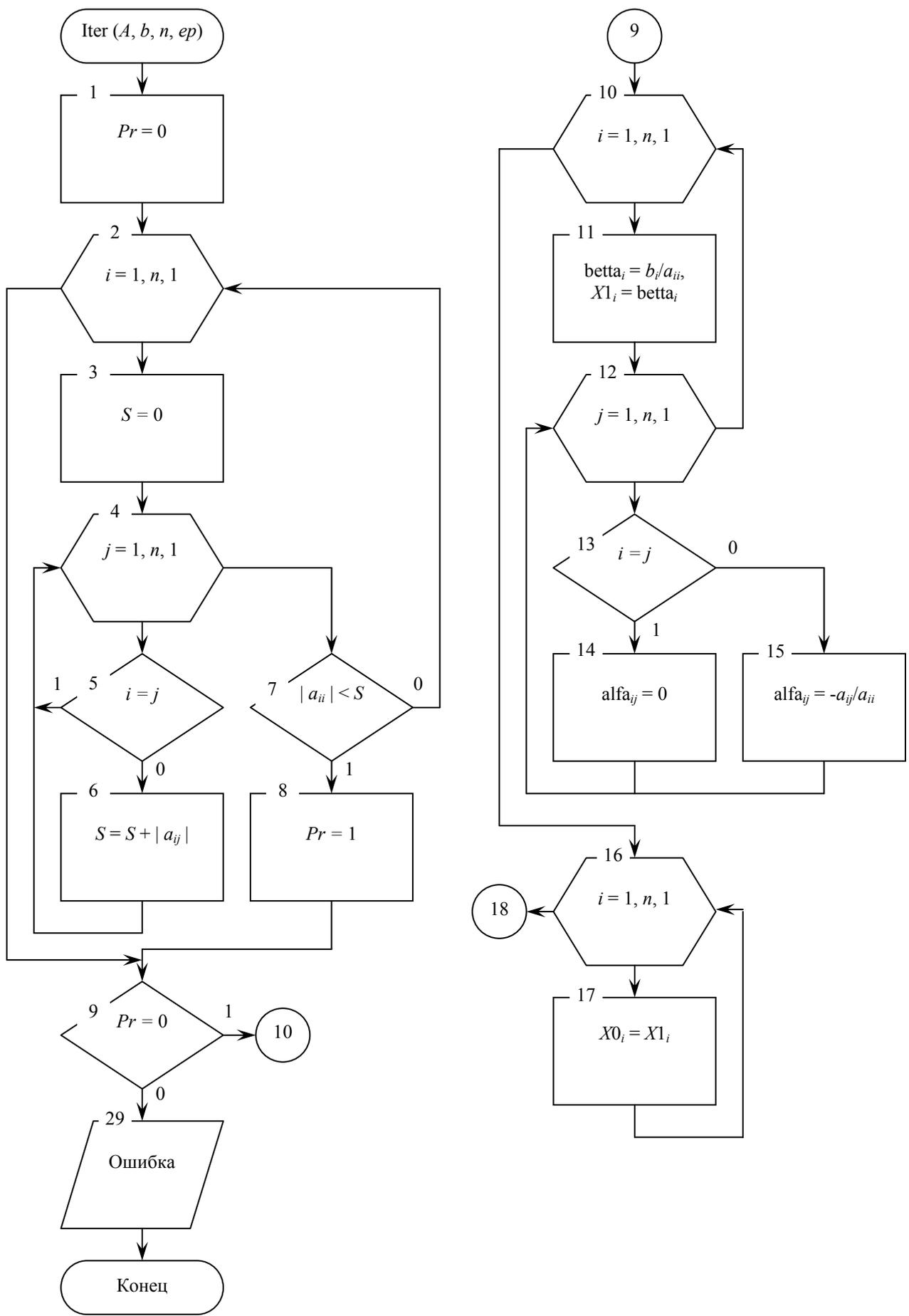
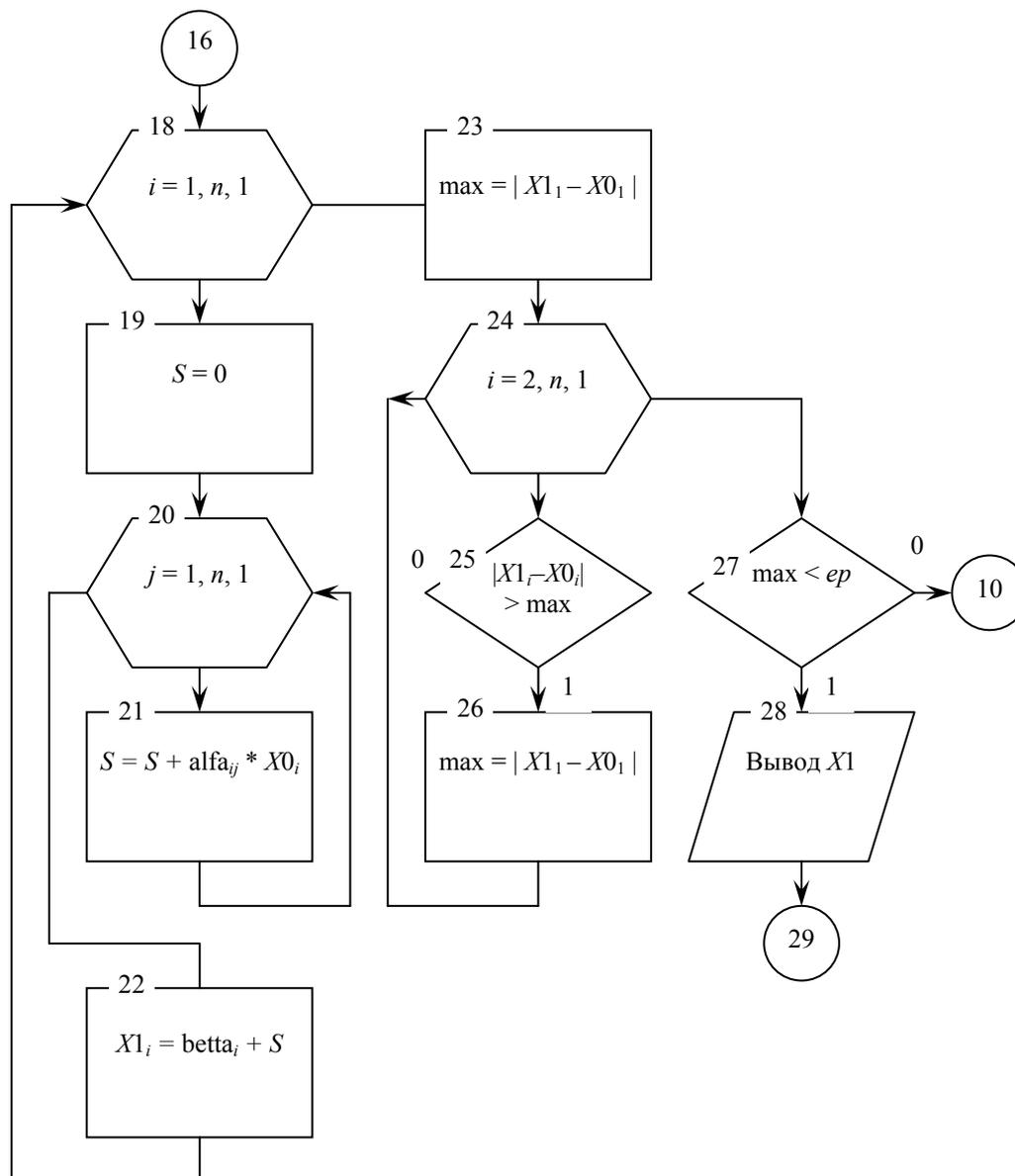


Рисунок 2 – Блок-схема алгоритма метода итерации



Продолжение рисунка 2

Так как в третьей строке элемент главной диагонали равен нулю, то в третьем столбце необходимо найти максимальный по модулю элемент и строку, содержащую этот элемент поменять с третьей, т.е. в данном случае меняются местами 3-я и 4-я строки.

$$A^* = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & -3 & -9 \\ 0 & 0,5 & -1 & 3,5 & 12,5 \\ 0 & 0 & 4 & -18 & -58 \\ 0 & 0 & 0 & 7 & 21 \end{pmatrix}.$$

Последнее уравнение системы будет иметь вид: $7x_4 = 21$, из которого найдем $x_4 = 3$.

Далее последовательно находим остальные значения x :

$$x_3 = \frac{-58 - (-18) \cdot 3}{4} = \frac{-4}{4} = -1, \quad x_2 = \frac{12,5 - (-1) \cdot (-1) - 3,5 \cdot 3}{0,5} = \frac{1}{0,5} = 2,$$

$$x_1 = \frac{-9 - (-1) \cdot 2 - 0 \cdot (-1) - (-3) \cdot 3}{2} = \frac{2}{2} = 1.$$

Таким образом, решение системы будет иметь вид: $X = (1, 2, -1, 3)$.

Пример 2. Решить систему уравнений методом итераций.

$$\begin{cases} -0,76x_1 - 0,04x_2 + 0,21x_3 - 0,18x_4 = -1,24, \\ 0,45x_1 - 1,23x_2 + 0,66x_3 = 0,88, \\ 0,26x_1 + 0,34x_2 - 1,11x_3 = -0,63, \\ 0,05x_1 - 0,26x_2 + 0,34x_3 - 1,12x_4 = 1,17. \end{cases}$$

Решение. Для того, чтобы применить метод итерации, необходимо привести систему уравнений к следующему виду:

$$\begin{cases} x_1 = \beta_1 + \alpha_{12}x_2 + \alpha_{13}x_3 + \dots + \alpha_{1n}x_n \\ x_2 = \beta_2 + \alpha_{21}x_1 + \alpha_{22}x_2 + \dots + \alpha_{2n}x_n \\ \dots \\ x_n = \beta_n + \alpha_{n1}x_1 + \alpha_{n2}x_2 + \dots + \alpha_{n,n-1}x_{n-1} \end{cases},$$

где элементы β_i и α_{ij} вычисляются по формулам (8):

$$\alpha_{12} = -\frac{a_{12}}{a_{11}} = -\frac{-0,04}{-0,76} = -0,052632, \alpha_{13} = -\frac{a_{13}}{a_{11}} = -\frac{0,21}{-0,76} = 0,276316,$$

$$\alpha_{14} = -\frac{a_{14}}{a_{11}} = -\frac{-0,18}{-0,76} = -0,236842, \beta_1 = \frac{b_1}{a_{11}} = \frac{-1,24}{-0,76} = 1,631579,$$

$$\alpha_{21} = 0,365854, \alpha_{23} = 0,536585, \beta_2 = -0,715447,$$

$$\alpha_{31} = 0,234234, \alpha_{32} = 0,306306, \beta_3 = 0,567568,$$

$$\alpha_{41} = 0,044643, \alpha_{42} = -0,232143, \alpha_{43} = 0,303571, \beta_4 = -1,044643.$$

Таким образом, матрица α и вектор-столбец β будут иметь вид:

$$\alpha = \begin{pmatrix} 0 & -0,052632 & 0,276316 & -0,236842 \\ 0,365854 & 0 & 0,536585 & 0 \\ 0,234234 & 0,306306 & 0 & 0 \\ 0,044643 & -0,232143 & 0,303571 & 0 \end{pmatrix}, \beta = \begin{pmatrix} 1,631579 \\ -0,715447 \\ 0,567568 \\ -1,044643 \end{pmatrix}.$$

В качестве нулевого приближения x^0 выберем вектор-столбец β :

$$x^0 = \beta = \begin{pmatrix} 1,631579 \\ -0,715447 \\ 0,567568 \\ -1,044643 \end{pmatrix}.$$

Следующие приближения x^{k+1} вычисляем по формуле (9). Процесс продолжаем до тех пор, пока не выполнится условие (10).

В результате вычислений были получены следующие приближения x :

$$x^1 = \begin{pmatrix} 2,073477 \\ 0,186021 \\ 0,730593 \\ -0,633421 \end{pmatrix}, x^2 = \begin{pmatrix} 1,973684 \\ 0,435168 \\ 1,110226 \\ -0,773473 \end{pmatrix}, x^3 = \begin{pmatrix} 2,098636 \\ 0,02364 \\ 1,163166 \\ -0,720521 \end{pmatrix}, x^4 = \begin{pmatrix} 2,091927 \\ 0,676485 \\ 1,243648 \\ -0,737685 \end{pmatrix},$$

$$x^5 = \begin{pmatrix} 2,114329 \\ 0,717216 \\ 1,264780 \\ -0,730759 \end{pmatrix}, x^6 = \begin{pmatrix} 2,116383 \\ 0,736751 \\ 1,282503 \\ -0,732799 \end{pmatrix}, x^7 = \begin{pmatrix} 2,120736 \\ 0,747012 \\ 1,288968 \\ -0,731862 \end{pmatrix}.$$

Так как, $\max(|x^{(k)} - x^{(k-1)}|) = \max\{0,004; 0,01; 0,006; 0,001\} \leq \varepsilon = 0,01$, то приближение x^7 является решением системы уравнений, т.е. $X = (2,120736; 0,747012; 1,288968; -0,731862)$.

8.4. Задание 1. Метод Гаусса.

1. Создать m-файл для решения СЛАУ методом Гаусса.

2. Решить СЛАУ ручным способом, с помощью разработанного m-файла и встроенных функций MATLAB, сравнить полученные результаты.

Входные аргументы *m*-файла-функции: $A = \{a_{ij}\}$ – матрица коэффициентов при неизвестных или матрица системы, $b = \{b_i\}$ – вектор свободных членов системы, или вектор правых частей ($i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$).

Выходные параметры *m*-файла-функции: $x = \{x_j\}$ – вектор неизвестных ($j=1, \dots, n$).

Варианты заданий.

- | | | |
|--|---|---|
| 1) $\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 = 8, \\ -2x_1 + 3x_2 - 3x_3 = -5, \\ 3x_1 - 4x_2 + 5x_3 = 10. \end{cases}$ | 2) $\begin{cases} 6x_1 - x_2 - x_3 = 0, \\ x_1 - 2x_2 + 3x_3 = 1, \\ 3x_1 + 4x_2 + 4x_3 = -1. \end{cases}$ | 3) $\begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 = 3, \\ x_1 + 3x_2 - 2x_3 = 1, \\ x_2 + 2x_3 = 8. \end{cases}$ |
| 4) $\begin{cases} 4x_1 + x_2 - x_3 = 6, \\ x_1 - x_2 + x_3 = 4, \\ 2x_1 - 3x_2 - 3x_3 = 4. \end{cases}$ | 5) $\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 6, \\ 2x_1 + 3x_2 - x_3 = 4, \\ 3x_1 + x_2 - 4x_3 = 0. \end{cases}$ | 6) $\begin{cases} x_1 - x_2 + x_3 = 3, \\ 2x_1 + x_2 + x_3 = 11, \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 8. \end{cases}$ |
| 7) $\begin{cases} 2x_1 - 3x_2 - x_3 + 6 = 0, \\ 3x_1 + 4x_2 + 3x_3 + 5 = 0, \\ x_1 + x_2 + x_3 + 2 = 0. \end{cases}$ | 8) $\begin{cases} 2x_1 + x_2 + x_3 = 0, \\ 5x_1 + x_2 - x_3 = -5, \\ -2x_1 + x_2 - 2x_3 = 1. \end{cases}$ | 9) $\begin{cases} -5x_1 + 7x_2 + x_3 = 3, \\ 2x_1 - 6x_2 + 3x_3 = -1, \\ x_1 - 3x_2 - 5x_3 = -7. \end{cases}$ |
| 10) $\begin{cases} 4x_1 - x_2 + x_3 = 8, \\ -x_1 + 3x_2 + x_3 = 2, \\ x_1 + x_2 + 5x_3 = 8. \end{cases}$ | 11) $\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 - 4x_3 = -0,5, \\ 2x_1 + 2x_2 - 5x_3 = -2, \\ 3x_1 + 2x_2 + 2x_3 = 6. \end{cases}$ | 12) $\begin{cases} 5x_1 + x_3 = 11, \\ x_1 + 3x_2 - x_3 = 4, \\ -3x_1 + 2x_2 + 10x_3 = 6. \end{cases}$ |
| 13) $\begin{cases} 2x_1 - x_3 = 1, \\ x_1 - 3x_2 + x_3 = 2, \\ x_1 + x_2 + 3x_3 = 4. \end{cases}$ | 14) $\begin{cases} 2x_1 - x_3 = -3, \\ -x_1 + 3x_2 + x_3 = 2, \\ x_1 - x_2 + 4x_3 = 3. \end{cases}$ | 15) $\begin{cases} 5x_1 + x_2 - x_3 = -5, \\ -x_1 + 3x_2 + x_3 = 5, \\ x_1 - 2x_2 + 4x_3 = 1. \end{cases}$ |
| 16) $\begin{cases} 3x_1 + x_2 - x_3 = -1, \\ -2x_1 + 4x_2 + x_3 = 5, \\ x_1 + x_2 + 3x_3 = -3. \end{cases}$ | 17) $\begin{cases} 3x_1 + x_2 - x_3 = 6, \\ 2x_1 + 4x_2 + x_3 = 9, \\ x_1 - x_2 + 3x_3 = 4. \end{cases}$ | 18) $\begin{cases} 2x_1 - x_2 = -2, \\ 2x_1 + 5x_2 - 2x_3 = -4, \\ x_1 - x_2 + 3x_3 = 2. \end{cases}$ |
| 19) $\begin{cases} 3x_1 - x_2 + x_3 = 1, \\ 2x_2 - x_3 = 3, \\ -x_1 + x_2 + 5x_3 = -5. \end{cases}$ | 20) $\begin{cases} 4x_1 + x_2 - x_3 = 7, \\ 2x_1 + 3x_2 = 7, \\ x_1 - x_2 + 5x_3 = 11. \end{cases}$ | 21) $\begin{cases} 2x_1 - x_2 = -5, \\ 2x_1 + 5x_2 + x_3 = 2, \\ 2x_1 + x_2 - 4x_3 = -7. \end{cases}$ |
| 22) $\begin{cases} 5x_1 + x_3 = 11, \\ x_1 - 3x_2 + x_3 = 3, \\ 3x_1 - x_2 + 5x_3 = 11. \end{cases}$ | 23) $\begin{cases} 5x_1 - x_2 + 3x_3 = 0, \\ x_1 - 3x_2 + x_3 = -6, \\ x_2 + 2x_3 = 0. \end{cases}$ | 24) $\begin{cases} 5x_1 - x_2 + x_3 = -6, \\ -2x_1 + 5x_2 + x_3 = 13, \\ 3x_1 - x_2 + 5x_3 = 0. \end{cases}$ |
| 25) $\begin{cases} 5x_1 + x_2 - x_3 = 8, \\ -x_1 + 3x_2 + x_3 = 0, \\ -x_1 + 2x_3 = -5. \end{cases}$ | 26) $\begin{cases} 3x_1 - x_2 + x_3 = -4, \\ -x_1 + 3x_2 + x_3 = 4, \\ x_1 - x_2 + 3x_3 = 4. \end{cases}$ | 27) $\begin{cases} x_1 - x_3 = -2, \\ -x_1 + x_2 + x_3 = 2, \\ 4x_1 + x_2 - x_3 = -5. \end{cases}$ |

$$28) \begin{cases} 2x_1 - x_2 + x_3 = 4, \\ 5x_1 + x_3 = 11, \\ x_1 - x_2 + x_3 = 2. \end{cases} \quad 29) \begin{cases} 2x_1 + x_2 + x_3 = 3, \\ -5x_1 + x_2 - x_3 = -9, \\ -2x_1 + x_2 - 2x_3 = -2. \end{cases} \quad 30) \begin{cases} x_1 - x_3 = 0, \\ -x_1 - x_2 + x_3 = 1, \\ 4x_1 + x_2 + x_3 = 4. \end{cases}$$

Задание 2. Метод простой итерации.

1. Создать m-файл для решения СЛАУ методом простой итерации.

2. Решить СЛАУ ручным способом, с помощью разработанного m-файла и встроенных функций MATLAB, сравнить полученные результаты.

Входные аргументы m-файла-функции: $A = \{a_{ij}\}$ – матрица коэффициентов при неизвестных или матрица системы, $b = \{b_i\}$ – вектор свободных членов системы, или вектор правых частей ($i=1, \dots, m, j=1, \dots, n$), ε – точность решения ($\varepsilon = 0.1, 0.01$ и т.д.).

Выходные параметры m-файла-функции: $x = \{x_j\}$ – вектор неизвестных ($j=1, \dots, n$), k – количество итераций, матрица $\alpha = \{\alpha_{ij}\}$ ($i, j=1, 2, \dots, n$) и вектор-столбец $\beta = \{\beta_i\}$ ($i=1, 2, \dots, n$).

Варианты заданий.

$$1) \begin{cases} 5,6x_1 + 2,7x_2 - 1,7x_3 = 1,9, \\ 3,4x_1 - 10,6x_2 - 6,7x_3 = -2,4, \\ 0,8x_1 + 1,3x_2 + 3,7x_3 = 1,2. \end{cases} \quad 2) \begin{cases} 7,6x_1 + 0,5x_2 + 2,4x_3 = 1,9, \\ 2,2x_1 + 9,1x_2 + 4,4x_3 = 9,7, \\ -1,3x_1 + 0,2x_2 + 5,8x_3 = -1,4. \end{cases}$$

$$3) \begin{cases} 2,17x_1 + 0,53x_2 - 0,84x_3 = 1,15, \\ 0,64x_1 - 1,72x_2 - 0,43x_3 = 0,15, \\ 0,32x_1 + 0,43x_2 - 0,93x_3 = -0,48. \end{cases} \quad 4) \begin{cases} 1,20x_1 - 0,20x_2 + 0,30x_3 = -0,60, \\ -0,20x_1 + 1,60x_2 - 0,10x_3 = 0,30, \\ -0,30x_1 + 0,10x_2 - 1,50x_3 = 0,40. \end{cases}$$

$$5) \begin{cases} 5x_1 - x_2 + 2x_3 = 8, \\ x_1 + 4x_2 - x_3 = -4, \\ x_1 + x_2 + 4x_3 = 4. \end{cases} \quad 6) \begin{cases} 110x_1 + 30x_2 - 70x_3 = 1, \\ 15x_1 - 50x_2 - 5x_3 = 1, \\ 6x_1 + 2x_2 + 20x_3 = 1. \end{cases}$$

$$7) \begin{cases} 2x_1 - x_2 = 3, \\ 5x_2 + 2x_3 = 7, \\ x_1 - x_2 + 3x_3 = 4. \end{cases} \quad 8) \begin{cases} 3x_1 + x_2 - x_3 = -2, \\ x_1 + 5x_2 - x_3 = 8, \\ 2x_1 + 3x_3 = 1. \end{cases}$$

$$9) \begin{cases} 3x_1 - x_3 = -4, \\ 2x_1 - 5x_2 + x_3 = 9, \\ 2x_1 - 2x_2 + 6x_3 = 8. \end{cases} \quad 10) \begin{cases} 3x_1 - x_3 = 7, \\ 2x_1 - 5x_2 + x_3 = -2, \\ 2x_1 + 2x_2 + 5x_3 = 1. \end{cases}$$

$$11) \begin{cases} 3x_1 - x_2 + x_3 = 0, \\ 3x_1 + 5x_2 + x_3 = 12, \\ -x_1 + 2x_2 + 4x_3 = -1. \end{cases} \quad 12) \begin{cases} -4x_1 + 2x_2 + x_3 = -5, \\ -x_1 + 5x_2 + x_3 = -5, \\ 2x_1 + 3x_3 = 5. \end{cases}$$

$$13) \begin{cases} 5x_1 - x_2 + x_3 = -3, \\ -x_1 + 3x_2 + x_3 = -1, \\ 2x_1 + x_2 + 4x_3 = 1. \end{cases} \quad 14) \begin{cases} 4x_1 + 2x_2 + x_3 = 3, \\ 3x_1 + 5x_2 - x_3 = 4, \\ 2x_1 + x_2 - 4x_3 = 6. \end{cases}$$

$$15) \begin{cases} 4x_1 + x_2 + 2x_3 = -6, \\ 3x_2 + x_3 = -1, \\ x_1 + 2x_2 + 4x_3 = -5. \end{cases} \quad 16) \begin{cases} 3x_1 + x_2 + x_3 = 6, \\ -2x_2 + x_3 = -3, \\ 2x_1 - x_2 + 4x_3 = -1. \end{cases}$$

Лабораторный практикум по дисциплине «Программирование и вычислительные методы», 4 семестр,
2010-2011 учебный год

$$17) \begin{cases} Mx_1 - 0,04x_2 + 0,21x_3 - 0,18x_4 = -1,24, \\ 0,25x_1 - 1,23x_2 + Nx_3 - 0,09x_4 = P, \\ -0,21x_1 + Nx_2 + 0,80x_3 - 0,13x_4 = 2,56, \\ 0,15x_1 - 0,31x_2 + 0,06x_3 + Px_4 = M. \end{cases}$$

Вариант	17	18	19	20	21	22	23
<i>M</i>	-0,77	0,93	-1,14	1,08	0,87	-1,21	1,09
<i>N</i>	0,16	0,07	-0,17	0,22	-0,19	0,20	-0,16
<i>P</i>	1,12	-0,84	0,95	-1,16	1,08	0,88	0,84
Вариант	24	25	26	27	28	29	30
<i>M</i>	0,89	-1,13	0,91	-0,88	1,25	0,79	-1,19
<i>N</i>	0,08	0,14	-0,23	0,10	-0,14	0,18	-0,21
<i>P</i>	-1,21	0,87	-1,04	0,91	-1,09	-0,86	1,21