

## 連立方程式の解法 ガウス・ジョルダン法

ガウス・ジョルダン (Gauss-Jordan) 法について、3元連立方程式を例に説明する。

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1 \quad (1)$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \quad (2)$$

$$a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3 \quad (3)$$

(1)  $\div a_{11}$  で  $x_1$  の係数を 1 に、(2)  $- (1) \times a_{21}$ 、(3)  $- (1) \times a_{31}$  とする。

$$x_1 + a'_{12}x_2 + a'_{13}x_3 = b'_1 \quad (1')$$

$$a'_{22}x_2 + a'_{23}x_3 = b'_2 \quad (2')$$

$$a'_{32}x_2 + a'_{33}x_3 = b'_3 \quad (3')$$

同様に、(2')  $\div a'_{22}$  で  $x_2$  の係数を 1 に、(1')  $- (2') \times a'_{12}$ 、(3')  $- (2') \times a'_{32}$  とする。

$$x_1 + a''_{13}x_3 = b''_1 \quad (1'')$$

$$x_2 + a''_{23}x_3 = b''_2 \quad (2'')$$

$$a''_{33}x_3 = b''_3 \quad (3'')$$

さらに、(3'')  $\div a''_{33}$  で  $x_3$  の係数を 1 に、(1'')  $- (3'') \times a''_{13}$ 、(2'')  $- (3'') \times a''_{23}$  とする。

$$x_1 = b'''_1$$

$$x_2 = b'''_2$$

$$x_3 = b'''_3$$

これで、 $x_1 = b'''_1, x_2 = b'''_2, x_3 = b'''_3$  と解が求められた。

実際にプログラムするには、次のような係数行列を作り、これが単位行列になるように書き出し演算を行えばよい。

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \vdots \\ \beta_n \end{pmatrix}$$

アルゴリズムは以下のようになる。

ピボット (pivot:中心軸) を 1 行 1 列から  $n$  行  $n$  列へ移しながら以下を繰り返す。

1. ピボットのある行の要素  $(a_{kk}, a_{kk+1}, \dots, a_{kn}, b_k)$  をピボット係数  $(a_{kk})$  で除算する。結果としてピボットは 1 となる。なお、ピボット以前の要素  $(a_{k1}, a_{k2}, \dots, a_{k{k-1}})$  はすでに 0 になっているので除算しなくてよい。
2. ピボット行以外の各行について以下を繰り返す。

(a) (各行) – (ピボット行)  $\times$  (係数)。

この操作も、ピボット以前の列要素についてははすでに 0 になっているので行わなくてよい。