- 1. 一个广泛用来估计一般矩阵A的特征值的方法是QR算法。在适当的条件下,该算法产生一个矩阵序列,序列中的矩阵全部相似于A,矩阵几乎是上三角的,并且主对角线上的元素近似于A的特征值。将A分解为 $A=Q_1R_1$,其中 $Q_1^T=Q_1^{-1}$,而 R_1 是上三角矩阵。将 Q_1 与 R_1 交换形成 $A_1=R_1Q_1$,继续分解为 $A_1=Q_2R_2$,令 $A_2=R_2Q_2$,一直做下去。
 - 证明(10分): A相似于A₁, A₂, ...。(10分)
 - 验证(20分)以A为例,验证该算法。

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -3 & 2 \\ 1 & -2 & 3 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- (10分) Python中 numpy.roots(p)是用来计算多项式方程p(t) = 0的根的。阅读说明文档,阐述roots命令所用到的算法的基本思想。
- 2.证明(20分): $x = A^+b$ 是集合 $\arg \min_x ||Ax b||$ 中 $||x||_2$ 最小的。
- 3.证明(20分): 给定 $X,Y \in \mathbb{R}^{n \times p}$ 是同一批数据在不同角度下的测量结果,寻找正交阵 $Q \in \mathbb{R}^{p \times p}$ 使得

$$||X - YQ||$$

最小。证明如果 $Y^TX = U\Sigma V^T$, 那么 $Q = UV^T$ 。

4.求解(20分): 设 $Q(x) = 7x_1^2 + x_2^2 + 7x_3^2 - 8x_1x_2 - 4x_1x_3 - 8x_2x_3$,在条件 $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 1$ 的限制下,求出向量x,是的Q(x)最大。

1 解:

- 1) 证明: $A = Q_1 R_1 \Rightarrow Q_1^{-1} A Q_1 = R_1 Q_1 = A_1$, 故 A 相似于 A_1 . 同理, $A_1 = Q_2 R_2 \Rightarrow Q_2^{-1} A_1 Q_2 = Q_2^{-1} Q_1^{-1} A Q_1 Q_2 = R_2 Q_2 = A_2$, 故 A 相似于 A_2 . 同理可证,得 A 相似于 A_1, A_2, \dots 。
- 2) $(A \lambda I)\alpha = 0 \Rightarrow |A \lambda I| = 0 \Rightarrow \begin{vmatrix} 4 \lambda & -3 & 2 \\ 1 & -2 \lambda & 3 \\ -1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda = 3.3465, 0.7222, -2.0687$ 对 A 进行 QR 算法, $A = Q_1 R_1$,其中

$$Q_1 = \begin{pmatrix} -0.9428 & 0.2722 & 0.1925 \\ -0.2357 & -0.9526 & 0.1925 \\ 0.2357 & 0.1361 & 0.9623 \end{pmatrix}, R_1 = \begin{pmatrix} -4.2426 & 3.5355 & -2.5927 \\ 0 & 1.2247 & -2.3134 \\ 0 & 0 & 0.9623 \end{pmatrix}$$

令 $A_1=R_1Q_1$, 再进行 QR 分解得 $A_1=Q_2R_2$, 重复上述过程, 迭代 10 次得

$$A_{10} = \begin{pmatrix} 3.3549 & -3.4007 & 2.9091 \\ 0.0134 & -2.0771 & 2.9801 \\ 0 & 0 & 0.7222 \end{pmatrix}$$

其主对角线元素近似于 A 的特征值, 算法验证毕

- 3) 对于 numpy.roots(p) 函数,用来计算多项式方程的根,如果输入的是标量,则将其转换为数组形式, 找到所有的非零数组项,对于其他尾零个数即为根为 0 的个数,去掉前导和尾零项后转化为浮点数 进行计算,对多项式方程构造友矩阵,通过对友矩阵特征值的求解,得到的即是原方程的解.
- **2** 证明: 设最小二范数解为 x,即有 $min_x||x||_2^2 = x^Tx$ (s.t.Ax = b). 引入拉格朗日算子 $J(x) = \frac{1}{2}x^Tx \lambda(Ax b)$,对该式求导 $\nabla J(x) = x A^T\lambda = 0 \Rightarrow x = A^T\lambda \Rightarrow Ax = AA^T\lambda \Rightarrow (AA^T)^{-1}Ax = \lambda \Rightarrow \lambda = (AA^T)^{-1}b$,可以得到 $x = A^T(AA^T)^{-1}b$,对 Ax = b:
 - m=n 时,方程具有唯一解
 - m>n 时,方程无解,最小二乘解为 $\hat{x} = A^+b$,其中 A^+ 为 A 的伪逆矩阵
 - m<n 时,方程有无穷解,最小二范数解为 $x = A^T (AA^T)^{-1} b$,其中 $A^T (AA^T)^{-1} = A^+$ 即为 A 的伪逆矩阵,证毕.
- **3** 证明: $min ||X YQ|| = min tr[(X YQ)^T(X YQ)] = min tr(X^TX X^TYQ Q^TY^TX + Q^TY^TYQ)$ 由 tr 的性质, $tr(X^TX X^TYQ Q^TY^TX + Q^TY^TYQ) = tr(X^TX) 2tr(Q^TY^TX) + tr(Q^TY^TYQ) = tr(X^TX) 2tr(Q^TY^TX) + tr(QQ^TY^TY) = tr(X^TX) 2tr(Q^TY^TX) + tr(Y^TY)$,由于 $tr(X^TX), tr(Y^TY)$ 与 Q 无关,故原问题等价于:

$$max \ tr(Q^T Y^T X)$$

令 $Z = V^T Q^T U$, z_{ii} 为 Z 的对角线元素, σ_{ii} 为 Σ 的对角线元素, 则

$$tr(\sum V^T Q^T U) = \sum_i \sigma_{ii} z_{ii} \le \sum_i \sigma_{ii}$$

当 Z=I 时等号成立,此时 $Q = UV^T$.

4 解:
$$Q(x) = x^T A x$$
, 其中 $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$, $A = \begin{pmatrix} 7 & -4 & -2 \\ -4 & 1 & -4 \\ -2 & -4 & 7 \end{pmatrix}$ 作拉格朗日函数:
$$L(x) = x^T A x + \lambda (1 - x^T x) \tag{1}$$

对其求偏导:

$$\frac{\partial L(x)}{\partial x} = (A^T + A)x - 2\lambda x = 0 \tag{2}$$

$$\frac{\partial L(x)}{\partial \lambda} = 1 - x^T x \tag{3}$$

可以得到:

$$(A - \lambda I)x = \begin{pmatrix} 7 - \lambda & -4 & -2 \\ -4 & 1 - \lambda & -4 \\ -2 & -4 & 7 - \lambda \end{pmatrix} x = 0$$
 (4)

解得
$$\lambda_1 = -3$$
, $\lambda_2 = \lambda_3 = 9$, 带入 (4) 式可得当 $\lambda = -3$ 时, $x = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$, 当 $\lambda = 9$ 时, $x = \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$k_1 \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + k_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$
. 又考虑到 $||x||_2^2 = 1$,当 $\lambda = -3$ 时, $Q(x) = -3$;当 $\lambda = 9$ 时, $Q(x) = 9$.

故当
$$x = k_1 \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + k_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$
,其中 k_1, k_2 满足 $||x||_2^2 = 1$ 时, $Q(x)$ 取得最大值 9.