

数值分析

第5章：线性方程组直接法

张亚楠¹

苏州大学数学科学学院

¹Email: ynzhang@suda.edu.cn

问题提出 $Ax = b$

数学上

$$x = A^{-1}b$$

实际计算时，**绝不要求逆！！不要求逆！！不要求逆！！**

思考：

假设问题唯一可解，如何求解？

- ❶ 如果系数矩阵A稠密且固定不变，需要针对1000个不同的右端项b，反复求解上式；如何避免重复计算？
- ❷ 如果系数矩阵规模很大，例如10万阶，但是稀疏矩阵（绝大多数元素都是零），如何有效求解？

解决办法

- 直接法：Gauss消去及其变形：LU分解, 列主元LU分解、Cholesky, ldl
- 迭代法：Jacobi, Gauss-Seidel, SOR

关于本章教学目的说明

无论是直接法(LU)还是迭代法(SOR, PCG), Matlab都有命令, 效率很高。

我们学什么?

- ① 直接法和迭代法的数学理论
- ② 体会编程时, Matlab对数组和矩阵运算的方便、高效性; 尽量避免循环
- ③ 体会科学计算的核心: **不要重复, 多用并行!**

1. 预备知识
2. Gauss消去
3. Cholesky分解
4. 改进的平方根法
5. 三对角方程组的追赶法
6. 矩阵的QR分解和解方程

向量和矩阵

$\mathbb{R}^{m \times n}$ 表示全体 $m \times n$ 实矩阵向量空间； $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 等价于

$$A = (a_{ij}) = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

$\vec{x} \in \mathbb{R}^n$ 等价于

$$\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$$

本章考虑的矩阵全是方阵 $m = n$

矩阵的基本运算

1 矩阵加法

$$A + B = (a_{ij} + b_{ij})$$

2 标量乘法

$$cA = (c * a_{ij})$$

3 矩阵乘法

$$A * B = \left(\sum_k A(i, k) * B(k, j) \right)_{ij}$$

4 矩阵行列式 $\det(A)$

矩阵的特征值和谱半径

Definition 1

设 $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, 若存在数 λ 和非零向量 $\vec{x} \in \mathbb{R}^n$, 使得

$$A\vec{x} = \lambda\vec{x}$$

称 λ 为 A 的特征值, \vec{x} 为对应特征值 λ 的特征向量, A 的全体特征值称为 A 的谱, 记作 $\sigma(A) = \{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\}$, 记

$$\rho(A) = \max_{1 \leq i \leq n} |\lambda_i|$$

为矩阵 A 的谱半径.

特征多项式

记 I 是恒同矩阵, 则方程

$$(\lambda I - A) * \vec{x} = 0$$

有非零解; 进而

$$\det(\lambda I - A) = 0$$

上式左端是关于未知量 λ 的 n 次代数多项式, 称为 A 的特征多项式, 记为 $p(\lambda)$. 上式称为 A 的特征方程. 由代数知识, $p(\lambda)$ 在复数域有 n 个根 λ_j , 则

$$p(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)(\lambda - \lambda_2) \dots (\lambda - \lambda_n)$$

Remark 1.1

上述方法求矩阵的特征值和特征向量比较复杂!!

涉及高次方程求根

几类特殊矩阵

- ① 对角阵; d-对角阵(banded); 三角阵;

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 3 \end{bmatrix},$$

- ② 对称阵 $A = A^T$; 对称正定阵;
- ③ 正交阵; $P^T \cdot P = I$, 几乎正交, $P^T * P = \alpha * I$, Fourier矩阵, 正弦矩阵

1. 预备知识
2. Gauss消去
3. Cholesky分解
4. 改进的平方根法
5. 三对角方程组的追赶法
6. 矩阵的QR分解和解方程

Gauss消去和LU分解

思考： 从计算方便的角度考虑，你喜欢求解那种类型的矩阵？

Gauss消去和LU分解

思考： 从计算方便的角度考虑，你喜欢求解那种类型的矩阵？

❶ 对角阵 （小学生水平）

$$\begin{cases} 2x = 4 \\ 3y = 3 \end{cases} \rightarrow \left[\begin{array}{cc|c} 2 & 0 & 4 \\ 0 & 3 & 3 \end{array} \right]$$

❷ 三角形矩阵 （高年级小学生水平）

Example 2

（初等方法）

$$\begin{array}{rcl} 2x + 4y - 2z = 2 & & 2x + 4y - 2z = 2 \\ 4x + 9y - 3z = 8 & \rightarrow & 1y + 1z = 4 \\ -2x - 3y + 7z = 10 & & 4z = 8 \end{array}$$

Gauss消去的过程实际也是对矩阵进行三角形分解的过程

Gauss消去和LU分解

线性代数的方法:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ \underline{1} & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & \underline{1} & 2 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = U$$

上述消元的过程保留消元因子即可得到LU分解

$$A = LU \quad \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \boxed{1} & 1 & 0 \\ 0 & \boxed{1} & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

高斯消元相当于左乘初等矩阵；例如

$$E_{21} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ -l_{21} & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}, \quad l_{21} = a_{21}/a_{11}$$

依次记录消元因子 l_{kj} ，可得

$$\underline{E_{n,n-1} * E_{n,n-2} E_{n-1,n-2} * \dots * E_{n1} \dots E_{31} E_{21}} * A = U$$

上式横线部分的逆即是LU分解产生的下三角矩阵L.

$$\underline{E_{n,n-1} * E_{n,n-2} E_{n-1,n-2} * \dots * E_{n1} \dots E_{31} E_{21}} * A = U$$

则

$$L = \left(\underbrace{E_{n,n-1}} * \underline{\underline{E_{n,n-2} E_{n-1,n-2}}} * \dots * \underline{\underline{E_{n1} \dots E_{31} E_{21}}} \right)^{-1} = \underline{C_1} * \underline{\underline{C_2}} * \dots * \underline{\underline{C_n}}$$

下三角L的元素即是Gauss消元过程中产生的乘子

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ l_{21} & 1 & 0 & 0 \\ l_{31} & l_{32} & 0 & 0 \\ l_{41} & l_{42} & l_{43} & 1 \end{bmatrix}$$

LU分解的适用范围

Gauss 消去何时可用? 充分条件

Theorem 3

If A is

- positive definite : $x^T Ax > 0; \forall x \in \mathbb{R}^n$
- diagonally dominate: $|a_{ii}| > \sum_{j=1}^n |a_{ij}|$

then Gauss elimination is stable.

如何尽量Matlab矩阵运算，避免循环

$$\left[\begin{array}{c|cccc} * & * & * & * & * \\ \hline * & * & * & * & * \\ * & * & * & * & * \\ * & * & * & * & * \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c|c} a_{11} & \boxed{} \\ \boxed{} & \boxed{\begin{array}{c} A \\ 22 \end{array}} \end{array} \right]$$

- (1) 对n阶矩阵分块
- (2) 计算下三角矩阵L的第一列元素

$$L_{j1} = \frac{A_{j1}}{A_{11}} \quad j = 2 \rightarrow n$$

- (3) 更新A的剩余 $(n-1)$ 阶矩阵

$$A_{new} = A_{22} - L(2:n, 1) * A(1, 2:n)$$

- (4) 矩阵更新为 $(n-1)$ 阶，重复第一步，直到 $n=1$ ，循环结束。

Gauss消元的计算复杂度

得到三角形矩阵所需乘除法的次数：

$$n^2 + (n-1)^2 + \dots + 1 \approx \frac{1}{3}n^3$$

这是一个比较糟糕的结果，如需多次求解同一个系数矩阵产生的方程组，应当先进行三角形分解；避免每次重复消元。

$$Ax = b \Leftrightarrow L(Ux) = b \Leftrightarrow \begin{cases} Ly = b \\ Ux = y \end{cases}$$

除了第一步LU分解需要一次 n^3 次计算量，求解三角形方程组只要 n^2 次计算量。

Remark 2.1

若系数矩阵固定，针对不同的右端项反复求解 $Ax = b$ ，效率会大大提高！！

Gauss 消去何时好用?

带状矩阵: 三对角矩阵, d-diagonal matrix or d-banded matrix

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

对于带状矩阵, 计算复杂度是 $\mathcal{O}(n)$, 最优!!

列主元高斯消去

思考:

Gauss消去是否对所有非奇异的系数矩阵可行?

考虑如下系数矩阵

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 3 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 10^{-8} & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

$Ax = b$ 本身解存在唯一, 但是消元的过程中, 主元 $a_{ii}^{(k)} = 0$ 消元法无法继续; 或者 $a_{ii}^{(k)} \approx 0$ 作为分母, 数值不稳定. 如何解决?

交换行!!! 让主元别太小!!!

列主元Gauss举例

Example 4

回忆线性代数课程中的解方程过程; 保留消元因子和交换行

$$\begin{bmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 6 & 8 & 1 \\ 4 & 4 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[\text{rowchange}]{(1,2)} \begin{bmatrix} 6 & 8 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 4 & 4 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 6 & 8 & 1 \\ \boxed{0} & 2 & 1 \\ \boxed{2/3} & -4/3 & 1/3 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 6 & 8 & 1 \\ \boxed{0} & 2 & 1 \\ \boxed{2/3} & \boxed{-2/3} & 1 \end{bmatrix}$$

检验 $PA = LU$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 6 & 8 & 1 \\ 4 & 4 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \boxed{0} & 1 & 0 \\ \boxed{2/3} & \boxed{-2/3} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 & 8 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

消元法的衍生方法：列主元高斯消去；全主元高斯消去；...

李庆扬教材 p149 例4

列主元Gauss消去

置换矩阵

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad P * P = I$$

交换矩阵的两行相当于左乘置换阵！！

列主元高斯消去

- ① 寻找当前列绝对值最大数，判断是否交换行
- ② 换行后，进行正常的消元

此过程写成矩阵形式如下

$$\underline{E_{n,n-1} P_{n-1} * E_{n,n-2} E_{n-1,n-2} P_{n-2} * \dots * E_{n1} \dots E_{31} E_{21} P_1} * A = U$$

列主元Gauss消去举例

在消元法之前，先挑出来 **主元**

$$\begin{bmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 6 & 8 & 1 \\ 4 & 4 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 6 & 8 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 4 & 4 & 1 \end{bmatrix}$$

如何用矩阵表示上述过程?

左乘一个置换矩阵

列主元Gauss消去

$$\underline{E_{n,n-1}P_{n-1} * E_{n,n-2}E_{n-1,n-2}P_{n-2} * \dots * E_{n1} \dots E_{31}E_{21}P_1} * A = U$$

记每一列的初等变换乘积为

$$E_k = E_{n,k} * E_{n-1,k} * E_{n-2,k} \dots * E_{k+1,k}$$

当 $n = 4$ 时 上式为

$$E_3P_3 * E_2P_2 * E_1P_1 * A = U$$

改写为(矩阵乘法满足结合律)

$$E_3 * (P_3E_2P_3) * (P_3P_2E_1P_2P_3) * (P_3P_2P_1) * A = U$$

进而

$$F_3F_2F_1PA = L^{-1} * PA = U$$

列主元LU分解的可行性

Theorem 5

若A为非奇异矩阵，则存在置换矩阵P, 使得

$$PA = LU$$

Matlab 演示

思考：

带状矩阵能否用列主元消去法？

不可。WHY？

1. 预备知识
2. Gauss消去
3. Cholesky分解
4. 改进的平方根法
5. 三对角方程组的追赶法
6. 矩阵的QR分解和解方程

特殊矩阵1: 对称正定矩阵

对称正定矩阵必可以进行三角形分解，且不需要换行。

$$\begin{bmatrix} 36 & 48 & 6 \\ 48 & 68 & 10 \\ 6 & 10 & 3 \end{bmatrix}$$

思考：

一般地，没有规律的稠密矩阵可以进行LU分解，现在矩阵有对称性，存储量可以减半；LU分解工作量是否也应当减半？

Example 6

设 B 是可逆矩阵（或列满秩），则 $A = B^T B$ 对称正定.

Hint: 对称性显然满足。任给 $x \in \mathbb{R}^n$,

$$x^T A x = x^T B^T B x = (Bx)^T (Bx) \geq 0$$

且等号成立时, $Bx = 0 \rightarrow x = 0$. 实际上, 只要 B 列向量线性无关, 即可。

给定对称正定矩阵 A :

Q-(1) 是否存在简单的 B (例如三角形矩阵)使之满足 $A = B^T * B$?

Q-(2) 如果存在, 如何找到? Cholesky分解

$A = B^T * B = L * L^T$ 的可行性

设

$$A = LU$$

其中L是单位下三角，U是普通上三角。提取上三角矩阵U的对角元素组成对角阵， U_0 是单位上三角矩阵；如

$$U = D * U_0 \quad \begin{bmatrix} 6 & 8 & 1 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 4/3 & 1/6 \\ 0 & 1 & 1/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$A = B^T * B = L * L^T$ 的可行性

Theorem 7

若A对称

$$A = LU = L * D * U_0$$

则

$$L = U_0^T \rightarrow A = L * D * L^T$$

Hint: 由对称性可得

$$A = LU = A^T = U_0^T * (D * L^T) = L_1 U_1$$

其中 L, L_1 都是单位下三角矩阵；由分解的唯一性可知

$$LU = L_1 U_1 \Leftrightarrow L^{-1} L U U_1^{-1} = L^{-1} L_1 U_1 U_1^{-1} \Leftrightarrow U U_1^{-1} = L^{-1} L_1$$

则

$$U U_1^{-1} = L^{-1} L_1 = I \Rightarrow L = U_0^T$$

$A = B^T * B = L * L^T$ 的可行性

Theorem 8

若A对称

$$A = LU = L * D * U_0$$

则

$$L = U_0^T \rightarrow A = L * D * L^T$$

Remark 3.1

若A对称正定, 则D的对角元素大于零!! WHY?

Hint: 反证法; 假设 $D_{kk} < 0$, 则检验

$$x^T A x < 0$$

其中 x 满足 $Lx = [0, 0, \dots, 1, \dots, 0]^T$, 右端向量只有第 k 个元素为1.

Cholesky分解

$$A = LDL^T = (L\sqrt{D}) * (\sqrt{D}L^T) = \tilde{L} * \tilde{L}^T$$

Cholesky 分解算法

将 $A = L * L^T$ 写成分块形式

$$\left[\begin{array}{c|c} a_{11} & A_{21}^T \\ \hline A_{21} & A_{22} \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} l_{11} & \\ L_{21} & L_{22} \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} l_{11}^T \\ L_{21}^T \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} l_{11}^2 & l_{11} L_{21}^T \\ l_{11} L_{21} & L_{21} L_{21}^T + L_{22} L_{22}^T \end{array} \right]$$

- ① determine l_{11} and L_{21} : (一次开方, $n-1$ 次乘法)

$$l_{11} = \sqrt{a_{11}}, \quad L_{21} = \frac{1}{l_{11}} A_{21}$$

- ② compute L_{22} from: ($(n-1)^2$ 次乘法, 对称矩阵减半 $(n-1)^2/2$)

$$A_{22} - L_{21} * L_{21}^T = L_{22} L_{22}^T = A_{new}$$

- ③ n 阶矩阵变成了 $(n-1)$ 阶矩阵 $\tilde{A} = \tilde{L} * \tilde{L}^T$ 重复1, 2, 过程.

n 次上述点过程, 每次作用 $\frac{n^2}{2}$ 次乘法, 共计 $n^3/6$

Example 9

$$\begin{bmatrix} 25 & 15 & -5 \\ 15 & 18 & 0 \\ -5 & 0 & 11 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{11} & & \\ l_{21} & l_{22} & \\ l_{31} & l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} l_{11} & l_{21} & l_{31} \\ & l_{22} & l_{23} \\ & & l_{33} \end{bmatrix}$$

逐次按列计算下三角 L 的元素！！！！

- ❶ 先计算 L 的第一列
- ❷ 生成新的 $(n-1)$ 阶矩阵

$$A_{new} = \begin{bmatrix} l_{22} & \\ l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_{22} & l_{32} \\ & l_{33} \end{bmatrix}$$

举例

- first column of L

$$\begin{bmatrix} 25 & 15 & -5 \\ 15 & 18 & 0 \\ -5 & 0 & 11 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & & \\ 3 & l_{22} & \\ -1 & l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 5 & 3 & -1 \\ & l_{22} & l_{23} \\ & & l_{33} \end{bmatrix}$$

- 生成下一步待分解(n-1)阶矩阵

$$\begin{bmatrix} 18 & 0 \\ 0 & 11 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 3 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 & 3 \\ 3 & 10 \end{bmatrix}$$

- second column of L

$$\begin{bmatrix} 9 & 3 \\ 3 & 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{22} \\ l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} l_{22} & l_{23} \\ & l_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 1 & l_{33} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 0 & l_{33} \end{bmatrix}$$

- third column of L

$$10 - 1 = l_{33}^2 \rightarrow l_{33} = 3$$

结果

$$\begin{bmatrix} 25 & 15 & -5 \\ 15 & 18 & 0 \\ -5 & 0 & 11 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 3 & 3 & 0 \\ -1 & 1 & 3 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 5 & 3 & -1 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

remark

Cholesky 分解同样适用于稀疏矩阵，且一般情况下 工作量大大降低。对有些问题 通过行交换改变矩阵的pattern可以进一步的降低工作量。矩阵分解内涵相当丰富，可自行阅读相关资料。

1. 预备知识
2. Gauss消去
3. Cholesky分解
4. 改进的平方根法
5. 三对角方程组的追赶法
6. 矩阵的QR分解和解方程

只对称不正定

当矩阵为负定或者不定矩阵时，Cholesky分解不可直接使用。而改进的平方根法可用，且与LU分解比较计算量同样减半。

$$A = \begin{bmatrix} 1 & & & \\ l_{21} & 1 & & \\ \vdots & \vdots & \ddots & \\ l_{n1} & l_{n2} & \cdots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d_1 & & & \\ & d_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & d_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & l_{21} & \cdots & l_{n1} \\ & 1 & \cdots & l_{n2} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & 1 \end{bmatrix}$$

分块

$$\left[\begin{array}{c|c} a_{11} & A_{21}^T \\ \hline A_{21} & A_{22} \end{array} \right] = \begin{bmatrix} 1 & \\ L_{21} & L_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d_1 & \\ & D_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & L_{21}^T \\ & L_{22}^T \end{bmatrix}$$

- ① 算出 d_1 , 进而 $L_{21} = A_{21}/d_1$
- ② 更新得到 $(n-1)$ 阶矩阵

$$A_{new} = L_{22} * D_2 * L_{22}^T = A_{22} - d_1 * L_{21} * L_{21}^T$$

Example 10

$$\begin{bmatrix} 25 & 15 & -5 \\ 15 & 18 & 0 \\ -5 & 0 & 11 \end{bmatrix} = L * D * L^T$$

计算过程

$$D = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 25 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 25 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 25 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 9 \end{bmatrix}$$

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3/5 & 1 & 0 \\ -1/5 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3/5 & 1 & 0 \\ -1/5 & 1/3 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A_{new} = \begin{bmatrix} 18 & 0 \\ 0 & 11 \end{bmatrix} - 25 * \begin{bmatrix} 3/5 \\ -1/5 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 3/5 & -1/5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 & 3 \\ 3 & 10 \end{bmatrix} \rightarrow 10 - 9 * 1/3 * 1/3$$

1. 预备知识
2. Gauss消去
3. Cholesky分解
4. 改进的平方根法
5. 三对角方程组的追赶法
6. 矩阵的QR分解和解方程

追赶法(Thomas Algorithm)

- ❶ 对一般的稀疏矩阵，人们更倾向于后文的迭代法
- ❷ 对于三对角矩阵(特殊的稀疏矩阵), Gauss消去 (LU分解) 最常用！

三对角或者d对角线性方程组

$$\begin{bmatrix} a_1 & c_1 & & & \\ b_2 & a_2 & c_2 & & \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & b_{n-1} & a_{n-1} & c_{n-1} \\ & & & b_n & a_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_{n-1} \\ f_n \end{bmatrix}$$

三对角矩阵的LU分解

LU分解保持带状矩阵的紧凑性！！！！

D-对角线性方程组不可进行行交换；如果破坏这种紧凑性，运算量会从最低的 $\mathcal{O}(n)$ 急剧上升到 $\mathcal{O}(n^3)$ ；

$$\begin{bmatrix} a_1 & c_1 & & & \\ b_2 & a_2 & c_2 & & \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & b_{n-1} & a_{n-1} & c_{n-1} \\ & & & b_n & a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ \alpha_1 & 1 & & & \\ & \ddots & \ddots & & \\ & & \alpha_{n-2} & 1 & \\ & & & \alpha_{n-1} & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} \beta_1 & c_1 & & & \\ \beta_2 & c_2 & & & \\ & \ddots & \ddots & & \\ & & \beta_{n-1} & c_{n-1} & \\ & & & \beta_n & \end{bmatrix}$$

可以验算上述过程需要约 $2n$ 次乘除法，一旦分解完成计算

$$Ax = f \Leftrightarrow L(Ux) = f \Leftrightarrow \begin{cases} Ly = f \\ Ux = y \end{cases}$$

求解上述方程只要约 $3n$ 次乘除法. 因此要是改变右端项，反复求解上述方程，也应当先进行分解。

Matlab 演示！！！！

1. 预备知识
2. Gauss消去
3. Cholesky分解
4. 改进的平方根法
5. 三对角方程组的追赶法
6. 矩阵的QR分解和解方程

后文特征值计算会涉及QR分解，而QR分解本身也可以用来求解线性方程组。

Example 11

给定非奇异矩阵

$$A = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix}$$

如何根据A的列向量得到空间

$$C(A) = \mathbb{R}^n = \text{span}\{a_1, a_2, \dots, a_n\}$$

的一组标准正交基?

Gram-Schmidt正交化

Gram-Schmidt正交化

$$A = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix} \rightarrow Q = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ q_1 & q_2 & \cdots & q_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix}$$

方法:

$$q_k = a_k - P_{proj}\left(\text{span}\{a_1, a_2, \dots, a_{k-1}\} = \text{span}\{q_1, q_2, \dots, q_{k-1}\}\right)$$

Gram-Schmidt正交化

$A \rightarrow Q$ 的过程中, 做了哪些事? 能否用矩阵形式表示?

对列做投影(某种列变换)

$$AB = Q \rightarrow A = QR$$

$$A = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ a_1 & a_2 & \cdots & a_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix} \rightarrow Q = \begin{bmatrix} | & | & \cdots & | \\ q_1 & q_2 & \cdots & q_n \\ | & | & \cdots & | \end{bmatrix}$$

Gram-Schmidt正交化方法本质上是将 A 分解为

$$A = QR, \quad \& \quad Q^T Q = I$$

思考：

正交化过程可以得到 Q , 如何得到 R ? R 有无特殊结构?

$$R = Q^T A$$

是上三角矩阵

Remark 6.1

直接按照投影方法计算QR，数值方法极其不稳定。后文介绍特征值计算时将引入正交变换法（Householder）完成QR分解，此处从略。

一旦完成QR分解，求解可按照如下步骤进行

$$Ax = QRx = b \rightarrow \begin{cases} y = Q^T b \\ Rx = y \end{cases}$$

思考：

上述的两步走 与LU分解的两步走比较，计算复杂度如何？进一步思考：实际Matlab计算的效率。

此处计算量理论值大 $n^2 + \frac{n^2}{2}$ ；但是实际计算可能更快。

思考:

LU分解对于三对角矩阵和三角形矩阵表现良好，如果有一种系数矩阵是这两者结合而成，LU分解效果如何？

考查Hessenberg矩阵

$$H = \begin{bmatrix} + & + & + & + & + \\ + & + & + & + & + \\ 0 & + & + & + & + \\ 0 & 0 & + & + & + \\ 0 & 0 & 0 & + & + \end{bmatrix}$$

分析LU分解需要的乘除法次数以及分解后的L和U的形式。

1. 对如下5对角10阶方阵进行LU分解, 并计算该过程需要乘除法的次数.

$$A = \begin{bmatrix} 35 & -16 & 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ -16 & 35 & -16 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & -16 & 35 & -16 & 1 & \dots & 0 \\ & & \ddots & & \ddots & & \\ 0 & \dots & 1 & -16 & 35 & -16 & 1 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & -16 & 35 & -16 \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 1 & -16 & 35 \end{bmatrix}_{10 \times 10}$$

进一步考虑, 由于矩阵具有对称性, 上述分解过程的工作量能否减半?

2. 利用追赶法计算三对角 $Ax = b$, $n = 15$; 并画出向量 x 的图像

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & & \\ -1 & 2 & -1 & \\ & & \ddots & \\ & & -1 & 2 \end{bmatrix}_{n \times n} * \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}_{n \times 1}$$

3. 对矩阵 A 进行LU分解; 并对 $A^T A$ 进行Cholesky分解

$$\begin{bmatrix} 8 & -3 & 2 \\ 4 & 11 & -1 \\ 6 & 3 & 12 \end{bmatrix}$$