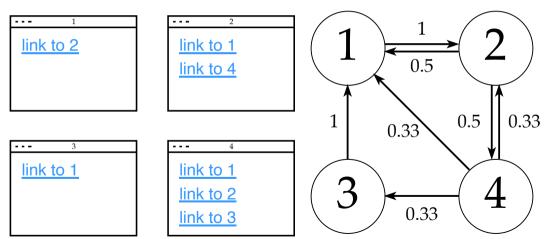


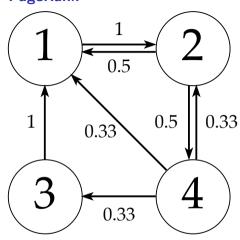




Рассмотрим простой пример. Предположим, что у нас есть 4 веб-сайта с некоторыми ссылками. Наша цель --- понять, насколько важен каждый из этих сайтов. Очевидно, что мы можем переформулировать эту проблему в терминах ориентированных графов. Здесь каждый узел представляет веб-сайт, а каждое ребро описывает ссылку с одного сайта на другой.



 $f \to \min_{x,y,z}$ PageRank

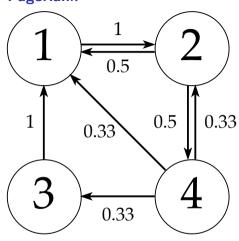


Таким образом, мы можем ввести матрицу переходов A:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

 $f \to \min_{x,y,z}$ PageRank

♥ ೧ 0



Таким образом, мы можем ввести матрицу переходов A:

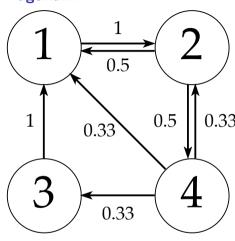
$$A = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

описывает важность каждого веб-сайта.

Давайте введём вектор PageRank x, который

$$\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3, x_4)^\mathsf{T},$$
 где x_i - важность i -го веб-сайта

PageRank



Таким образом, мы можем ввести матрицу переходов A:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{3} \\ 1 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{3} \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

описывает важность каждого веб-сайта.

Давайте введём вектор PageRank x, который

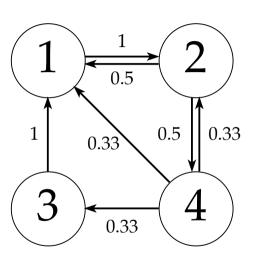
$$\mathbf{x} = (x_1, x_2, x_3, x_4)^\mathsf{T},$$
 где x_i - важность i -го веб-сайта

Предположим, что начальная важность равномерно распределена между всеми узлами. Тогда:

$$\mathbf{x}^0 = (0.25, 0.25, 0.25, 0.25)^\mathsf{T}$$

Каждая входящая ссылка увеличивает важность узла. Таким образом, этот обновление может быть записано как умножение матрицы на вектор:

$$\mathbf{x}^1 = A \cdot \mathbf{x}^0 = (0.46, 0.33, 0.08, 0.125)^\mathsf{T}$$



Повторяя те же операции, мы можем легко увидеть сходимость:

$$\mathbf{x}^2 = A \cdot \mathbf{x}^1 = (0.29, 0.50, 0.04, 0.17)^\mathsf{T}$$

$$\mathbf{x}^3 = A \cdot \mathbf{x}^2 = (0.35, 0.35, 0.06, 0.25)^\mathsf{T}$$

..

$$\mathbf{x}^{14} = A \cdot \mathbf{x}^{13} = (0.33, 0.40, 0.07, 0.20)^{\mathsf{T}}$$

$$\mathbf{x}^{15} = A \cdot \mathbf{x}^{14} = (0.33, 0.40, 0.07, 0.20)^{\mathsf{T}}$$

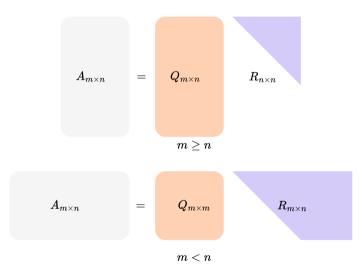
Выполните упражнение **P**ageRank.

QR-разложение





QR-разложение матрицы



Для произвольной матрицы $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ существует разложение вида:

$$A = QR$$

где $Q\in\mathbb{R}^{m\times m}$ - ортогональная матрица $(Q^TQ=QQ^T=I)$, а $R\in\mathbb{R}^{m\times n}$ - верхнетреугольная матрица. В случае, когда m>n, матрица Q может быть усечена до размера $m\times n$ с сохранением ортогональности столбцов. Если зафиксировать все диагональные элементы матрицы R, то разложение становится единственным.



Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

Выход: n линейно независимых попарно ортогональных векторов $d_0, \dots, d_{n-1}.$

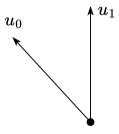


Рис. 1: Иллюстрация процесса Грама-Шмидта

⊕ ი ⊘

Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

Выход: n линейно независимых попарно ортогональных векторов $d_0, \dots, d_{n-1}.$

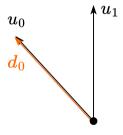


Рис. 2: Иллюстрация процесса Грама-Шмидта

େ ପ

Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

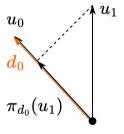


Рис. 3: Иллюстрация процесса Грама-Шмидта



Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

Выход: n линейно независимых попарно ортогональных векторов $d_0, \dots, d_{n-1}.$

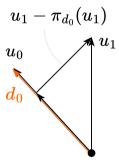


Рис. 4: Иллюстрация процесса Грама-Шмидта

⊕ n ø

Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

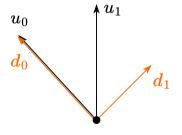
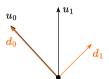
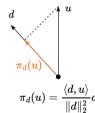


Рис. 5: Иллюстрация процесса Грама-Шмидта

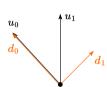


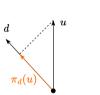
Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$









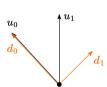


$$\pi_d(u) = rac{\langle d, u
angle}{\|d\|_2^2} du$$

Вход: n линейно независимых векторов u_0,\dots,u_{n-1} .

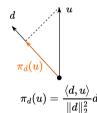
$$d_0=u_0$$





Выход: n линейно независимых подарно, ортогова

$$\begin{aligned} d_0 &= u_0 \\ d_1 &= u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \end{aligned}$$







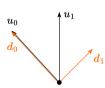


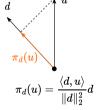
$$\pi_d(u) = rac{\langle d, u
angle}{\|d\|_2^2} du$$

Вход: n линейно независимых векторов u_0,\dots,u_{n-1}

$$\begin{split} &d_0 = u_0 \\ &d_1 = u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ &d_2 = u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \end{split}$$

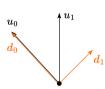


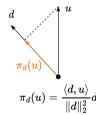




Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

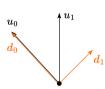
$$\begin{split} d_0 &= u_0 \\ d_1 &= u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ d_2 &= u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \end{split}$$

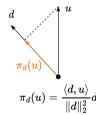




Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

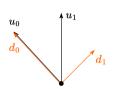
$$\begin{split} d_0 &= u_0 \\ d_1 &= u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ d_2 &= u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \\ d_k &= u_k - \sum_{i=0}^{k-1} \pi_{d_i}(u_k) \end{split}$$

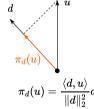




Вход: n линейно независимых векторов $u_0,\dots,u_{n-1}.$

$$\begin{split} d_0 &= u_0 \\ d_1 &= u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ d_2 &= u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \\ d_k &= u_k - \sum_{i=0}^{k-1} \pi_{d_i}(u_k) \end{split}$$





Вход: n линейно независимых векторов u_0,\dots,u_{n-1} .

Выход: n линейно независимых попарно ортогональных векторов d_0,\dots,d_{n-1}

$$\begin{aligned} &d_0 = u_0 \\ &d_1 = u_1 - \pi_{d_0}(u_1) \\ &d_2 = u_2 - \pi_{d_0}(u_2) - \pi_{d_1}(u_2) \\ &\vdots \end{aligned}$$

 $d_k = u_k - \sum_{i=0}^{k-1} \pi_{d_i}(u_k)$

$$d_k = u_k + \sum_{i=0}^{k-1} \beta_{ik} d_i \qquad \beta_{ik} = -\frac{\langle d_i, u_k \rangle}{\langle d_i, d_i \rangle}$$

Пусть дана матрица $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, у которой столбцы - это векторы

$$A = [u_1 \ u_2 \ \dots \ u_n].$$

Если мы последовательно применим процесс Грамма-Шмидта к этим столбцам:

1. На шаге k мы удаляем из столбца u_k проекции на все ранее полученные ортогональные векторы $d_1,\dots,d_{k-1}.$



Пусть дана матрица $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, у которой столбцы - это векторы

$$A = [u_1 \ u_2 \ \dots \ u_n].$$

Если мы последовательно применим процесс Грамма-Шмидта к этим столбцам:

- 1. На шаге k мы удаляем из столбца u_k проекции на все ранее полученные ортогональные векторы d_1, \ldots, d_{k-1} .
- 2. Нормируем результат и получаем ортонормированный вектор $q_k = \dfrac{d_k}{\|d_k\|}.$



Пусть дана матрица $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, у которой столбцы - это векторы

$$A = [u_1 \ u_2 \ \dots \ u_n].$$

Если мы последовательно применим процесс Грамма-Шмидта к этим столбцам:

- 1. На шаге k мы удаляем из столбца u_k проекции на все ранее полученные ортогональные векторы d_1, \ldots, d_{k-1} .
- 2. Нормируем результат и получаем ортонормированный вектор $q_k = \dfrac{d_k}{\|d_k\|}.$



Пусть дана матрица $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, у которой столбцы - это векторы

$$A = [u_1 \ u_2 \ \dots \ u_n].$$

Если мы последовательно применим процесс Грамма-Шмидта к этим столбцам:

- 1. На шаге k мы удаляем из столбца u_k проекции на все ранее полученные ортогональные векторы d_1, \dots, d_{k-1} .
- 2. Нормируем результат и получаем ортонормированный вектор $q_k = \frac{d_k}{\|d_*\|}.$

Таким образом образуется ортонормированный набор столбцов

$$Q = [\hspace{.05cm} q_1 \hspace{.15cm} q_2 \hspace{.15cm} \dots \hspace{.15cm} q_n \hspace{.05cm}].$$

А коэффициенты, которые появляются при разложении каждого u_k по векторам q_1,\dots,q_k , образуют верхнетреугольную матрицу R:

$$u_k = \underbrace{\langle q_1, u_k \rangle}_{r_{1k}} q_1 + \underbrace{\langle q_2, u_k \rangle}_{r_{2k}} q_2 + \dots + \underbrace{\langle q_k, u_k \rangle}_{r_{kk}} q_k.$$

Все элементы $r_{ij} = 0$ при j < i, и в итоге получаем **QR-разложение**:

$$A = QR,$$

где Q - ортонормированная (ортогональная) матрица, а R - верхняя треугольная.



• Процесс Грама-Шмидта может быть **численно неустойчив**, то есть векторы могут перестать быть ортогональными в машинной арифметике, особенно если норма q_k мала. Это явление называется **потерей ортогональности**.



- Процесс Грама-Шмидта может быть численно неустойчив, то есть векторы могут перестать быть ортогональными в машинной арифметике, особенно если норма q_{l} , мала. Это явление называется **потерей** ортогональности.
- Существует метод modified Gram-Schmidt (MGS). Вместо того, чтобы сразу вычитать все проекции:

$$q_k := a_k \ - \ (a_k,q_1)q_1 \ - \ \dots \ - \ (a_k,q_{k-1})q_{k-1},$$

мы делаем это поэтапно:

$$\begin{split} q_k &:= a_k, \\ q_k &:= q_k - (q_k, \, q_1) \, q_1, \\ q_k &:= q_k - (q_k, \, q_2) \, q_2, \\ &\vdots \end{split}$$



- Процесс Грама-Шмидта может быть численно неустойчив, то есть векторы могут перестать быть ортогональными в машинной арифметике, особенно если норма q_{l} , мала. Это явление называется **потерей** ортогональности.
- Существует метод modified Gram-Schmidt (MGS). Вместо того, чтобы сразу вычитать все проекции:

$$q_k := a_k \ - \ (a_k, q_1)q_1 \ - \ \dots \ - \ (a_k, q_{k-1})q_{k-1},$$

мы делаем это поэтапно:

$$\begin{split} q_k &:= a_k, \\ q_k &:= q_k - (q_k, \, q_1) \, q_1, \\ q_k &:= q_k - (q_k, \, q_2) \, q_2, \\ &\vdots \end{split}$$

В точной арифметике результат совпадает со стандартной процедурой Грама-Шмидта, но в машинной арифметике это даёт совершенно другой (намного более устойчивый) результат.



- Процесс Грама-Шмидта может быть численно неустойчив, то есть векторы могут перестать быть ортогональными в машинной арифметике, особенно если норма $q_{i\cdot}$ мала. Это явление называется **потерей** ортогональности.
- Существует метод modified Gram-Schmidt (MGS). Вместо того, чтобы сразу вычитать все проекции:

$$q_k := a_k \ - \ (a_k, q_1)q_1 \ - \ \dots \ - \ (a_k, q_{k-1})q_{k-1},$$

мы делаем это поэтапно:

$$\begin{split} q_k &:= a_k, \\ q_k &:= q_k - (q_k, \, q_1) \, q_1, \\ q_k &:= q_k - (q_k, \, q_2) \, q_2, \\ &\vdots \end{split}$$

- В точной арифметике результат совпадает со стандартной процедурой Грама-Шмидта, но в машинной арифметике это даёт совершенно другой (намного более устойчивый) результат.
- Сложность модифицированного процесса Грама-Шмидта составляет $\mathcal{O}(n^2m)$ операций.



• Используя полученное свойство мы можем сделать произвольную матрицу A нижней треугольной:

$$H_2H_1A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \end{bmatrix}$$



Используя полученное свойство мы можем сделать произвольную матрицу A нижней треугольной:

$$H_2H_1A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \end{bmatrix}$$

ullet Затем находим $H_3 = egin{bmatrix} I_2 & & & \ \widetilde{H}_2 & & \ \widetilde{H}_2 & & \ \end{bmatrix}$ такую, что

$$\widetilde{H}_3 \begin{bmatrix} \times \\ \times \\ \times \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \times \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$



• Используя полученное свойство мы можем сделать произвольную матрицу A нижней треугольной:

$$H_2H_1A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \end{bmatrix}$$

ullet Затем находим $H_3 = egin{bmatrix} I_2 & & \ & \widetilde{H}_2 \end{bmatrix}$ такую, что

$$\widetilde{H}_3 \begin{bmatrix} \times \\ \times \\ \times \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \times \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

• Получаем

$$H_{3}H_{2}H_{1}A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & 0 & \times \\ 0 & 0 & 0 & \times \end{bmatrix}$$



 Используя полученное свойство мы можем сделать произвольную матрицу A нижней треугольной:

$$H_2H_1A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \end{bmatrix}$$

ullet Затем находим $H_3 = egin{bmatrix} I_2 & & & \ \widetilde{H}_2 \end{bmatrix}$ такую, что

$$\widetilde{H}_{3} \begin{bmatrix} \times \\ \times \\ \times \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \times \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

• Получаем

$$H_{3}H_{2}H_{1}A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & 0 & \times \\ 0 & 0 & 0 & \times \end{bmatrix}$$

Аналогично находим H_4 и получаем верхнюю треугольную матрицу.



• Используя полученное свойство мы можем сделать произвольную матрицу A нижней треугольной:

$$H_2H_1A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \end{bmatrix}$$

ullet Затем находим $H_3 = egin{bmatrix} I_2 & & \ & \widetilde{H}_3 \end{bmatrix}$ такую, что

$$\widetilde{H}_3 \begin{bmatrix} \times \\ \times \\ \times \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \times \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

• Получаем

$$H_3 H_2 H_1 A = \begin{bmatrix} \times & \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times & \times \\ 0 & 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & 0 & \times \\ 0 & 0 & 0 & \times \end{bmatrix}$$

- Аналогично находим H₄ и получаем верхнюю треугольную матрицу.
 Так как произведение ортогональных и обратная
- Так как произведение ортогональных и обратная к ортогональной матрицы являются ортогональными матрицами, мы получаем следствие: (QR-разложение) Любая $A \in \mathbb{R}^{n \times m}$ может быть представлена как

$$A = QR$$
,

где Q - ортогональная и R - верхняя треугольная. См. постер, каковы размеры Q и R для n>m и n< m.

Матрица вращения Гивенса (Якоби)

• Матрица вращения Гивенса (Якоби) - это ортогональная матрица, которая используется для вращения вектора в плоскости на угол α . Она имеет следующий вид:

$$G = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

Легко проверить, что $G^TG = GG^T = I$, то есть матрица является ортогональной.



Матрица вращения Гивенса (Якоби)

• Матрица вращения Гивенса (Якоби) - это ортогональная матрица, которая используется для вращения вектора в плоскости на угол α . Она имеет следующий вид:

$$G = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

Легко проверить, что $G^TG = GG^T = I$, то есть матрица является ортогональной.

• Для общего случая размерности n мы выбираем две координаты (i,j) и выполняем вращение вектора x только в этой плоскости:

$$x' = Gx$$

где изменяются только i-я и j-я координаты:

$$x_i' = x_i \cos \alpha - x_j \sin \alpha, \quad x_j' = x_i \sin \alpha + x_j \cos \alpha,$$

при этом остальные x_k остаются неизменными.



Матрица вращения Гивенса (Якоби)

• Матрица вращения Гивенса (Якоби) - это ортогональная матрица, которая используется для вращения вектора в плоскости на угол α . Она имеет следующий вид:

$$G = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

Легко проверить, что $G^TG = GG^T = I$, то есть матрица является ортогональной.

• Для общего случая размерности n мы выбираем две координаты (i,j) и выполняем вращение вектора x только в этой плоскости:

$$x' = Gx$$

где изменяются только i-я и j-я координаты:

$$x_i' = x_i \cos \alpha - x_j \sin \alpha, \quad x_j' = x_i \sin \alpha + x_j \cos \alpha,$$

при этом остальные x_k остаются неизменными.

• Чтобы обнулить j-ю координату вектора, выбираем угол lpha так, что:

$$\cos\alpha = \frac{x_i}{\sqrt{x_i^2 + x_j^2}}, \quad \sin\alpha = -\frac{x_j}{\sqrt{x_i^2 + x_j^2}}$$



Матрица вращения Гивенса (Якоби)

• Матрица вращения Гивенса (Якоби) - это ортогональная матрица, которая используется для вращения вектора в плоскости на угол α . Она имеет следующий вид:

$$G = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

Легко проверить, что $G^TG = GG^T = I$, то есть матрица является ортогональной.

• Для общего случая размерности n мы выбираем две координаты (i,j) и выполняем вращение вектора x только в этой плоскости: x' = Gx

где изменяются только
$$i$$
-я и j -я координаты:

$$x_i' = x_i \cos \alpha - x_i \sin \alpha, \quad x_i' = x_i \sin \alpha + x_i \cos \alpha,$$

при этом остальные x_k остаются неизменными.

• Чтобы обнулить i-ю координату вектора, выбираем угол lpha так, что:

$$\cos\alpha = \frac{x_i}{\sqrt{x_i^2 + x_j^2}}, \quad \sin\alpha = -\frac{x_j}{\sqrt{x_i^2 + x_j^2}}$$

• Применяя последовательно матрицы Гивенса, можно привести матрицу к верхнетреугольному виду: для этого нужно n-1 вращений, чтобы обнулить элементы под главной диагональю в каждом столбце.

QR через вращения Гивенса

Также мы можем сделать матрицу верхнетреугольной с помощью вращений Гивенса:

$$\begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ * & \times & \times \\ * & \times & \times \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & \times & \times \\ * & \times & \times \\ 0 & \times & \times \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ 0 & * & \times \\ 0 & * & \times \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \times & \times & \times \\ 0 & \times & \times \\ 0 & 0 & \times \end{bmatrix}$$

Вращения Гивенса vs. отражения Хаусхолдера

 Отражения Хаусхолдера полезны для плотных матриц (сложность приблизительно в два раза меньше, чем для Якоби) и мы должны обнулить большое количество элементов.





Вращения Гивенса vs. отражения Хаусхолдера

- Отражения Хаусхолдера полезны для плотных матриц (сложность приблизительно в два раза меньше, чем для Якоби) и мы должны обнулить большое количество элементов.
- Вращения Гивенса более подходят для разреженных матриц или параллельных вычислений, так как они действуют локально на элементах.





Разложение Шура





Разложение Шура

Для произвольной квадратной матрицы $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ существует разложение:

$$A = UTU^*,$$

где U - унитарная матрица, T - верхняя треугольная матрица с собственными числами матрицы A на главной диагонали.

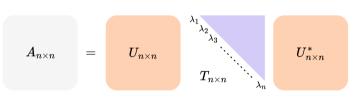


Рис. 6: Разложение Шура матрицы А

େ ଚ

QR-алгоритм выглядит следующим образом:

1. Начинаем с матрицы $A_0=A$



QR-алгоритм выглядит следующим образом:

- 1. Начинаем с матрицы $A_0=A$
- 2. Для $k = 0, 1, 2, \dots$:

Разложение Шура



QR-алгоритм выглядит следующим образом:

- 1. Начинаем с матрицы $A_0 = A$
- 2. Для $k = 0, 1, 2, \dots$:
- Вычисляем QR-разложение: $A_k = Q_k R_k$



QR-алгоритм выглядит следующим образом:

- 1. Начинаем с матрицы $A_0 = A$
- 2. Для k=0,1,2,...:

 - Вычисляем QR-разложение: $A_k = Q_k R_k$ Формируем следующую итерацию: $A_{k+1} = R_k Q_k$

QR-алгоритм выглядит следующим образом:

- 1. Начинаем с матрицы $A_0 = A$
- 2. Для k=0,1,2,...:

 - Вычисляем QR-разложение: $A_k = Q_k R_k$ Формируем следующую итерацию: $A_{k+1} = R_k Q_k$



QR-алгоритм выглядит следующим образом:

- 1. Начинаем с матрицы $A_0 = A$
- 2. Для $k = 0, 1, 2, \dots$:

 - Вычисляем QR-разложение: $A_k = Q_k R_k$ Формируем следующую итерацию: $A_{k+1} = R_k Q_k$

Для симметричных матриц этот процесс сходится к диагональной матрице, содержащей собственные числа. Для произвольных матриц он сходится к верхнетреугольной матрице, где диагональные элементы являются собственными числами исходной матрицы.





