

Решение линейной уравнения с помощью QR-разложением

Воспользуемся QR-разложением матрицы A для решения системы уравнений $Ax = f$. Рассмотрим $A = Q \cdot R$. Тогда система примет вид $QRx = f$.

Умножим обе части на матрицу Q^* . В силу ортогональности матрицы Q получим к системе уравнений с треугольной матрицей $Rx = Q^*f$. Применив к ней метод Гаусса, решим эту систему, и в результате получим её правую часть $g = Q^*f$.

Вспомним, что $Q = P_{n-1}P_{n-2}\dots P_2P_1$, где P_k - матрица отражения, применённая к k -му столбцу приведенной матрицы A и треугольному виду, и сформулируем рекурсивное правило вычисления вектора g :

$$f^{(1)} = P_1 f$$

$$f^{(2)} = P_2 f^{(1)}$$

$$g = f^{(n-1)} = P_{n-1} f^{(n-2)}$$

(2)

Так как матрица P_1 - матрица ограничений, определяющая коррелиацию $\rho^{(1)}$, то вектор $f^{(1)}$ является вектором нуляваженности по пропускам

$$f^{(1)} = f - 2 \frac{(P_1 f)}{(P_1, P_1)} \cdot P_1,$$

или, в координатной форме

$$f_i^{(1)} = f_i - 2 \frac{p_i^{(1)}}{\sum_{\ell=1}^n (p_\ell^{(1)})^2} \cdot \sum_{\ell=1}^n p_\ell^{(1)} f_\ell, \quad i=1, 2, \dots, n$$

Матрица P_2 определяется вектором коррелиации $\rho^{(2)}$, первая компонента которого равна нулю.

Рассмотрим первые компоненты $f^{(2)}$ сравнивая с первыми компонентами $f^{(1)}$, а оставшееся вложение нуляваженности по пропускам

$$f_i^{(2)} = f_i^{(1)} - 2 \frac{p_i^{(1)}}{\sum_{\ell=2}^n (p_\ell^{(1)})^2} \cdot \sum_{\ell=2}^n p_\ell^{(1)} f_\ell^{(1)}, \quad i=2, 3, \dots, n$$

Матрица k -го ранга P_k определяется коррелиацией $\rho^{(k)}$, первые $(k-1)$ компоненты которых равны 0. Аналогично, первые $(k-1)$ компоненты вектора $f^{(k)}$ сравнивают с соответствующими первыми $(k-1)$ компонентами вектора $f^{(k-1)}$, а оставшееся определяется пропусками

$$f_i^{(k)} = f_i^{(k-1)} - 2 \frac{p_i^{(k-1)}}{\sum_{\ell=k}^n (p_\ell^{(k-1)})^2} \cdot \sum_{\ell=k}^n p_\ell^{(k-1)} f_\ell^{(k-1)}, \quad i=k, k+1, \dots, n$$

Возможное вложение нуляваженности по приведенным коррекциям при $k=1, 2, \dots, n-1$, для которых окончательно преобразованного вектора f заст.