

第6章 解线性方程组的迭代法

6.1 迭代法的基本概念

6.1.1 引言

定义 1 迭代法, $x = Bx + f$ (一阶定常迭代法, 这里 B 与 k 无关)

迭代法收敛

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \epsilon^{(k)} = 0 \iff \lim_{k \rightarrow \infty} B^k = 0$$

6.1.2 向量序列与矩阵序列的极限

定义 2 向量序列的收敛

定义 3 矩阵序列的收敛

矩阵序列极限的概念可以用矩阵算子范数来描述。

定理 1 $\lim_{k \rightarrow \infty} A_k = A \iff \lim_{k \rightarrow \infty} \|A_k - A\| = 0$

定理 2 $\lim A_k = 0 \iff \lim A_k x = 0, \forall x \in \mathbb{R}^n$

定理 3 以下三种说法等价

(1) $\lim_{k \rightarrow \infty} B^k = 0$

(2) $\rho(B) < 1$

(3) 至少存在一种从属的矩阵范数 $\|\cdot\|_\epsilon$, 使得 $\|B\|_\epsilon < 1$

定理 4 矩阵范数极限和谱半径的关系, 课上没讲

6.1.3 迭代法及其收敛性

分裂矩阵

定理 5 迭代法 (1.11) 收敛的充要条件是 $\rho(B) < 1$

定理 5 是定常迭代法的基本定理

若当标准型

每个 n 阶的复数矩阵 A 都与一个若尔当形矩阵相似, 这个若尔当形矩阵除去其中若尔当块的排列次序是被矩阵 A 唯一确定的, 它称为矩阵 A 的若尔当标准型。首先, Jordan 标准型由 [主对角线](#) 为特征值, 主对角线上方相邻斜对角线为 1 的 [若当块](#) 按对角排列组成的 [矩阵](#) 称为 Jordan 形矩阵, 而主对角线上的小块方阵 J_i 称为 Jordan 块; 其次, 每个 n 阶的复数矩阵 A 都与一个若尔当形矩阵相似, 这个若尔当形矩阵除去其中若尔当块的排列次序是被矩阵 A 唯一确定的, 它成为矩阵 A 的若尔当标准型。——百度百科

若当块

$$J_i = \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & & \\ & \lambda_i & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ & & & \lambda_i \end{pmatrix}$$

定理 6 (迭代法收敛的充分条件) 设有线性方程组及一阶定常迭代法, 如果有B的某种算子范数 $\|B\| = q < 1$, 则

(1) 迭代法收敛, 即对任取 x^0 有

$$\lim_{k \rightarrow \infty} x^{(k)} = x^*, \text{ and } x^* = Bx^* + f.$$

$$(2) \|x^* - x^{(k)}\| \leq q^k \|x^* - x^{(0)}\|$$

$$(3) \|x^* - x^{(k)}\| \leq \frac{q}{1-q} \|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|$$

$$(4) \|x^* - x^{(k)}\| \leq \frac{q^k}{1-q} \|x^{(1)} - x^{(0)}\|$$

ρ 较大时, $\|B\|$ 可能大于1, 但还是收敛, 不过速度会很慢

由迭代矩阵 $\|B\| < 1$ 不但可判别收敛性, 还可估计迭代的精度

可用 $|x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}| < \varepsilon$ 作为迭代的停止准则, 需要注意当 $\|B\| < 1$ 且充分接近1时, $\frac{\|B\|}{1-\|B\|}$ 很大, 尽管 $|x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}|$ 很小, $|x_i^{(k)} - x_i^*|$ 仍然较大, 迭代收敛可能很慢, 中止有风险

定义 4 迭代法的平均收敛速度, 课上没讲

6.2 雅可比迭代法与高斯-赛德尔迭代法

6.2.1 雅可比迭代法

Jacobi迭代法式

$$\begin{cases} x^{(0)}, \text{ initial vector} \\ x^{(k+1)} = Bx^{(k)} + f \end{cases}$$

其中 $B = I - D^{-1}A = I - D^{-1}(L + U) \equiv J$, $f = D^{-1}b$. 称 J 为解 $Ax = b$ 的雅可比迭代法的迭代矩阵。

(注: D 是对角矩阵)

6.2.2 高斯-赛德尔迭代法

选取分裂矩阵 M 为 A 的下三角矩阵, 即选取

$$M = D - L$$

$$A = M - N$$

于是得到GS迭代法

$$\begin{cases} x^{(0)}, \text{ initial vector} \\ x^{(k+1)} = Bx^{(k)} + f \end{cases}$$

其中 $B = I - (D - L^{-1})A = (D - L)^{-1}U \equiv G$, $f = (D - L)^{-1}b$. 称 $G = (D - L)^{-1}U$ 为解 $Ax = b$ 的高斯-赛德尔迭代法的迭代矩阵。

(注: L 是下三角矩阵, U 是上三角矩阵, $A=L+U-D$)

“串行计算, 不适合多线程, 实际应用的时候要考虑”

6.2.3 雅可比迭代法与高斯-赛德尔迭代法的收敛性

定理 7 两种迭代法的收敛条件, $\rho < 1$, 很显然

“迭代法的构造方式有很多种, 课上举例的只是最经典的做法”

定义 6 (对角占优矩阵)

$$\text{严格对角占优矩阵: } |a_{ij}| > \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}|$$

$$\text{弱对角占优矩阵: } |a_{ij}| \geq \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}|$$

置换矩阵

在数学上, 特别是在矩阵理论中, 置换矩阵是一个方形二进制矩阵, 它在每行和每列中只有一个1, 而在其他地方则为0。

设 P 是一个 $m \times n$ 的 $(0,1)$ 矩阵, 如果 $m \leq n$ 且 $PP^T = E$, 则称 P 为一个 $m \times n$ 的置换矩阵。其中 P^T 是 P 的转置矩阵, E 是 m 阶单位方阵。

定义 7 (可约与不可约矩阵) 设 $A = (a_{ij})_{n \times n} (n \geq 2)$, 如果存在置换矩阵 P 使

$$P^T A P = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} \\ 0 & A_{22} \end{pmatrix}$$

其中 A_{11} 为 r 阶方阵, A_{22} 为 $n - r$ 阶方阵 ($1 \leq r < n$), 则称 A 为**可约矩阵**, 否则, 如果不存在这样的置换矩阵 P 使上式成立, 则称 A 为**不可约矩阵**。

(联系合同变换)

定理 8 (对角占优定理) 如果 $A = (a_{ij})_{n \times n}$ 为严格对角占优矩阵或 A 为不可约弱对角占优矩阵, 则 A 为非奇异矩阵。

定理 9 (没讲) 设 $Ax = b$, 如果:

(1) A 为严格对角占优矩阵, 则解 $Ax = b$ 的雅可比迭代法, 高斯-赛德尔迭代法均收敛

(2) A 为弱对角占优矩阵, 且 A 为不可约矩阵, 则解 $Ax = b$ 的雅可比迭代法, 高斯-赛德尔迭代法均收敛

定理 10 (没讲) 对称矩阵, 且对角元大于0, 雅可比收敛的**充要**条件是矩阵正定, 高斯-赛德尔的**充分**条件是矩阵正定

6.3 超松弛迭代法

6.3.1 逐次超松弛迭代法

选取分裂矩阵 M 为带参数的下三角矩阵

$$M = \frac{1}{\omega}(D - \omega L)$$

其中 $\omega > 0$ 为可选择的松弛因子.

SOR迭代法

迭代矩阵为

$$L_{\omega} = I - \omega(D - \omega L)^{-1}A = (D - \omega L)^{-1}((1 - \omega)D + \omega U)$$

解 $Ax = b$ 的SOR方法为

$$\begin{cases} x^{(0)}, \text{ initial vector} \\ x^{(k+1)} = L_{\omega}x^{(k)} + f \end{cases}$$

“是一种加权平衡的思想”

“求聚类中心也是加权平衡”

(1) 显然, 当 $\omega = 1$ 时, SOR方法即为高斯-赛德尔迭代法

(2) SOR方法每迭代一次主要运算量是计算一次矩阵与向量的乘法

(3) 当 $\omega > 1$ 时, 称为超松弛法; 当 $\omega < 1$ 时, 称为低松弛法

(4) 在计算机实现时可用

$$\max_{1 \leq i \leq n} |\Delta x_i| = \max_{1 \leq i \leq n} |x_i^{(k+1)} - x_i^{(k)}| < \varepsilon$$

控制迭代中止, 或用 $\|r^{(k)}\|_{\infty} = \|b - Ax^{(k)}\|_{\infty} < \varepsilon$ 控制迭代中止 (后者更难算)

“ ω 在 1 到 2 之间, 想知道哪个比较好, 那就试呗”

6.3.2 SOR迭代法的收敛性

定理 11 (SOR迭代法收敛的必要条件) $0 < \omega < 2$

定理 12 设 $Ax = b$, 如果:

(1) A 为对称正定矩阵, $A = D - L - U$

(2) $0 < \omega < 2$

则解 $Ax = b$ 的SOR迭代法收敛

定理 13 设 $Ax = b$, 如果:

(1) A 为严格对角占优矩阵 (或 A 为弱对角占优不可约矩阵)

(2) $0 < \omega \leq 1$

则解 $Ax = b$ 的SOR迭代法收敛