Bakalářská práce WIP

Benjamin de Silva October 2023

$\mathbf{\acute{U}vod}$

Motivace

1 Definice (hlavní zdroj - linalg skripta)

V této kapitole si zavedeme základní definice potřebné pro práci s maticemi, operace na nich a různé typy matic, které budeme používat.

Definice 1.1 (Matice). *Maticé* typu m × n nad tělesem **T** rozumíme obdelníkové schéma prvků z tělesa **T** s m řádky a n sloupci. Matice typu m × m se nazývá čtvercová matice řádu m. Matice typu m × 1 se nazýva sloupcový aritmetický vektor a matice typu $1 \times m$ se nazývá řádkový aritmetický vektor. Zápisem $A = (a_{ij})_{m \times n}$ rozumíme matici typu $m \times n$ s prvkem $a_{ij} \in T$ na pozici (i,j).

V rámci této práce budeme uvažovat matice nad tělesem $T=\mathbb{C}$

Definice 1.2 (Typy matic). Nechť A je čtvercová matice řádu n. Pak řekneme, že

- A je *nulová*, pokud $a_{ij} = 0, \forall i, j \in \{1, ..., n\},$
- A je $jednotkov\acute{a}$, pokud $a_{ij}=0$ pro i=j a $a_{ij}=0$ jinak,
- A je diagonální, pokud $a_{ij} = 0$ pro $i \neq j$,
- A je horní trojuhelníková, pokud $a_{ij} = 0$ pro i > j,
- A je dolní trojuhelníková, pokud $a_{ij} = 0$ pro i < j,
- A je permutační, pokud má v každém řádku a sloupci právě jeden prvek 1 a zbytek jsou nuly,
- A je symetrická, pokud $a_{ij} = a_{ji}, \forall i, j \in \{1, ..., n\},\$
- A je *řídká*, pokud většina prvků matice je nulových.

Značení. Budeme značit jednotkovou matici $\mathbf{I_{m \times n}}$ a nulovou matici $\mathbf{0_{m \times n}}$, jsou-li obě matice typu $m \times n$. Pokud jsou matice čtvercové řádu n, tak značíme $\mathbf{I_n}, \mathbf{0_n}$ a v případě, že je to z kontextu zřejmé, tak index může být vynechán.

Definice 1.3 (Sčítání matic). Nechť A,B jsou matice stejného typu $m \times n$, pak definujeme jejich součet jako matici

$$A + B = (a_{ij} + b_{ij})_{m \times n}$$

Nechť A,B,C jsou matice stejného typu, pak operace sčítání matic má následující vlastnosti

- (A+B)+C=A+(B+C),
- A + 0 = A,
- A + (-A) = 0,
- A + B = B + A.

Definice 1.4 (Násobení matice skalárem). Nechť A je matice typu $m \times n$ a $t \in \mathbb{R}$. Pak definujeme t-násobek matice A jako matici

$$t \cdot A = tA = (t \cdot a_{ij})_{m \times n}$$

Nechť A,B jsou matice stejného typu a $s,t\in\mathbb{R}.$ Pak platí následující vlastnosti

- s(tA) = (st)A,
- 1A = A,
- -A = (-1)A,
- (s+t)A = sA + tA,
- s(A+B) = sA + sB.

Definice 1.5 (Transponovaná matice). Nechť A je matice typu $m \times n$, pak transponovanou maticí k matici A rozumíme matici

$$A^T = (b_{ij})_{n \times m},$$

kde $b_{ij} = a_{ji}$ pro $i \in \{1, ..., n\}, j \in \{1, ..., m\}.$

Z definice symetrické matice a transponované matice plyne, že pro A symetrickou platí $A^T=A.$

Nechť A,B jsou matice stejného typu $m \times n$ a $s \in \mathbb{C}$, pak platí

- $\bullet \ (A^T)^T = A$
- $(A^T + B^T) = A^T + B^T$
- $(sA)^T = sA^T$

Značení. Někdy je vhodné nahlížet na matici jako na posloupnost sloupcových vektorů, tedy matici $A = (a_{ij})_{m \times n}$ můžeme zapsat jako $A = (\mathbf{a_1}|\mathbf{a_2}|...|\mathbf{a_n})$, kde $\mathbf{a_i} = (a_{1i}, a_{2i}, \ldots, a_{mi})^T, i \in \{1, \ldots, n\}$ je i-tý m-složkový sloupcový aritmetický vektor matice A,

Definice 1.6 (Součin matice a vektoru). Nechť $A = (\mathbf{a_1}|\mathbf{a_2}|...|\mathbf{a_n})$ je matice typu $m \times n$ a $b = (b_1, b_2, ..., b_n)^T$ je aritmetický sloupcový vektor. Pak definujeme součin matice A s vektorem b jako

$$A \cdot b = b_1 \mathbf{a_1} + b_2 \cdot \mathbf{a_2} + \ldots + b_n \mathbf{a_n},$$

což je m-složkový sloupcový vektor.

Definice 1.7 (Součin dvou matic). Nechť A je matice typu $m \times n$ a $B = (\mathbf{b_1}, \dots, \mathbf{b_k})$ je matice typu $n \times k$. Pak součin matic A a B je

$$AB = (A\mathbf{b_1}, A\mathbf{b_2}, \dots, A\mathbf{b_k}),$$

což je matice typu $m \times k$.

Ze zavedených definic už můžeme začít řešit úlohu soustav lineárních rovnic. Mějme zadanou matici A typu $m \times n$ a $b = (\mathbf{b_1}, \dots, \mathbf{b_m})^T$ m-složkový aritmetický vektor. Pak hledáme $x = (\mathbf{x_1}, \dots, \mathbf{x_n})^T$ sloupcový vektor takový, že platí rovnost $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$. Každý takový vektor \mathbf{x} nazveme řešením soustavy linearních rovnic matice A s pravou stranou \mathbf{b} .

Definice 1.8 (Inverzní matice). Nechť A je matice typu $m \times n$. Pak

- matici X nazveme inverzní k A zprava, pokud platí $AX = I_m$
- matici X nazveme inverzní k A zleva, pokud platí $AX = I_n$
- je-li A čtvercová řádu n a matice X taková, že $AX = XA = I_n$, pak X nazveme inverzní k matici A, matici X značíme A^{-1} a matici A nazveme invertibilním

Definice 1.9 (Regulární matice). Matici A řádu n nazveme regulární, pokud je zobrazení $f_A: \mathbb{C}^n \to \mathbb{C}^n, x \mapsto Ax$ určené maticí A bijektivní. Matice A, která není regulární, se nazývá singulární.

Pro čtvercovou matici A platí následující ekvivalence

- Matice A je regulární,
- Zobrazení f_A je na
- Zobrazení f_A je prosté
- Soustava $A\mathbf{x} = 0$ má právě jedno řešení $\mathbf{x} = 0$
- Matice A je invertovatelná
- Existuje matice X tak, že $AX = I_n$
- Existuje matice Y tak, že $YA = I_n$
- rank(A) = n

Definice 1.10 (Obor hodnot, jádro, hodnost). Pro matici A typu $m \times n$ definujeme

$$\mathbf{R}(A) = \{A\mathbf{x} : x \in \mathbb{R}^n\}, \ \mathbf{N}(A) = \{\mathbf{x} \in \mathbf{C}^n\}, \ rank(A) \equiv dim(\mathbf{C}(A),$$

kde R(A) nazveme oborem hodnot matice A, N(A) nazveme jádrem matice A a rank(A) hodností matice A.

2 Metody pro hledání nulového prostoru (zdrojkniha se stromem

V této kapitole popíšeme různé metody pro hledání nulového prostoru matic. Mějme tedy nějakou matici A typu $m \times n$ řádu m, pak hledáme nějakou matici B typu $n \times (n-m)$ řádu n-m tak, že platí AB=0, tedy sloupce matice B tvoří bázi nulového prostoru matice A.

Pro každou metodu bude výhodné nejprve rozložit matici A a poté matici B spočítáme za použití získaného rozkladu. Abychom zachovali numerickou stabilitu a řídkost, tak je někdy nutné prohodit některé řádky a sloupce za pomocí permutačních matic, tedy ve skutečnosti hledáme rozklad matice P_1EP_2 .

2.1 Singulární rozklad

Singulární rozklad (zkráceně SVD - singular value decomposition) nám umožňuje určit hodnost či normu matice, ortogonální bázi oboru hodnot a nulového prostoru matice, nicméně má vysoké výpočetní nároky. Před zavedením singulárního rozkladu si nejprve zavedeme spektrální rozklad.

2.1.1 Spektrální rozklad

Věta 2.1. Nechť $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$, potom platí

$$N(A) \bigoplus R(A^*) = \mathbb{C}^n, \ N(A) \perp R(A^*),$$

$$N(A^*) \bigoplus R(A) = \mathbb{C}^m, \ N(A^*) \perp R(A).$$

Věta 2.2 (Spektrální rozklad pro normální matice). *Matice A je normální právě tehdy, když existuje unitární matice U a diagonální matice D tak, že*

$$U^*AU = D$$
, tj . $A = UDU^*$

Předpokládejme, že A je hermitovská pozitivně semidefinitní řádu n s hodností r s nezápornými vlastními čísly $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \ldots \geq \lambda_r > 0, \ \lambda_{r+1} = \ldots = \lambda_n = 0$. Podle věty 2.1 existuje rozklad matice A ve tvaru

$$A = Q\Lambda Q^*, \quad Q^*Q = I, \quad \Lambda = diag(\lambda_1, \dots, \lambda_n).$$

Sloupce unitární matice $Q = (q_1, \dots, q_n)$ jsou vlastní vektory matice A a platí

$$Aq_i = \lambda_i q_i, \quad j = 1, \dots, n$$

Vlastní vektory q_1, q_2, \ldots, q_n tvoří ortonormální bázi prostoru \mathbb{C}^n .

Ze spektrálního rozkladu matice A vidíme bázi nulového prostoru a oboru hodnot matice A,

$$R(A) = span\{q_1, \dots, q_r\}, \ N(A) = span\{q_{r+1}, \dots, q_n\},$$

dále nám dává dyadický rozvoj matice A

$$A = \sum_{j=1}^{n} \lambda_j q_j q_j^* = \sum_{j=1}^{m} A_j, \ A_j = \lambda_j q_j q_j^*,$$

kde matice A_j jsou uspořádány podle spektrální (či Frobeniovy) normy matice a platí $\|A_j\|=\|A_j\|_F=\lambda_j$, tedy můžeme matici A aproximovat maticí nižší hodnosti

$$A^{(k)} = \sum_{j=1}^{k} A_j.$$

Pro odvození singulárního rozkladu budou důležité spektrální rozklady matic A^*A a AA^* . Matice A^*A a AA^* jsou čtvercové hermitovské pozitivně semidefinitní a můžeme uvažovat jejich spektrální rozklad.

Lemma 2.3. Pro komplexní matici $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$ platí

$$N(A^*A) = N(A), R(A^*A) = R(A^*),$$

$$N(AA^*) = N(A^*), R(AA^*) = R(A).$$

Důsledek Věty 2.1 a Lemma 2.3 je, že

$$\dim(R(AA^*))=\dim(R(A))=r=\dim(R(A^*))=\dim(R(A^*A)),$$

pro A hodnosti r.

Buď λ_j vlastní čísla a v_j ortonormální vlastní vektory matice $A^*A,\ j=1,\dots,n.$ Uvažujme dále bez újmy na obecnosti

$$\lambda_1 \ge \ldots \ge \lambda_r > 0, \ \lambda_{r+1} = \lambda_n = 0,$$

pak pro $V = (v_1, \ldots, v_n)$ platí

$$V^*A^*AV = diag(\lambda_1, \dots, \lambda_r, 0, \dots, 0)$$

Dále z **Lemma 2.3** platí, že v_1, \ldots, v_r resp. v_{r+1}, \ldots, v_n tvoří ortonormální bázi

$$R(A^*A) = R(A^*) = span\{v_1, \dots, v_r\},\$$

resp.

$$N(A) = N(A^*A) = span\{v_{r+1}, \dots, v_n\}.$$

Následující lemma nám dává vztah mezi ortonormálními vektory matic A^*A a AA^* .

Lemma 2.4. Uvažujme spektrální rozklad matice A^*A s vlastními čísly λ_j a $v_j, j = 1, \ldots, r$. Potom jsou vektory

$$u_j \equiv Av_j/\sqrt{\lambda_j}, \ j=1,\ldots,r$$

ortonormální vlastní vektory AA^* a platí

$$AA^*v_j = \lambda_j u_j, ||u_j|| = 1, j = 1, \dots, r.$$

Z Lemma 2.4 plyne, že vektory $u_j,\ j=1,\ldots,r$ jsou ortonormální vlastní vektory matice AA^* , které odpovídají právě m nenulovým vlastním číslům λ_j a platí

$$Av_j = \sqrt{\lambda_j}u_j, \ j = 1, \dots, r.$$

Analogie těchto vztahů platí i pro matici AA^* , tj. pokud u_1, \ldots, u_r tvoří ortonormální bázi oboru hodnot matice a u_{r+1}, \ldots, u_m tvoří ortonormální bázi doplňku oboru hodnot, pak platí

$$span\{u_1, \dots, u_r\} = R(AA^*) = R(A),$$

$$span\{u_{r+1}, \dots, u_m\} = N(AA^*) = N(A^*).$$

Z konstrukce plyne, že nenulová vlastní čísla matic A^*A a AA^* se rovnají včetně násobnosti.

Nyní můžeme popsat singulární rozklad.

Definice 2.5 (Singulární čísla). Nechť $A \in \mathbb{C}^{m \times n}$. Odmocniny vlastních čísel matice A^*A nazveme singulárnímy čísly matice A,

$$\sigma_j = \sqrt{\lambda_j}, \ j = 1, \dots, r, \ r = rank(A).$$

Jelikož vlastní čísla λ_j jsou uspořádáná od největšího po nejmenší, tak platí

$$\sigma_1 \ge \ldots \ge \sigma_r > 0.$$

Tedy podle předchozích poznatků platí $Av_j = \sigma_j u_j, \ j=1,\dots,r$ a můžeme psát

$$AV = U\Sigma$$
,

kde

$$\Sigma = \begin{bmatrix} \Sigma_r & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times n}, \quad \Sigma_r = diag(\sigma_1, \dots, \sigma_r) \in \mathbb{R}^{r \times r}, \quad ,$$
$$V = (v_1, \dots, v_n).U = (u_1, \dots, u_m).$$

Ekvivalentně

$$A = U\Sigma V^*$$
. $A^* = V\Sigma^T U^*$.

Vidíme tedy, že pokud bychom byli schopni spočítat singulární rozklad matice A, tak nulový prostor podle **Lemma 2.3** je roven lineárnímu obalu vektorů v_{r+1}, \ldots, v_n .

Věta 2.6. Mějme matici $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ řádu m a její singulární čísla $\sigma_1 \geq \ldots \geq \sigma_m > 0$. Potom platí $||A|| = \sigma_1, ||A||_F = (\sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \ldots + \sigma_m^2)^{1/2}$. Dále

$$||A|| \le ||A||_F \le \sqrt{m} \, ||A||.$$

Jelikož platí, že

$$||A|| = \sigma_1, \ a \ ||A^{-}1|| = \sigma_m^{-}1,$$

tak dostáváme

$$\kappa(A) = \sigma_1/\sigma_n$$
.

2.1.2 Výpočet nulového prostoru matice pomocí SVD

Nyní pomocí SVD můžeme vyřešit úlohu hledání matice B splňující AB=0následovně

$$P_1AP_2 = U\Sigma V,$$

$$[V_1, V_2] = V^*,$$

$$B = P_2V_2.$$

SVD můžeme vypočítat za pomocí spektrálních rozkladů matic AA^* a A^*A , ovšem podmíněnost obou matic je rovna $\kappa(A)^2$, tedy pokud by byla matice A špatně podmíněna, tak by podle **Věty 2.6.** mohl být výpočet singulárních čísel nepřesný.

Abychom se vyhnuli problémům se špatnou podmíněností matice, tak využíváme následující standardní metody pro výpočet SVD a následovně i nulový prostor matice A.

Algoritmus 1 (Výpočet jádra matice pomocí SVD). Mějme matici A typu $m \times n$ hodnosti m.

Transformujeme matici A na bidiagonální tvar užitím unitárních transformací nebo Golub-Kahanovy iterační bidiagonalizace. Transformovaná matice A je ve tvaru

$$B = PAQ$$

kde P,Q jsou unitární a B je bidiagonální.

- Nalezení singulární rozkladu bidiagonální matice B pomocí iteračního procesu, který nuluje její naddiagonální prvky, například pomocí implicitního QR algoritmu.
- Máme rozklad $\Sigma = U^*AV$ a nulový prostor matice A tedy odpovídá sloupcovým vektorům v_{m+1}, \ldots, v_n matice V, tedy

$$B = [v_{m+1}, \dots, v_n].$$

Algoritmus výše je proveden bez permutací, ovšem v obecném případě, kdy permutujeme matici A na matici P_1AP_2 , tak můžeme opět aplikovat algoritmus výše a dostaneme rozklad

$$\Sigma = U^* P_1 A P_2 V,$$

a potom platí, že hledaná matice nulového prostoru je

$$B = P_2 V_2.$$

Složitost výpočtu matice B závisí na iteračním procesu, kterým počítáme singulární rozklad bidiagonální matice. Kdybychom předpokládali, že A je čtvercová matice řádu m, iterační proces rychle konverguje a nezvyšuje počet operací, pak dolní odhad na počet operací je $\frac{16}{3}m^3$.

2.2 LU rozklad

Jednou z nejdůležitejších metod pro řešení soustav lineárních rovnic je LU rozklad, který nám původní matici A rozloží na součin dolní trojuhelníkové matice a horní trojuhelníkové matice. LU rozklad je založen na Gaussově eliminaci následovně

$$A \longrightarrow A^{(1)} \equiv \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & a_{1,n} \\ 0 & a_{2,2}^1 & \dots & a_{2,n}^1 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & a_{m,2}^1 & \dots & a_{m,n}^1 \end{bmatrix} = M^{-1}A,$$

kde

$$M_{1}^{-1} = I - m_{1}e_{1}^{T} = \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{a_{2,1}}{a_{1,1}} & 1 \\ -\frac{a_{3,1}}{a_{1,1}} & 1 \\ \vdots & & \ddots \\ -\frac{a_{m,1}}{a_{1,1}} & & 1 \end{bmatrix}, \quad m_{1} = \begin{bmatrix} \frac{a_{2,1}}{a_{1,1}} \\ \frac{a_{3,1}}{a_{1,1}} \\ \vdots \\ \frac{a_{m,1}}{a_{1,1}} \end{bmatrix}.$$

Jelikož A má hodnost m, tak permutováním zaručíme, že nikdy nedělíme 0, tedy LU rozklad lze provést. V i-tém kroku bude

$$A^{(i)} \equiv \begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \dots & & & & & a_{1,n} \\ 0 & a_{2,2}^{(1)} & \dots & & & & a_{2,n}^{(1)} \\ \vdots & 0 & \ddots & & & & & \\ \vdots & & a_{i,i}^{(i-1)} & \dots & a_{i,n}^{(i-1)} \\ 0 & 0 & & a_{m,i}^{(i-1)} & \dots & a_{m,n}^{(i-1)} \end{bmatrix}, \quad m_i = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ \frac{a_{i+1,i}}{a_{i,i}} \\ \frac{a_{i+2,i}}{a_{i,i}} \\ \vdots \\ \frac{a_{m,i}}{a_{i,i}} \end{bmatrix}.$$

Po m-1 krocích dostaneme

$$U \equiv A^{(m-1)} = M_{m-1}^{-1} \dots M_2^{-1} M_1^{-1} A, \ L \equiv M_1 M_2 \dots M_{m-1},$$

kde U je horní trojuhelníková typu $m \times n$ a L je dolní trojuhelníková řádu m s jednotkami na diagonále a upravením rovnosti dostáváme

$$A = LU = L[U_1 \ U_2], \ U_1 = [u_1, \dots, u_m], \ U_2 = [u_{m+1}, \dots, u_n].$$

2.2.1 Výpočet jádra matice pomocí LU rozkladu

Nyní můžeme LU rozklad použít k řešení naší úlohy AB = 0.

Algoritmus 2 (Výpočet jádra pomocí LU rozkladu). Mějme matici A typu $m \times n$ hodnosti m.

- Provedeme potřebné permutace matice A na matici P_1AP_2 , abychom měli rozklad matice v hledaném tvaru.
- Pomocí nějaké varianty vypočítáme LU rozklad, tedy $P_1AP_2 = LU = L[U_1\ U_2].$
- Položíme $J=U_1^{-1}U_2,$ pak hledané řešení úlohy je

$$B = P_2 \begin{bmatrix} -J \\ I_{n-m} \end{bmatrix}$$

2.3 Sloupcová eliminace

Metoda sloupcové eliminace je založena na stejné myšlence jako LU rozklad, nicméně místo poddiagonálních prvků budeme nulovat naddiagonální prvky. Tedy

$$M_1^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{a_{1,2}}{a_{1,1}} & -\frac{a_{1,3}}{a_{1,1}} & \dots & -\frac{a_{1,n}}{a_{1,1}} \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & \ddots & & \\ 0 & & & & 1 \end{bmatrix},$$

pak

$$A^{(1)} = AM_1^{-1} \begin{bmatrix} a_{1,1} & 0 & 0 & \dots & 0 \\ a_{2,1} & a_{2,2}^{(1)} & a_{2,3}^{(1)} & \dots & a_{2,n}^{(1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{m,1} & a_{m,2}^{(1)} & \dots & & a_{m,n}^{(1)} \end{bmatrix}.$$

V obecném i-tém kroku (i < m) budeme mít

$$M_i^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & & & & 0 \\ 0 & 1 & & & & & 0 \\ \vdots & 0 & \ddots & & & & & \\ & & & 1 & -\frac{a_{i,i+1}}{a_{i,i}} & \dots & -\frac{a_{m,n}}{a_{i,i}} \\ & & & \ddots & & 0 \\ & & & & \vdots \\ 0 & \dots & & & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

a

$$A^{(i)} = AM_1^{-1}M_2^{-1}\dots M_i^{-1} =$$

Po m-1. kroku tedy dostáváme rozklad

$$P_1AP_2 = [L\ 0]U, U^{-1} = [N_1\ N_2],$$

kde N_1 je typu $n \times m$ a N_2 je typu $n \times (n-m)$, L je dolní trojuhelníková řádu m a U je horní trojuhelníková řádu n.

2.3.1 Výpočet jádra matice pomocí sloupcové eliminace

Algoritmus 3 (Výpočet jádra pomocí sloupcové eliminace). Mějme matici A typu $m \times n$ hodnosti m.

- Permutováním převedeme A na P_1AP_2 .
- Provedeme analogii Gaussovy eliminace pro sloupcovou eliminaci a získáme rozklad $P_1AP_2 = [L\ 0]U$.
- Položíme $U^{-1} = [N_1 \ N_2]$, potom hledaná matice nulového prostoru je

$$B = P_2 N_2.$$

2.4 Gauss-Jordanova eliminace

Tato metoda navazuje na LU rozklad, máme-li tedy rozklad

$$P_1AP_2 = L[U_1 \ U_2],$$

tak v Gauss-Jordanově eliminaci ještě vynulujeme naddiagonální prvky matice $[U_1\ U_2]$ s tím, že před každým krokem vynormujeme příslušný diagonální prvek tak, aby byl roven 1.

Postup v i-tém kroce je následující

$$M_i^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & -a_{1,i} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \ddots & & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & 0 & \ddots & & -a_{i-1,i} & & & & \\ & & \vdots & & 1 & & 0 & & \\ & & & & \ddots & \ddots & & \\ 0 & \dots & & & & & 1 & & 0 \\ 0 & \dots & & & & & & 1 \end{bmatrix}, \ A^{(i)} = \frac{1}{a_{i,i}^{(i-1)}} M_i^{(-1)} A^{(i-1)}$$

Po m-1. kroku dostáváme

$$A^{(m-1)} = M_{m-1}^{-1} \dots M_2^{-1} M_1^{-1} L[U_1 \ U_2] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & a_{1,m+1}^{(m-1)} & \dots & a_{1,n}^{(m-1)} \\ 0 & 1 & & \vdots & a_{2,m+1}^{(m-1)} & \dots & a_{2,n}^{(m-1)} \\ \vdots & 0 & \ddots & & \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & a_{m+1,m+1}^{(m-1)} & \vdots & a_{m,n}^{(m-1)} \end{bmatrix} = [I_m \ J]$$

kde

$$J = \begin{bmatrix} a_{1,m+1}^{(m-1)} & a_{1,m+2}^{(m-1)} & \dots & a_{1,n}^{(m-1)} \\ a_{2,m+1}^{(m-1)} & a_{2,m+2}^{(m-1)} & \dots & a_{2,n}^{(m-1)} \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ a_{m+1,m+1}^{(m-1)} & \dots & a_{m,n}^{(m-1)} \end{bmatrix}$$

Získali jsme tedy následující rozklad

$$P_1AP_2 = M[I_m J],$$

kde M je řádu m a J je typu $m \times (n - m)$.

2.4.1 Výpočet jádra pomocí Gauss-Jordanovy eliminace

Algoritmus 4 (Výpočet jádra pomocí Gauss Jordanovy eliminace). Mějme matici A typu $m \times n$ hodnosti m.

• Provedeme potřebné permutace a převedeme matici A na matici P_1AP_2 .

- Vypočítáme LU rozklad matice $P_1AP_2 = LU$.
- Postupným přenásobováním a sloupcovou eliminací získáme požadovaný rozklad $P_1AP_2=M[I_m\ J]$
- Hledaný nulový prostor matice A je roven

$$B = P_2 \begin{bmatrix} -J \\ I_{n-m} \end{bmatrix}.$$

2.5 QR rozklad

Tento rozklad nám rozloží matici A na součin unitární matice Q typu $m \times m$ a horní trojuhelníkové matice R typu $m \times n$, tedy A = QR. Máme více algoritmů pro výpočet QR rozkladu matice A, konkrétně vybíráme mezi metodami založených na Givensových rotacích, Householderových reflexích a nebo Gram-Schmidtovým ortogonalizačním procesem. V našem případě budeme uvažovat Gram-Schmidtův ortogonalizační proces. Ten nám z matice A iteračně vygeneruje ortonormální bázi $Q = (q_1, \ldots, q_m)$ a matici koeficientů R.

Označme $A=[a_1,a_2,\ldots,a_n]$, kde a_1,\ldots,a_m jsou sloupcové vektory matice A, budeme navíc v každém kroku iterace chtít, aby platilo $span\{a_1,\ldots,a_k\}=span\{q_1,\ldots,q_k\}$. Postup je pak následující

- V prvním kroku normováním dostaneme $r_{1,1} = ||a_1||$ a $q_1 = \frac{a_1}{r_{1,1}}$.
- V druhém kroku musí platit $span\{a_1,a_2\}=span\{q_1,q_2\}$ a $q_1\perp q_2$, což splníme tím, že odečteme projekci vektoru a_2 do podprostoru $spanq_1$ a vynormujeme. Tedy

$$z = (I - q_1 q_1^*) a_2 = a_2 - (q_1^* a_2) q_1, \quad r_{1,2} = q_1^* a_2, \quad r_{2,2} = ||z||,$$

$$q_2 = \frac{z}{r_{2,2}}.$$

• V k-tém kroku stejným postupem odečteme od od vektoru a_k jeho projekci do prostoru $spanq_1, \ldots, q_{k-1}$ a vynormujeme. Konkrétně

$$z = (I - Q_{k-1}Q_{k-1}^*)a_k = a_k - \sum_{i=1}^{k-1} (q_i^* a_k)q_i, \quad r_{i,k} = q_i^* a_k, \quad k = 1, \dots, k-1, \quad r_{k,k} = ||z||,$$
$$q_k = \frac{z}{r_{k,k}}.$$

Ve výsledku dostáváme unitární matici $Q=[q_1,\ldots,q_m]$ a horní trojuhelníkovou matici typu $m\times n$

$$R = \begin{bmatrix} r_{1,1} & r_{1,2} & \dots & r_{1,m} & r_{1,m+1} & \dots & r_{1,n} \\ 0 & r_{2,2} & & r_{2,n} & r_{2,m+1} & & r_{2,n} \\ \vdots & \ddots & \ddots & & & \vdots & \\ 0 & \vdots & 0 & r_{m,m} & r_{m,m+1} & & r_{m,n} \end{bmatrix}$$

a bude platit rovnost

$$A = QR$$
.

Ve výpočtu výše jsme předpokládali, že prvních m sloupcových vektorů matice A jsou lineárně nezávislé, což můžeme, neboť matice A je hodnosti m. Permutováním tedy můžeme tyto předpoklady zaručit.

2.5.1 Výpočet jádra pomocí QR rozkladu

Mějme matici A typu $m \times n$ hodnosti m.

Algoritmus 5 (Výpočet jádra pomocí QR rozkladu). Mějme matici A typu $m\times n$ hodnosti m.

- Permutováním převedeme A na P_1AP_2 .
- Pomocí vhodné metody vypočítáme QR rozklad $P_1AP_2=QR=Q[R_1\ R_2].$
- Položíme $J=R_1^{-1}R_2$. Potom hledaná matice nulového prostoru je

$$B = P_2 \begin{bmatrix} -J \\ I_{n-m} \end{bmatrix}.$$

kde pomocí $R=[r_1,\ldots,r_m,r_{m+1},\ldots,r_n]$ značíme $R_1=[r_1,\ldots,r_m], \quad R_2=[r_{m+1},\ldots,r_n].$

2.6 LQ rozklad

Tento rozklad rozloží matici A na součin

$$A = [L \ 0]Q = [L \ 0] \begin{bmatrix} Q_1 \\ Q_2 \end{bmatrix},$$

kde L je dolní trojuhelníková typu $m \times m$ a Q je unitární typu $n \times n$, Q_1 je typu $m \times n$ a Q_2 je typu $(n-m) \times n$. LQ rozklad pomocí unitárních transformací aplikovaných zprava nuluje naddiagonální prvky matice A, tedy

$$AQ = [L \ 0] \iff A = [L \ 0]Q^*.$$

2.6.1 Vypočet jádra pomocí LQ rozkladu

Algoritmus 6. Vypočet jádra pomocí LQ rozkladu

Mějme matici A typu $m \times n$.

- Provedeme potřebné permutace a převedeme matici A na matici P_1AP_2 .
- Vypočítáme pomocí vhodně zvolené metody rozklad $P_1AP_2=[L\ 0]Q=[L\ 0]\begin{bmatrix}Q_1\\Q_2\end{bmatrix}$
- Hledaná matice nulového prostoru je

$$B = P_2Q_2$$
.

3 Vlastnosti metod

V této části se podíváme na vlastnosti uvedených metod, konkrétně na počet provedených operací, pamětové náročnosti a jejich numerické vlastnosti. Konkrétně se pokusíme identifikovat, v jakých situacích by u daných metod mohly vznikat komplikace.

3.1 Gauss-Jordanova eliminace

Jelikož cílem této metody je dostat jednotkovou matici na diagonále, tak tato metoda bude potřebovat velký počet eliminací. Pokud budeme uvažovat A řídkou matici, tak v procesu eliminace bude docházet k zaplnění a ačkoliv eliminačním procesem prvky vynulují, tak je třeba uchovat tyto nově nenulové prvky v paměti. Pro rozklad $P_1AP_2=M[I_m\ J]$ je matice J obvykle hustá a bude zabírat velké množství paměti pro velké n-m. Může také dojít k numerickým problémům s pivotací, například už i pro Gaussovu eliminaci pro matici řádu n platí

$$\begin{bmatrix} 1 & & & & 1 \\ -1 & 1 & & & 1 \\ \vdots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ -1 & \dots & -1 & 1 & 1 \\ -1 & \dots & -1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & & & & 1 \\ 0 & 1 & & & 2 \\ \vdots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 2^{n-2} \\ 0 & \dots & 0 & 0 & 2^{n-1} \end{bmatrix}$$