第六章

线性方程组直接解法

— Gauss 消去法

内容提要

- 矩阵基础知识
- Gauss 消去法
- 矩阵三角分解
- 向量与矩阵范数
- ■误差分析

本讲内容

■ 矩阵基础知识

- 向量与矩阵
- 特征值与谱半径
- 一些特殊矩阵

■ Gauss 消去法

- 一般过程
- 对应的矩阵三角分解
- 列主元 Gauss 消去法

预备知识

- 向量与矩阵:定义,基本运算,行列式
- 特征值与特征向量,特征多项式,特征方程,矩阵相似

$$Ax = \lambda x \quad (\lambda \in C, \ x \in C^n, \ x \neq 0)$$

- 矩阵的谱: $\sigma(A) = \{A \text{ 的所有特征值}\}$
- 矩阵的谱半径: $\rho(A) = \max_{\lambda \in \sigma(A)} \{|\lambda|\}$
- 矩阵的迹: $tr(A) = a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn}$

矩阵基本性质

- A⁷ 与 A 有相同的特征值,但特征向量不同
- A-1 的特征值与特征向量

$$Ax = \lambda x \Leftrightarrow A^{-1}x = \lambda^{-1}x$$

● 矩阵的迹与特征值

$$tr(A) = \lambda_1 + \lambda_2 + \dots + \lambda_n$$

• 矩阵行列式与特征值
$$\det(A) = \lambda_1 \lambda_2 \cdots \lambda_n$$

相似矩阵的特征值与特征向量

一些特殊矩阵

- 对角矩阵、三角矩阵、三对角矩阵
- 对称矩阵、Hermite 对称矩阵、对称正定矩阵
- 正交矩阵、酉矩阵
- 初等置换阵、置换阵(排列阵)
- 上 Hessenberg 矩阵

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & & & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ & a_{32} & a_{33} & & & a_{3n} \\ & & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & & & & \vdots \end{bmatrix}$$

$$a_{ij} = 0 \quad \text{for} \quad i > j + 1$$

一些重要性质

定理1(解的存在唯一性)

$$Ax = b$$
 存在唯一解 $\det(A) \neq 0$ A 可逆 $Ax = 0$ 只有零解 A 满秩,即 A 的秩为 n

一些重要性质

定理 2 (对称正定矩阵的性质)

- 若 🛾 对称正定,则
- (1) A 非奇异,且 A 也对称正定;
- (2) A 的所有顺序主子矩阵都对称正定;
- (3) A 的所有特征值都是正实数;
- (4) A 的所有顺序主子式都大于 0.

定理3(对称正定矩阵的判定)

- (1) 若 4 对称,且所有顺序主子式都大于 0,则 4 对称正定。
- (2) 若 4 对称,且所有特征值都大于0,则 4 对称正定。

线性方程组直接解法

$$Ax = b$$

$$A \in \mathbb{R}^{n \times n}, b \in \mathbb{R}^n$$

自然科学和工程计算中, 很多问题最终都需要求解一个或多个线性代数方程组。

- 目前常用的数值求解方法:
 - (1) 直接法: 适合低阶方程组或某些特殊大型稀疏方程组
 - (2) 迭代法: 解大型稀疏线性方程组的主流算法

注:在本章中,我们总是假定 A 是 n 阶非奇异方阵。

Gauss 消去法

例:用直接法解线性方程组
$$\begin{cases} x_1 - 2x_2 + 2x_3 = -2 \\ 2x_1 - 3x_2 - 3x_3 = 4 \\ 4x_1 + x_2 + 6x_3 = 3 \end{cases}$$

 $(A,b) = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 & -2 \\ 2 & -3 & -3 & 4 \\ 4 & 1 & 6 & 3 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & -7 & 8 \\ 0 & 9 & -2 & 11 \end{bmatrix}$ $\begin{bmatrix} 1 & -2 & 2 & -2 \\ 0 & 1 & -7 & 8 \\ 0 & 0 & 61 & -61 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{cases} x_3 = -1 \\ x_2 = 8 + 7x_3 = 1 \\ x_1 = -2 + 2x_2 - 2x_3 = 2 \end{cases}$

Gauss 消去法

考虑 n 阶线性方程组:

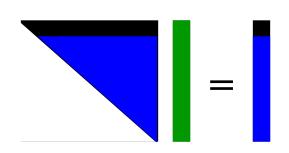
$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

$$\xrightarrow{\text{£IFF}}$$

$$Ax = b$$

● 高斯消去法的主要思路:

将系数矩阵 A 化为上三角矩阵,然后回代求解



第1步:消第1列

设
$$a_{11}^{(1)} \neq 0$$
 , 计算 $m_{i1} = a_{i1}^{(1)} / a_{11}^{(1)}$ $(i = 2, ..., n)$

依次将增广矩阵的第i行- m_{i1} ×第1行,得

$$A^{(2)} = \begin{pmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & \bot & a_{1n}^{(1)} & b_{1}^{(1)} \\ a_{22}^{(2)} & \cdots & a_{2n}^{(2)} & b_{2}^{(2)} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{n2}^{(2)} & \cdots & a_{nn}^{(2)} & b_{n}^{(2)} \end{pmatrix} \not\models \begin{matrix} a_{ij}^{(2)} = a_{ij}^{(1)} - m_{i1}a_{1j}^{(1)} \\ b_{i}^{(2)} = b_{i}^{(1)} - m_{i1}b_{1}^{(1)} \end{pmatrix}$$

$$(i, j = 2, ..., n)$$

第2步:消第2列

设
$$a_{22}^{(2)} \neq 0$$
 , 计算 $m_{i2} = a_{i2}^{(2)} / a_{22}^{(2)}$ $(i = 3, ..., n)$

依次将 $A^{(2)}$ 的第i行 $-m_i$ ×第2行,得

$$A^{(3)} = \begin{pmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & a_{13}^{(1)} & \bot & a_{1n}^{(1)} & b_{1}^{(1)} \\ a_{22}^{(2)} & a_{23}^{(2)} & \bot & a_{2n}^{(2)} & b_{2}^{(2)} \\ a_{33}^{(3)} & \cdots & a_{3n}^{(3)} & b_{3}^{(3)} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{n3}^{(3)} & \cdots & a_{nn}^{(3)} & b_{n}^{(3)} \end{pmatrix}$$

其中
$$\begin{cases} a_{ij}^{(3)} = a_{ij}^{(2)} - m_{i2}a_{2j}^{(2)} \\ b_i^{(3)} = b_i^{(2)} - m_{i2}b_2^{(2)} \end{cases}$$
 (i, j = 3, ..., n)

$$(i, j = 3, ..., n)$$

依此类推,第 k-1 步 后可得

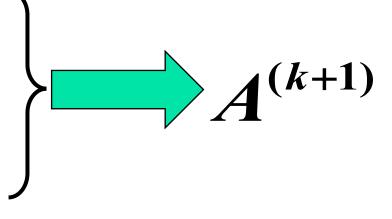
$$A^{(k)} = egin{bmatrix} a_{11}^{(1)} & \cdots & a_{1k}^{(1)} & \cdots & a_{1n}^{(1)} & b_{1}^{(1)} \\ & \ddots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ & & a_{kk}^{(k)} & \cdots & a_{kn}^{(k)} & b_{k}^{(k)} \\ & & \vdots & \ddots & \vdots & & \vdots \\ & & & a_{nk}^{(k)} & \cdots & a_{nn}^{(k)} & b_{n}^{(k)} \end{bmatrix}$$

第 k 步:消第 k 列

设
$$a_{kk}^{(k)} \neq 0$$

先计算:
$$m_{ik} = a_{ik}^{(k)} / a_{kk}^{(k)}$$
 $(i = k+1, ..., n)$

再计算:
$$a_{ij}^{(k+1)} = a_{ij}^{(k)} - m_{ik}a_{kj}^{(k)}$$
$$b_i^{(k+1)} = b_i^{(k)} - m_{ik}b_k^{(k)}$$
$$(i = k+1, ..., n)$$



第 n-1 步后

$$\begin{bmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & \cdots & a_{1n}^{(1)} \\ & a_{22}^{(2)} & \cdots & a_{2n}^{(2)} \\ & & \ddots & \vdots \\ & & a_{nn}^{(n)} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1^{(1)} \\ b_2^{(2)} \\ \vdots \\ b_n^{(n)} \end{bmatrix}$$

$$A^{(n)}x = b^{(n)}$$

回代求解:

demo51.m

$$x_{n} = b_{n}^{(n)} / a_{nn}^{(n)}$$

$$x_{i} = \left(b_{i}^{(i)} - \sum_{j=i+1}^{n} a_{ij}^{(i)} x_{j}\right) / a_{ii}^{(i)}$$

$$(i = n-1, ..., 1)$$

几点注记

- 主元: $a_{ii}^{(i)}$ (i=1,2,...,n)
- Gauss 消去法能进行到底的条件:主元全不为 0

定理: $a_{ii}^{(i)} \neq 0$ (i = 1, 2, ..., n) 的充要条件是 A 的顺序主

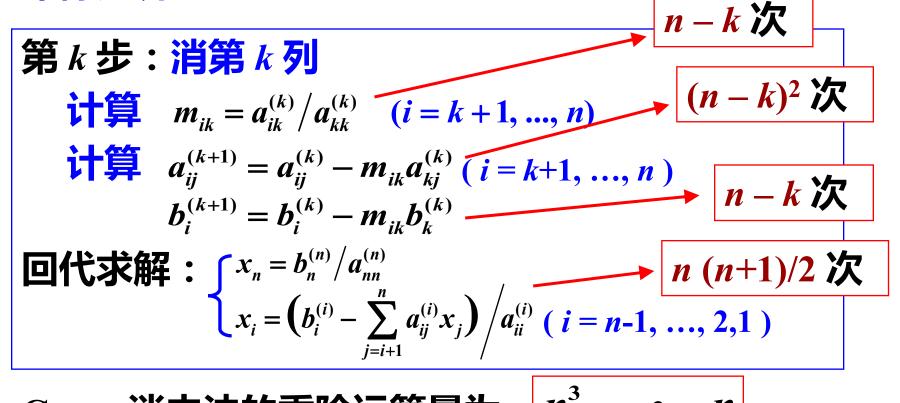
子式不为零,即

$$D_1 = a_{11} \neq 0, \quad D_i = \begin{vmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1i} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{i1} & \cdots & a_{ii} \end{vmatrix} \neq 0, \quad i = 1, 2, ..., n$$

推论: $a_{11}^{(1)} = D_1$, $a_{ii}^{(i)} = D_i/D_{i-1}$, i = 2,...,n

运算量

,乘除运算 的次数



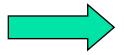
Gauss 消去法的乘除运算量为: $\frac{n^3}{3} + n^2 - \frac{n}{3}$

$$\frac{n^3}{3}+n^2-\frac{n}{3}$$

加减运算的次数
$$\frac{n^3}{3} + \frac{n^2}{2} - \frac{5n}{6}$$

LU 分解

● 换个角度看 Gauss 消去法



矩阵的三角分解过程

矩阵分解,即将一个较复杂的矩阵分解成若干结构简单的矩 阵的乘积,是矩阵计算中的一个很重要的技术。

LU 分解

将 Gauss 消去过程中第 k-1 步消元后的系数矩阵记为:

$$A^{(k)} = \begin{bmatrix} a_{11}^{(1)} & \cdots & a_{1k}^{(1)} & \cdots & a_{1n}^{(1)} \\ & \ddots & \vdots & & \vdots \\ & & a_{kk}^{(k)} & \cdots & a_{kn}^{(k)} \\ & & \vdots & \ddots & \vdots \\ & & & a_{nk}^{(k)} & \cdots & a_{nn}^{(k)} \end{bmatrix}$$

$$(k = 1, ..., n-1)$$

则 $A^{(k)}$ 与 $A^{(k+1)}$ 之间的关系式可以表示为: $A^{(k+1)} = L_k A^{(k)}$

$$A^{(k+1)} = L_k A^{(k)}$$

其中:
$$L_{k} = \begin{bmatrix} 1 & & & & \\ & \ddots & & & \\ & & 1 & & \\ & & -m_{k+1,k} & 1 & \\ & & \vdots & & \ddots & \\ & & -m_{n,k} & & 1 \end{bmatrix}$$

$$m_{ik} = a_{ik}^{(k)} / a_{kk}^{(k)}$$

$$(i = k + 1, ..., n)$$

$$m_{ik} = a_{ik}^{(k)} / a_{kk}^{(k)}$$
 $(i = k + 1, ..., n)$

于是有: $A^{(n)} = L_{n-1} \cdots L_{2} L_{1} A^{(1)}$

$$A = A^{(1)} = (L_{n-1} \cdots L_2 L_1)^{-1} A^{(n)}$$

$$L_{k}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & \ddots & & & & \\ & 1 & & & \\ & m_{k+1,k} & 1 & & \\ & \vdots & & \ddots & \\ & m_{n,k} & & 1 \end{bmatrix}$$
 $(k = 1, ..., n-1)$

$$(k = 1, ..., n-1)$$

$$\blacksquare L_{1}^{-1}L_{2}^{-1}\cdots L_{n-1}^{-1} = \begin{bmatrix}
1 \\
m_{2,1} & 1 \\
m_{3,1} & m_{3,2} & 1 \\
m_{4,1} & m_{4,2} & m_{4,3} & 1 \\
\vdots & \vdots & \vdots & \ddots \\
m_{n,1} & m_{n,2} & m_{n,3} & \dots & m_{n,n-1} & 1
\end{bmatrix}$$

记:
$$L = L_1^{-1}L_2^{-1}\cdots L_n^{-1}, U = A^{(n)},$$
则

$$A = LU$$
 — LU 分解

其中:L--- 单位下三角矩阵,U--- 非奇异上三角矩阵

注:LU 分解中要求 L 是单位下三角,U 是非奇异上三角!

LU 分解存在唯一性

LU 分解存在 高斯消去法不被中断



所有顺序主子式不为零 $(a_{kk}^{(k)} \neq 0)$



定理: A 存在唯一的 LU 分解的充要条件是 A 的 所有顺序主子式都不为零。

证明唯一性

列主元 Gauss 消去法

• 为什么要选主元?

Gauss 消去法有效的条件是 主元全不为零!

例:解线性方程组
$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

列主元 Gauss 消去法在第 k 步消元时,在第 k 列的剩余部分选取主元

- ① 先选取列主元: $|a_{i_k k}^{(k)}| = \max_{k \le i \le n} \{|a_{ik}^{(k)}|\} \ne 0$
- ② if $i_k \neq k$ then 交換第 k 行和第 i_k 行
- ③ 消元

算法 (列主元 Gauss 消去法)

```
for k=1 to n-1
    find |a_{i_k k}^{(k)}| = \max_{k < i < n} \{|a_{ik}^{(k)}|\}
    if a_{i,k}^{(k)} = 0 then stop
    if i_k \neq k then swap k-th and i_k-th row (including b)
   for i=k+1 to n
         m_{ik} = a_{ik}/a_{kk}
         a_{ij} = a_{ij} - m_{ik}a_{ki}, j = k+1, k+2, ..., n
        b_i = b_i - m_{ik}b_k
    end
end
x_n = b_n/a_n, x_i = \left(b_i - \sum_{i=i+1}^n a_{ij}x_j\right)/a_{ii}, i = n-1,...,2,1
```

PLU 分解

● 列主元 Gauss 消去法对应的矩阵分解为 PLU 分解

(板书:列主元 Gauss 消去法对应的矩阵分解)

定理:若A非奇异,则存在排列矩阵P,使得

PA = LU

其中 L 为单位下三角矩阵, U 为上三角矩阵

- 列主元 Gauss 消去法比普通 Gauss 消去法要多一些比较运算,但比普通高斯消去法稳定
- 列主元 Gauss 消去法是目前直接法的首选算法

全主元Gauss消去法

• 全主元高斯消去法

第 k 步消元时,在剩余的 n-k 阶子矩阵中选取主元

- ① 先选取全主元: $|a_{i_kj_k}^{(k)}| = \max_{k \leq i, j \leq n} \{|a_{ij}^{(k)}|\}$
- ② if $i_k \neq k$ then 交换第k行和第 i_k 行 if $j_k \neq k$ then 交换第k列和第 j_k 列
- ③ 消元
- ullet 列交换改变了 x_i 的顺序,须记录交换次序,解完后再换回来
- 全主元高斯消去法具有更好的稳定性,但很费时,在实际计算中一般很少采用