

① a)  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $A = LU$ , где  $L \in \mathbb{R}^{n \times n}$  - нижне унитарная, (нижне-Δ с 1 на диагонали)

Существование

$U$  - верхне-Δ.  
 $\in \mathbb{R}^{n \times n}$

b)  $LU$ -разложение

Тут  $\det A \neq 0$

сущ.  $A = LU \Leftrightarrow A$  - строо регул.

т.е. если  $\det A = 0$ , то не имеет, что  $LU$ -разлож. не сущ.

в частности у  $O = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$  -  $LU$  разложение  
нижне унитар.

ответ: может

c)  $A$  регул. строо регулярной, если

$$\det A[k, :k] \neq 0 \quad \forall k \in 1, \dots, n$$

мажор. подматрицы



d) Тут  $\det A \neq 0$  и  $A$  - строо регул.

(это по сути тут)  
уже заложено

т.е.  $LU$  существует, то оно единственно.

$\square A = L_1 U_1 = L_2 U_2$  т.е. сущ. 2 разложения  $n$ -ун  $A$ .

$L_2^{-1} L_1 = U_2 U_1^{-1}$  произведение нижне-Δ тоже нижне-Δ  
верхне-Δ верхне-Δ

такое может быть, когда это  $I = L_2^{-1} L_1 \Rightarrow L_1 = L_2$   
"и  $U_2 U_1^{-1} \Rightarrow U_1 = U_2$ "

т.е. факторы  $LU$ -разлож.  
совпадают

$\det L = 1$  как произв. элементов  
глав. диаг.  
 $\det U \neq 0$  у-до строо  
 $\Rightarrow \exists L^{-1}, \exists U^{-1}$  регулярности  $A$ .

$$(e) A = \begin{bmatrix} * & * & 0 \\ * & 0 & * \\ 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & 0 \\ 0 & F & * \\ 0 & * & * \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} * & * & 0 \\ 0 & F & * \\ 0 & 0 & * \end{bmatrix} \text{ верхне-}\Delta$$

$$\begin{pmatrix} a & b & 0 \\ b & 0 & c \\ 0 & c & d \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} a & b & 0 \\ 0 & \left( \frac{b^2}{a} \right) & c \\ 0 & 0 & d \end{pmatrix} \text{ явная ф-ла для заполнения}$$

- ② a) Важная версия QR-алгоритма  
 $A_1 = A$ , process  $A$  в верхнехессенберг.  
 for  $k$  in  $\{1, \dots, n\}$   
 $A_k = Q_k R_k$   
 $A_{k+1} = R_k Q_k$

b)  $\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$

- c) Предположим приведем ортогонал. преобразованием  
 $A$  к верхнехессенберг.  $\begin{pmatrix} * & & * \\ & \ddots & \\ 0 & & * \end{pmatrix} = H$

Знаем, что QR-итерация не теряет свойства верхнехессенб.  
 Разложим в QR через Хаусхолдера или вращениями Гивенса.  
 т.к. верхнехессенб. почти верхнетреуг. это очень просто сделать  
 за  $O(n^2)$  - слож. 1 итерации.

$$(2d) A = A^t \quad \lambda_1 > \dots > \lambda_n > 0 \quad A = LU \quad u_{kk} > 0 \quad \forall k$$

сб. ба QR-алгоритма:

$$A_{k+1} = R_k Q_k = Q_k^t A_k Q_k = \dots = Q_k^t \dots Q_1 A Q_1 \dots Q_k =$$

$$A_k = Q_k R_k \quad = (Q_1 \dots Q_k)^t A (Q_1 \dots Q_k)$$

$$R_k = Q_k^t A_k$$

$$A^k = (Q_1 R_1)^k = Q_1 (R_1 \dots R_k) Q_1 = Q_1 (A_k)^k R_1 = \dots = (Q_1 \dots Q_k) (R_k \dots R_1)$$

т.к.  $A = A^t \Rightarrow$  она диагон. в ортон. базисе

$$Q^t = Q^{-1} \quad Q - \text{н-я собств. векторов}$$

$$Q = LU - \text{известно}$$

$$A^k = (Q L Q^t)^k = Q L^k Q^t = (Q_1 \dots Q_k) (R_k \dots R_1)$$

$$Q^t = (LU)^t = U^t L^t \quad Q L^k U^t L^t = Q_1 \dots Q_k R_k \dots R_1$$

$L$  - нижне- $\Delta$   
 $\Rightarrow L^t$  - верхне- $\Delta$

$$L^k U^t = \frac{Q^t Q_1 \dots Q_k R_k \dots R_1 (L^t)^{-1}}{\text{ортон. как верхнетреуг. матриц. ортон.}}$$

$$L^{-1} \text{ невыд., т.к. все } c_{ij} > 0 \quad L^k U^t L^{-k} = (Q^t Q_1 \dots Q_k) (R_k \dots R_1 (L^t)^{-1} L^{-k}) (*)$$

и  $L$  - невырожд.

$$\begin{bmatrix} \circ & & \\ u_{ii} \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_j}\right)^k & & \\ & \ddots & \end{bmatrix}$$

$$\left[ u_{ij} \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_j}\right)^k \right]_{ij}$$

$u$  - верхне- $\Delta \Rightarrow u^t$  - нижне- $\Delta \Rightarrow$  при  $i < j$  там 0

$\Rightarrow$  при  $i > j \left(\frac{\lambda_i}{\lambda_j}\right)^k \rightarrow 0$ , т.к.  $\lambda_1 > \dots > \lambda_n > 0$

на диагонали стоят  $u_{ii}$ , можно еще домножить равенство (\*) на  $(\text{diag } u)^{-1}$ , тогда слева мы получим  $I$  и справа верхне- $\Delta$  не нарушит

по условию тогда  $Q^t Q_1 \dots Q_k \rightarrow I$ , т.е.  $Q_1 \dots Q_k \rightarrow Q$

$\Rightarrow A_{k+1} = Q^t A Q = L$  по (3) и утвержд. доказано.



$$\textcircled{3} (a) \text{cond}_p A = \|A\|_p \cdot \|A^{-1}\|_p$$

$$\det A \neq 0$$

$$\exists A^{-1} \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

$$(b) \text{cond}_2(AA^t) = (\text{cond}_2 A)^2$$

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

$$A = U \Sigma V^t$$

$$U^{-1} = U^t \quad \text{в } U \text{ и } V \text{ ортонорм. столбцы}$$

$$V^{-1} = V^t$$

$$\sigma_1 \geq \dots \geq \sigma_n$$

$$\Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_n) \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

$$\|AA^t\|_2 = \|U \underbrace{\Sigma V^t V}_{\Sigma} \underbrace{\Sigma^t U^t}_{\Sigma}\|_2 = \|U \Sigma^2 U^t\|_2 = \|\Sigma^2\|_2 = \sigma_1^2$$

гн. инв.

$$\Sigma^2 = \begin{bmatrix} \sigma_1^2 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \sigma_n^2 \end{bmatrix}$$

$$\|(AA^t)^{-1}\|_2 = \dots = \|(\Sigma^2)^{-1}\|_2 = \frac{1}{\sigma_n^2}$$

$$(\Sigma^2)^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sigma_1^2} & & \\ & \ddots & \\ & & \frac{1}{\sigma_n^2} \end{bmatrix}$$

↓ это будет максимум.

$$\Rightarrow \text{cond}_2(AA^t) = \frac{\sigma_1^2}{\sigma_n^2} = \left(\frac{\sigma_1}{\sigma_n}\right)^2 = (\|A\|_2 \cdot \|A^{-1}\|_2)^2 = (\text{cond}_2 A)^2$$

$$\textcircled{4} A \in \mathbb{R}^{n \times n} \quad a)$$

$$x_{k+1} = \frac{Ax_k}{\|Ax_k\|_2}$$

степенной метод

х.о. минимизир. природн или выбран случайно

$x_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} V^{(1)}$  - старший собств. вектор

$$R(x_k) \rightarrow \lambda^{(1)} = \max_i \lambda_i$$

$$b) x_{k+1} = \frac{A^k x_0}{\|A^k x_0\|_2} = \dots = \frac{A^k x_0}{\|A^k x_0\|_2}$$

$$A^k = (S \Lambda S^{-1})^k = S \Lambda^k S^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2^k & & \\ & (-2)^k & \\ & & 1 \end{bmatrix}$$

столбцы  $S$  - ортонормальные

$\Rightarrow$  осталось их нормировать, чтобы

$$\text{получить } S^{-1} = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \\ -2 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & -3 \end{bmatrix}^t = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 3 & 0 & -3 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow A^k x_0 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2^k \\ (-2)^k \\ 1 \end{bmatrix} \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 3 & 0 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} =$$

$$= \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 2^k & (-2)^k & 1 \\ -2^k & 2(-2)^k & 0 \\ 2^k & 1(-2)^k & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & -2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 3 & 0 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{bmatrix} 2 \cdot 2^k + (-2)^k + 3 \\ -2 \cdot 2^k + 2(-2)^k & \dots \\ 2 \cdot 2^k + (-2)^k - 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

$\Rightarrow (-2)^k$  будет держать элементы  
и при больших  $k$  предела  
не будет

Отношение Рунда:  $R(x_k) = \frac{x_k^T A x_k}{x_k^T x_k}$

В оценке получаем, что степенной метод

$$x_k = v^{(1)} + O\left(\left|\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right|^k\right), \text{ но у нас}$$

$$|\lambda_1| = |\lambda_2| = 2 \Rightarrow \text{сходимости нет к старшему.}$$

с.в., а отношение Рунда на с.в. дает.

с.з.  $\Rightarrow \{R(x_k)\}$  не сход к нек. с.з.

(5с продолж.)

$$(A p_i, A p_j) = (p_i, A^2 p_j) = (p_i, A p_j) A = (p_i, \sum_{k=1}^{j+1} \alpha_k p_k) \stackrel{A}{=} \sum_{k=1}^{j+1} \alpha_k (p_i, p_k)$$

$$A = A^T \quad A p_j \in K_{j+1} \quad A p_j = \sum_{k=1}^{j+1} \alpha_k p_k$$

$$(A p_i, r_{j-1}) = \left( \sum_{k=1}^{j+1} \alpha_k p_k, r_{j-1} \right) = \sum_{k=1}^{j+1} \alpha_k (p_k, r_{j-1})$$

$$(A p_j, r_{i-1}) = \left( \sum_{k=1}^{j+1} \alpha_k p_k, r_{i-1} \right) = 0$$

$$\nexists r_{i-1} \perp K_{i-1} \Rightarrow r_{i-1} \perp K_j \quad \forall i=1, \dots, i-1$$

т.к.  $A$  орт. базис расширяется  $\pm$  век.  
оставшие не меняются

$$r_k = r_{k-1} - \alpha_k A p_k \quad | \cdot (, r_k) \\ (r_k, r_k) = (r_{k-1}, r_k) - \alpha_k (A p_k, r_k) \\ \downarrow \text{по индукции} \quad \downarrow \text{по обратн. след.} \\ \text{и так для } \forall k \text{ можем перебрать все парн.}$$

$$⑤ (a) J(x) = \frac{1}{2} x^T A x - x^T b$$

он получается из заданной минимизации

$\|x_* - x\|_A = 2J(x) + \text{const}$   
const не зависит от  $x$  и не влияет на минимизацию

где  $\|\cdot\|_A$  - A-норма, порожд. A-скал. произв.  $(x, y)_A = x^T A y$

$$(b) \frac{\partial J}{\partial x}: J(x+h) = \frac{1}{2} (x+h)^T A (x+h) - (x+h)^T b =$$

$$= \frac{1}{2} [x^T A x + \underbrace{x^T A h + h^T A x}_{2x^T A h}] - \underbrace{x^T b}_{b^T x} - h^T b =$$

$$= J(x) + \underbrace{(x^T A - b^T) h}_{(Ax - b)^T} + \frac{1}{2} h^T A h$$

$\Rightarrow \frac{\partial J}{\partial x} = Ax - b$ , т.е. градиент функ. энергии связан с невязкой  
по определению в частности  $-\nabla J(x) = r_k$

(c)  $x_k = x_{k-1} + \alpha_k p_k$   $| \cdot A$   $p_k$  - вектор из ерст. базиса  
и вычисл. ур-ие  $k$ -го  $K_k(A, r_0)$   
пр-ва  $r_0 = b - Ax_0$

$$\cancel{r_k = r_{k-1} - \alpha_k A p_k}$$

$$b - Ax_k = b - Ax_{k-1} - \alpha_k A p_k$$

$$\overset{r_k}{r_k} = r_{k-1} - \alpha_k A p_k$$

Т.е. стоит вопрос почему невязки попарно ортогональны.

$$\frac{\partial J}{\partial x}(x_k) = Ax_k - b = -r_k$$

$i > j$  (по определ.)

$$(r_i, r_j) = (r_{i-1} - \alpha_i A p_i, r_{j-1} - \alpha_j A p_j) =$$

$$= \underbrace{(r_{i-1}, r_{j-1})}_{\text{по индукции}} - \alpha_i (A p_i, r_{j-1}) - \alpha_j \underbrace{(r_{i-1}, A p_j)}_0 + \alpha_i \alpha_j (A p_i, A p_j)$$

↑ (продолжение следует!)