

# 习题课

## 1 迭代法求线性方程组

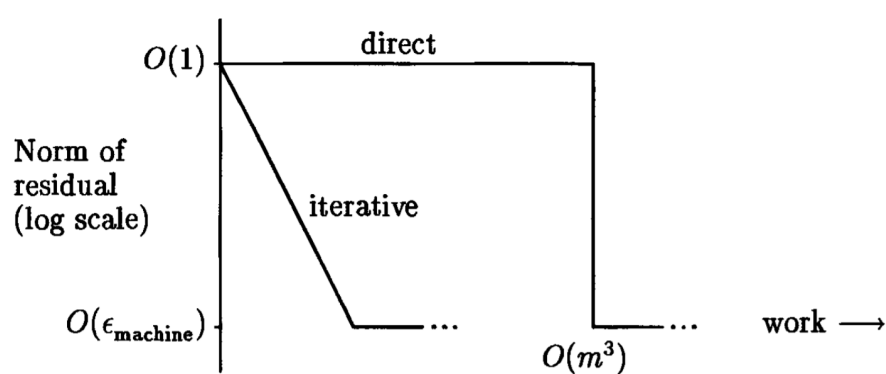


图 1: 求解线性方程组的直接法与迭代法的工作量

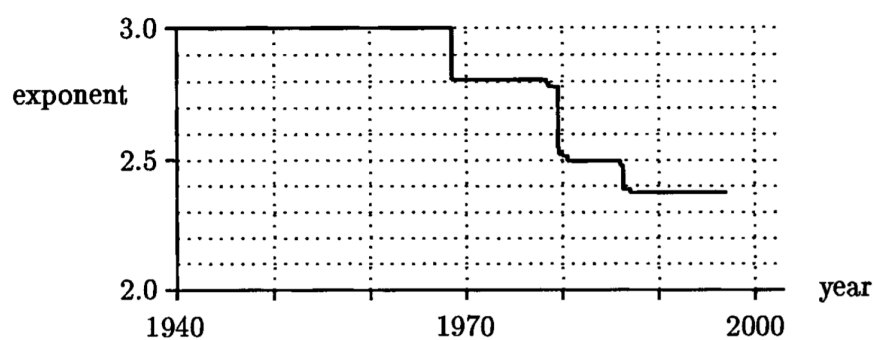


图 2: 直接法的复杂度中的指数

### 1.1 收敛的充要条件

基本思想: 将方程  $Ax = b$  重写为

$$Mx = Nx + b, \quad (1)$$

其中  $A = M - N$ 。迭代格式为

$$Mx^{k+1} = Nx^k + b, \quad (2)$$

或

$$x^{k+1} = M^{-1}Nx^k + M^{-1}b. \quad (3)$$

若方程组有解，设解为  $x^*$ ，则有

$$x^* = M^{-1}Nx^* + M^{-1}b. \quad (4)$$

将式(3)与(4)相减并记  $e^k = x^k - x^*$ ，我们有

$$e^{k+1} = Ge^k, \quad (5)$$

其中

$$G = M^{-1}N = I - M^{-1}A. \quad (6)$$

一般地，我们有

$$e^k = G^k e^0. \quad (7)$$

假定  $G$  可对角化，故有  $n$  个线性无关的特征向量  $v_1, v_2, \dots, v_n$ ，并记  $\lambda_i, i = 1, 2, \dots$  为其相对应的特征值。我们有

$$e^0 = c_1 v_1 + c_2 v_2 + \dots + c_n v_n, \quad (8)$$

从而有

$$e^k = c_1 \lambda_1^k v_1 + c_2 \lambda_2^k v_2 + \dots + c_n \lambda_n^k v_n. \quad (9)$$

因此

$$\|e^k\| \leq |c_1| |\lambda_1|^k \|v_1\| + |c_2| |\lambda_2|^k \|v_2\| + \dots + |c_n| |\lambda_n|^k \|v_n\|. \quad (10)$$

因为  $|\lambda_i|^k \rightarrow 0$  当且仅当  $|\lambda_i| < 1$ ，所以

$$\|e^k\| \rightarrow 0 \quad \Leftrightarrow \quad \max_i |\lambda_i| < 1. \quad (11)$$

矩阵  $G$  的谱半径为

$$\rho(G) = \max_{\lambda \in \sigma(G)} |\lambda|. \quad (12)$$

因为我们有

$$\|G\|_p > \rho(G), \quad (13)$$

对任意矩阵范数  $\|\cdot\|_p$  成立，故若  $\|G\|_p < 1$  对某个范数成立，则矩阵谱半径小于 1，迭代格式收敛。注意这个条件只是充分条件，而非必要条件。学有余力：严格对角占优以及正定的情况（非充要条件，只是充分条件）。

## 1.2 常用矩阵范数

- $\|\cdot\|_1$ , 竖着算
- $\|\cdot\|_2$ , SVD
- $\|\cdot\|_\infty$ . 横着算

$\|\cdot\|_2$  的计算一般用矩阵  $A^T A$  的最大特征值的平方根得到。

## 1.3 迭代格式

- Jacobi:  $M = D, G = I - D^{-1}A$ ,
- G-S:  $M = D + L, G = I - (D + L)^{-1}A$ ,
- SOR:  $M = \frac{1}{\omega}D + L, G = I - (\frac{1}{\omega}D + L)^{-1}A$ .

要求会写分量形式！需要注意 SOR 迭代格式中取加权平均的步骤的位置。

```

for  $i = 1, \dots, n$  do
     $\tilde{x} \leftarrow \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j \right),$ 
     $\delta \leftarrow \tilde{x} - x_i,$ 
     $x_i \leftarrow x_i + \omega \delta.$ 
end for

```

以下为错误示范

```

for  $i = 1, \dots, n$  do
     $\tilde{x}_i \leftarrow \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j \right),$ 
     $\delta_i \leftarrow \tilde{x}_i - x_i.$ 
end for
 $x \leftarrow x + \omega \delta.$ 

```

## 1.4 牛顿法

牛顿迭代法求解非线性方程：

- 收敛阶数及其证明，
- 重根的情况：一阶方法。如何修正得到二阶方法？

- 收敛速度高于二阶；收敛速度为三阶的条件： $f(\alpha) = 0, f'(\alpha) \neq 0, f''(\alpha) = 0$ ,
- 求解非线性方程组的牛顿法：Jacobian 的构造。

## 1.5 典型例题

**例 1.** 讨论用 *Jacobi* 迭代和 *Gauss-Seidel* 迭代解  $Ax = b$  时的收敛性，如果收敛，比较那种方法收敛较快，其中

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}. \quad (14)$$

解答：若用 *Jacobi* 迭代格式，迭代矩阵  $G_J = I - D^{-1}A$ ，谱半径为  $\rho(G_J) \approx 0.6455$ 。若用 *G-S* 迭代格式，迭代矩阵  $G_G = I - (D + L)^{-1}A$ ，谱半径为  $\rho(G_G) \approx 0.4167$ 。

**例 2.** 给定线性方程组  $Ax = b$ ，其中

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

若使用迭代公式

$$x^{k+1} = x^k + \alpha(b - Ax^k), \alpha \in \mathbb{R},$$

求解方程，则迭代矩阵为？ $\alpha$  取何值时收敛？何值收敛最快？

解答：迭代矩阵为

$$G = I - \alpha A = \begin{pmatrix} 1 - 3\alpha & -2\alpha \\ -\alpha & 1 - 2\alpha \end{pmatrix},$$

计算其特征值得到  $\lambda_1 = 1 - 4\alpha, \lambda_2 = 1 - \alpha$ 。若迭代格式收敛，则有

$$|1 - 4\alpha| < 1, |1 - \alpha| < 1,$$

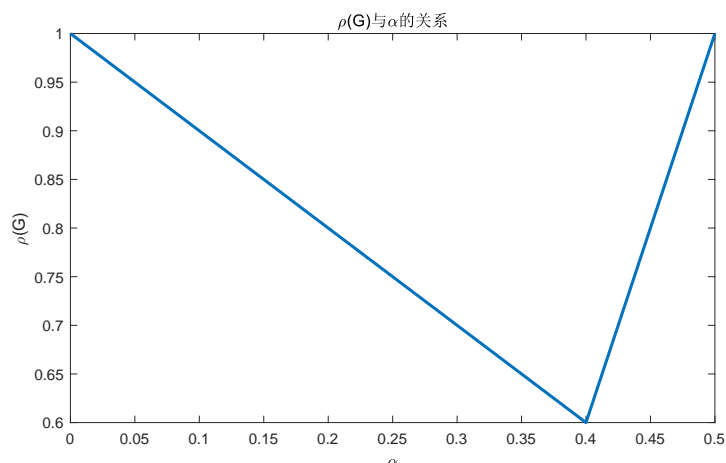
故有

$$0 \leq \alpha \leq \frac{1}{2}.$$

迭代矩阵谱半径为  $\rho(G) = \max(|\lambda_1|, |\lambda_2|)$ ，若迭代收敛速度最快，则有

$$1 - 4\alpha = -(1 - \alpha),$$

即  $\alpha = \frac{2}{5}$  时收敛速度最快。

图 3:  $\rho(G)$  与  $\alpha$  的关系

**例 3.** 判断迭代序列:  $x_{k+1} = 1 + \frac{1}{x_k^2}$  对初值  $x_0 = 1.5$  的收敛性, 并简述理由。

解答: 我们由  $x_k \geq 1.3$  可以得到  $x_{k+1} = 1 + \frac{1}{x_k^2} \leq 1 + \frac{1}{1.3^2} \approx 1.59 < 1.6$ 。有了上界估计, 我们可以得到下界估计: 由  $x_k \leq 1.6$  得到  $x_{k+1} = 1 + \frac{1}{x_k^2} \geq 1 + \frac{1}{1.6^2} \approx 1.39 > 1.3$ 。从而迭代产生的序列所在区间为  $[1.3, 1.6]$ 。而又有

$$\left| \left( 1 + \frac{1}{x^2} \right)' \right| = \left| \frac{-2}{x^3} \right| < 1, \quad \forall x \in [1.3, 1.6].$$

再用泰勒展开 (或书上定理)。

**例 4.** 已知参数  $C > 0$ , 设有线性代数方程组  $Ax = b$ , 其中

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & C \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- 1 分别给出 *Jacobi* 迭代和 *Gauss-Seidel* 迭代的分量形式;
- 2 求 *Jacobi* 迭代的迭代矩阵;
- 3 试确定参数  $C (C > 0)$  的取值范围, 使 *Jacobi* 迭代收敛。

解答:

- 1 注意  $b$  要变换为  $M^{-1}b$ 。

2 迭代矩阵为  $I - D^{-1}A$ , 计算得到

$$\begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & \frac{1}{C} & 0 \end{pmatrix} \quad (15)$$

3 求解(15)的特征值得到  $\lambda^2 = \frac{1+C \pm \sqrt{1+C^2}}{4C}$ 。故我们要求

$$\frac{1+C+\sqrt{1+C^2}}{4C} < 1 \text{ 且 } \frac{1+C-\sqrt{1+C^2}}{4C} < 1.$$

注意  $C > 0$ , 解得  $C > \frac{3}{4}$ 。

## 2 迭代法求解矩阵的特征值

为什么用迭代法? Galois 理论: 一般高于四次的代数方程不能用根式求解。

## 2.1 幂法

---

**Algorithm 1** 幂法求矩阵的模意义下最大的特征值
 

---

**输入:** [矩阵  $A$ , 迭代次数  $m$ , 误差限  $\varepsilon$ ]

**输出:** [ $A$  的模最大的特征值]

1 初始化。置  $a = b = (1, 1, \dots, 1)^T$ ,  $\bar{a} = a/\|a\|_\infty$ ,  $\bar{b} = b/\|b\|_\infty$ ,  $c = Aa$ ,  $\bar{c} = c/\|c\|_\infty$ 。

2 迭代计算  $x^{k+1} = Ax^k$ 。

**for**  $k = 1, 2, \dots, m$  **do**

3 将  $A$  作用到向量上。  $d = A\bar{c}$ ,  $\bar{d} = d/\|d\|_\infty$

4 判断模最大特征值是否为单特征值。

**if**  $\|\bar{d} - \bar{c}\| < \varepsilon$  或  $\|\bar{d} + \bar{c}\| < \varepsilon$  **then**

5 模最大特征值为单特征值, 计算  $\lambda = \frac{d_j}{c_j}$  对某个  $j \in \{1, 2, \dots, n\}$ 。

**return** 特征值  $\lambda$ , 特征向量  $\bar{d}$ 。

**end if**

6 判断模最大特征值是否为互为反号的一对特征值。

**if**  $\|\bar{d} - \bar{b}\| < \varepsilon$  且  $\|\bar{c} - \bar{a}\| < \varepsilon$  **then**

7 模最大特征值为互为反号的一对特征值, 计算  $\lambda_1 = \sqrt{\|d\|_\infty \|c\|_\infty}$  对某个  $j \in \{1, 2, \dots, n\}$  (或  $\lambda_1 = \sqrt{\frac{d_j}{b_j}}$ ), 计算特征向量  $v_1 = \lambda_1 \bar{c} + d$ ,  $v_2 = \lambda_1 \bar{c} - d$ , 归一化特征向量  $v_1 = v_1/\|v_1\|_\infty$ ,  $v_2 = v_2/\|v_2\|_\infty$ 。

**return** 特征值  $\lambda_1, -\lambda_1$ , 特征向量  $v_1, v_2$ , 其中  $v_1$  对应于正特征值  $\lambda_1$ ,  $v_2$  对应于负特征值  $\lambda_2$ 。

**end if**

8 更新存储变量的值。  $\bar{a} = \bar{b}$ ,  $\bar{b} = \bar{c}$ ,  $c = d$ ,  $\bar{c} = \bar{d}$  (若用  $\lambda_1 = \sqrt{\frac{d_j}{b_j}}$  计算, 需更新  $b = c$ )。

**end for**

9 **return** 幂法不收敛。

---

## 2.2 反幂法

设矩阵  $A$  可逆, 我们求解  $A^{-1}$  的模最大特征值来得到  $A$  的模最小特征值, 或求解  $(A - \rho I)^{-1}$  的最大特征值, 来求解  $A$  最靠近  $\rho$  的特征值,  $\rho \in \mathbb{C}$  ( $\rho = 0$  即为求解  $A$  模最小的特征值)。

**Algorithm 2** 反幂法求解矩阵特征值**输入:** [矩阵  $A$ , 迭代次数  $m$ , 误差限  $\varepsilon$ ,  $\rho \in \mathbb{C}$ ]**输出:** [ $A$  的最接近  $\rho$  的特征值]

1 初始化。置  $a = (1, 1, \dots, 1)^T$ 。求出矩阵  $A - \rho I$  的 LU 分解（为了方便求解  $(A - \rho I)x = b$ , 即  $x = (A - \rho I)^{-1}b$ ）。

2 迭代计算  $(A - \rho I)x^{k+1} = x^k$ 。

**for**  $k = 1, 2, \dots, m$  **do**

3 将  $(A - \rho I)^{-1}$  作用到向量上。  $q = L \backslash a, q = U \backslash q$ 。

4 求出  $q$  按分量最大的元素序号并归一化。  $j = \arg \max_{i=1,2,\dots,n} |q_i|$  存储  $s = q_j$ , 计算归一化向量  $q = q/q_j$ 。

**if**  $\|q - a\| < \varepsilon$  **then**

**return** 特征值  $\rho + \frac{1}{s}$ , 特征向量  $q$ 。

**end if**

5 更新存储变量的值。  $a = q$ 。

**end for**

9

**return** 反幂法不收敛。

**2.3 实对称矩阵的 Jacobi 方法**

基本思想：消除非对角线元素。基本方法：Givens 旋转变换。

$$Q(p, q, \theta) = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & \\ & \ddots & & & & & \\ & & \cos \theta & & \sin \theta & & \\ & & & 1 & & & \\ & & & & \ddots & & \\ & & & & & 1 & \\ & & -\sin \theta & & \cos \theta & & \\ & & & & & \ddots & \\ & & & & & & 1 \end{pmatrix} \quad (16)$$



记  $B = Q^T A Q$ ，则有下列公式

$$\begin{cases} b_{ip} = b_{pi} = a_{pi} \cos \theta - a_{qi} \sin \theta, & i \neq p, q, \\ b_{iq} = b_{qi} = a_{pi} \sin \theta + a_{qi} \cos \theta, & i \neq p, q, \\ b_{pp} = a_{pp} \cos^2 \theta + a_{qq} \sin^2 \theta - a_{pq} \sin 2\theta, \\ b_{qq} = a_{pp} \sin^2 \theta + a_{qq} \cos^2 \theta + a_{pq} \sin 2\theta, \\ b_{pq} = b_{qp} = a_{pq} \cos 2\theta + \frac{a_{pp} - a_{qq}}{2} \sin 2\theta. \end{cases} \quad (17)$$

目标是使得  $b_{pq} = b_{qp} = 0$ ，即求解  $a_{pq} \cos 2\theta + \frac{a_{pp} - a_{qq}}{2} \sin 2\theta = 0$ 。记  $s = -\frac{a_{pp} - a_{qq}}{2a_{pq}}, t = \tan \theta$ ，则

$$t = \begin{cases} t^2 + 2st - 1 = 0 \text{ 的绝对值较小根}, & s \neq 0, \\ 1, & s = 0. \end{cases} \quad (18)$$

**例 5.** 当使用 *Givens* 旋转变换将  $A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & 4 \\ -2 & 10 & -2 \\ 4 & -2 & 8 \end{pmatrix}$  的非对角线按模最大元素消为零时，所使用的的 *Givens* 旋转矩阵是？变换后得到的矩阵是？

解答：模最大的非对角线元素为  $A(1,3) = A(3,1) = 4, p = 1, q = 3$ ，故  $s = -\frac{a_{pp} - a_{qq}}{2a_{pq}} = -\frac{4-8}{2 \times 4} = 0.5$ 。求解方程

$$t^2 + 2st - 1 = 0$$

得到

$$t = \frac{-1 \pm \sqrt{5}}{2}.$$

故我们取  $t = \frac{-1+\sqrt{5}}{2}$ 。从而

$$\cos \theta = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}} = \sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}}, \quad \sin \theta = \frac{t}{\sqrt{1+t^2}} = \frac{-1+\sqrt{5}}{\sqrt{10-2\sqrt{5}}}.$$

所需的 *Givens* 旋转矩阵是

$$\begin{pmatrix} \sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}} & 0 & \frac{-1+\sqrt{5}}{\sqrt{10-2\sqrt{5}}} \\ 0 & 1 & 0 \\ -\frac{-1+\sqrt{5}}{\sqrt{10-2\sqrt{5}}} & 0 & \sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}} \end{pmatrix}$$

变换后得到的矩阵是

$$\begin{pmatrix} 6-2\sqrt{5} & (-3+\sqrt{5})\sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}} & 0 \\ (-3+\sqrt{5})\sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}} & 10 & -(1+\sqrt{5})\sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}} \\ 0 & -(1+\sqrt{5})\sqrt{\frac{5+\sqrt{5}}{10}} & 6+2\sqrt{5} \end{pmatrix}$$

### 3 差商

- 重节点差商。课本 36 页例 10.
- 差商的含义：在点  $\{x_1, x_2, \dots, x_{n+1}\}$  处插值于函数  $f$  的  $n$  次多项式的最高次项的系数（归纳法证明）。若  $f = 2x^7 + x^3 + 1$ ，则  $f[2^0, 2^1, \dots, 2^7], f[2^0, 2^1, \dots, 2^8]$  为？