作业4

(数值算法与案例分析)

李维杰

2024年10月12日

题目1. 对于 $x, y \in \mathbb{C}^n$,我们知道 $||x||_2 = ||y||_2 > 0$ 无法保证Householder矩阵的存在.请给出Householder矩阵存在的充要条件,并证明.

解答. Householder矩阵存在的充要条件是 $\|x\|_2 = \|y\|_2 > 0$ 且 $x \neq y$.下面对此加以证明:

必要性. 当 $H(\omega) = I - \frac{2\omega\omega^*}{\omega^*\omega}$ 存在时,即有

$$\omega^*\omega = \|\omega\|_2^2 \neq 0.$$

其中 $\omega = x - y$,故必有 $x \neq y$.另外,由于

$$H(\omega)^* H(\omega) = \left(I - \frac{2}{\omega^* \omega} (\omega \omega^*)^*\right) H(\omega)$$

$$= \left(I - \frac{2}{\omega^* \omega} \omega \omega^*\right)^2$$

$$= I - \frac{4}{\omega^* \omega} \omega \omega^* + \frac{4}{(\omega^* \omega)^2} \omega (\omega^* \omega) \omega^*$$

$$= I.$$

因此

$$||y||_{2}^{2} = ||H(\omega)x||_{2}^{2}$$

$$= (H(\omega)x)^{*}(H(\omega)x)$$

$$= x^{*}H(\omega)^{*}H(\omega)x$$

$$= x^{*}x = ||x||_{2}^{2}.$$

故有 $\|x\|_2 = \|y\|_2 > 0.$

充分性. 当 $x \neq y$ 时,必有 $\omega^*\omega = \|\omega\|_2^2 \neq 0$.,于是Householder矩阵存在.

题目2. 说明在复矩阵的Householder三角化算法中如何避免有效数字的抵消.

解答. 对于Householder矩阵 $H(\omega) = I - \frac{2\omega\omega^*}{\omega^*\omega}$,其中

$$\omega = x - y = x - ||x||_2 e_1.$$

当x很接近基向量 e_1 时,会产生有效数字的抵消.设 $x = (x_k, x_{k+1}, ..., x_n)^T$,则在x很接近 e_1 时,可作恒等变换

$$\omega = x - \|x\|_2 = \frac{x^2 - \|x\|_2^2}{x + \|x\|_2} = -\frac{\sum_{i=k+1}^n x_i^2}{x + \|x\|_2}.$$

即可避免相近数相减造成的有效数字抵消问题.

题目3. 分别用以下方法编写计算复矩阵 $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$ 的QR分解的程序.

- (1) Cholesky QR (例如:通过A*A的Cholesky分解).
- (2) Householder triangularization.

并分别以良态和病态的例子表现算法的正交性损失(即 $Q^*Q - I_n$)

解答. (1) 由

$$LL^* = A^*A = R^*Q^*QR = R^*R,$$

得 $R = L^*$.且有 $R^*Q^* = A^* \Rightarrow LQ = A^*$.从而可通过Cholesky分解求出A的QR分解.

(2) 利用Householder变换迭代即可求出A的QR分解.

在本题中,选用良态矩阵为($\kappa(A_1) = 6.494$):

$$A_{1} = \begin{bmatrix} 2+3i & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 4-i & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 3+2i & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 1-i \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 6+i \end{bmatrix},$$

此时,算法(1)的正交性损失为 1.624×10^{-1} ,算法(2)的正交性损失为 1.463×10^{-15} .

选用病态矩阵为 $(\kappa(A_2) = 4.540 \times 10^3)$:

$$A_2 = \begin{bmatrix} 1 & 0.999 + 0.001i & 0.999 + 0.002i & 0.999 + 0.003i & 0.999 + 0.004i \\ 0.999 + 0.001i & 1 & 0.999 + 0.005i & 0.999 + 0.006i & 0.999 + 0.007i \\ 0.999 + 0.002i & 0.999 + 0.005i & 1 & 0.999 + 0.008i & 0.999 + 0.009i \\ 0.999 + 0.003i & 0.999 + 0.006i & 0.999 + 0.008i & 1 & 0.999 + 0.010i \\ 0.999 + 0.004i & 0.999 + 0.007i & 0.999 + 0.009i & 0.999 + 0.010i & 1 \end{bmatrix},$$

此时,算法(1)的正交性损失为4.160,算法(2)的正交性损失为 1.041×10^{-15} .

注记. 本题表明HouseholderQR分解具有相当优秀的数值稳定性.

题目4. 设

$$A = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \rho_2 & \rho_3 & \cdots & \cdots & \rho_n \\ \beta_2 & \alpha_2 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ \beta_3 & 0 & \alpha_3 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \alpha_{n-1} & 0 \\ \beta_n & 0 & \cdots & \cdots & 0 & \alpha_n \end{bmatrix},$$

设计一个高效的算法,计算A的QR分解.

解答. 由于A阵是一个稀疏矩阵,故采用Givens变换进行QR分解更优.具体操作如下: 设

其中非0/1元素的坐标为(1,1),(1,j),(j,1),(j,j).且

$$\begin{cases} c_j = \frac{\beta_j}{\sqrt{\alpha_1^2 + \beta_j^2}} \\ s_j = \frac{\alpha_1}{\sqrt{\alpha_1^2 + \beta_j^2}} \end{cases}$$

则 T_{1i} 是酉阵,于是

$$Q = \prod_{j=2}^{n} T_{1j}^{-1}, R = \prod_{j=2}^{n} T_{1j} A = \begin{bmatrix} \alpha'_{1} & \rho_{2} & \rho_{3} & \cdots & \cdots & \rho_{n} \\ 0 & \alpha_{2} & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & \alpha_{3} & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \alpha_{n-1} & 0 \\ 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & \alpha_{n} \end{bmatrix}.$$

其中
$$\alpha'_1 = \sqrt{\alpha_1^2 + \sum_{j=2}^n \beta_j^2}$$
.

上述算法中,计算 T_{1j} 的效率是O(1)的,计算R阵的效率是O(n)的, 计算Q阵的效率是 $\sum_{i=0}^{n}O(n)$ $O(n^2)$ 的,故算法的总时间复杂度是 $O(n^2)$ 的.

设Q ∈ $\mathbb{R}^{n \times n}$ 是一个正交阵.证明: 题目5.

- (1) Q可以被分解为有限个Householder reflections H的乘积.
- (2) 若 $\det(Q) = 1$,则Q可以被分解为有限个Givens rotations T的乘积.

解答. (1) 定义 $col_i(A)$ 表示矩阵A的第i列向量.由于Q是正交阵,故 $\{col_1(Q),col_2(Q),\cdots,col_n(Q)\}$ 是 一组正交基.设

$$\omega_i = col_i(I_n) - \frac{col_i(Q)}{\|col_i(Q)\|_2},$$

则 $H(\omega_i)$ 将 I_n 阵的第i行镜射到Q阵的第i列向量方向上,因此

$$Q = I_n \times \prod_{i=1}^n \|col_i(Q)\|_2 H(\omega_i) = \prod_{i=1}^n H(\omega_i).$$

(2) 设Givens rotations T_{ij} 中

$$\begin{cases} c = \frac{q_{ji}}{\sqrt{q_{ii}^2 + q_{ji}^2}} \\ s = -\frac{q_{ii}}{\sqrt{q_{ii}^2 + q_{ji}^2}} \end{cases}.$$

则
$$T_{ij}$$
相当于把 I_n 阵中的一组二维向量旋转至 Q 阵中对应位置,即
$$Q = I_n \times \prod_{i=1}^n \|col_i(Q)\|_2 \prod_{j=1, j \neq i}^n T_{ij} = \prod_{i=1}^n \prod_{j=1, j \neq i}^n T_{ij}.$$

又由于 $\det(T_{ij}) = \det\begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} = 1.$ 故要求上式成立时,应当满足前提

$$\det(Q) = \det(\prod_{i=1}^{n} \prod_{j=1, j \neq i}^{n} T_{ij}) = \prod_{i=1}^{n} \prod_{j=1, j \neq i}^{n} \det(T_{ij}) = 1.$$