

数值计算方法

线性方程组的迭代解法

张晓平

2018 年 10 月 8 日

武汉大学数学与统计学院

Table of contents

1. Jacobi 迭代与 Gauss-Seidel 迭代
2. Jacobi 与 Gauss-Seidel 迭代的收敛性分析
3. 超松弛迭代法

Jacobi 迭代与 Gauss-Seidel 迭代

Jacobi 迭代与 Gauss-Seidel 迭代

Jacobi 迭代法

Jacobi 迭代法

设 $a_{ii} \neq 0$,

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3 \end{cases}$$

Jacobi 迭代法

设 $a_{ii} \neq 0$,

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3 \end{cases}$$

\Rightarrow

Jacobi 迭代法

设 $a_{ii} \neq 0$,

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_1 = \frac{1}{a_{11}}(-a_{12}x_2 - a_{13}x_3 + b_1) \\ x_2 = \frac{1}{a_{22}}(-a_{21}x_1 - a_{23}x_3 + b_2) \\ x_3 = \frac{1}{a_{33}}(-a_{31}x_1 - a_{32}x_2 + b_3) \end{cases}$$

取 $x^{(0)} = (x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, x_3^{(0)})^T$, 代入上式右端得

$$\begin{cases} x_1^{(1)} = \frac{1}{a_{11}} (-a_{12}x_2^{(0)} - a_{13}x_3^{(0)} + b_1) \\ x_2^{(1)} = \frac{1}{a_{22}} (-a_{21}x_1^{(0)} - a_{23}x_3^{(0)} + b_2) \\ x_3^{(1)} = \frac{1}{a_{33}} (-a_{31}x_1^{(0)} - a_{32}x_2^{(0)} + b_3) \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = \frac{1}{a_{11}} (& -a_{12}x_2^{(k)} - a_{13}x_3^{(k)} & +b_1) \\ x_2^{(k+1)} = \frac{1}{a_{22}} (-a_{21}x_1^{(k)} & & -a_{23}x_3^{(k)} & +b_2) \\ x_3^{(k+1)} = \frac{1}{a_{33}} (-a_{31}x_1^{(k)} & -a_{32}x_2^{(k)} & & +b_3) \end{cases}$$

考察线性方程组

$$Ax = b \quad (1)$$

令

$$A = D + L + U$$

Jacobi 迭代法

考察线性方程组

$$Ax = b \quad (1)$$

令

$$A = D + L + U$$

$$D = \text{diag}(a_{11}, a_{22}, \dots, a_{nn}), \quad a_{ii} \neq 0$$

$$L = \begin{bmatrix} 0 & & & \\ a_{21} & 0 & & \\ \vdots & \ddots & \ddots & \\ a_{n1} & \cdots & a_{n,n-1} & 0 \end{bmatrix}, \quad U = \begin{bmatrix} 0 & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ & 0 & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & a_{n-1,n} \\ & & & 0 \end{bmatrix}$$

考察线性方程组

$$Ax = b \quad (1)$$

令

$$A = D + L + U$$

方程 (1) 可写成

$$x = M_J x + g$$

其中

$$M_J = -D^{-1}(L + U),$$

$$g = -D^{-1}b.$$

定义：Jacobi 迭代格式

给定初始向量 $\mathbf{x}^{(0)}$ ，可得迭代序列

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{M}_J \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{g}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

其中

$$\mathbf{M}_J = -\mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U}) \rightarrow \text{Jacobi 迭代矩阵},$$

$$\mathbf{g} = -\mathbf{D}^{-1}\mathbf{b}.$$

任给 $x_i^{(0)} (i=1,2,\cdots,n)$, 对 $k=0,1,2,\cdots$,

$$\begin{aligned}x_i^{(k+1)} &= \frac{1}{a_{ii}} \left(-\sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_j^{(k)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij}x_j^{(k)} + b_i \right) \\&= x_i^{(k)} + \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j=1}^n a_{ij}x_j^{(k)} \right) \\&\quad i=1,2,\cdots,n.\end{aligned}$$

Jacobi 迭代与 Gauss-Seidel 迭代

Gauss-Seidel 迭代

Jacobi 迭代

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = \frac{1}{a_{11}} (-a_{12}x_2^{(k)} - a_{13}x_3^{(k)} + b_1) \\ x_2^{(k+1)} = \frac{1}{a_{22}} (-a_{21}x_1^{(k)} - a_{23}x_3^{(k)} + b_2) \\ x_3^{(k+1)} = \frac{1}{a_{33}} (-a_{31}x_1^{(k)} - a_{32}x_2^{(k)} + b_3) \end{cases}$$

Gauss-Seidel 迭代

Jacobi 迭代

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = \frac{1}{a_{11}} (-a_{12}x_2^{(k)} - a_{13}x_3^{(k)} + b_1) \\ x_2^{(k+1)} = \frac{1}{a_{22}} (-a_{21}x_1^{(k)} - a_{23}x_3^{(k)} + b_2) \\ x_3^{(k+1)} = \frac{1}{a_{33}} (-a_{31}x_1^{(k)} - a_{32}x_2^{(k)} + b_3) \end{cases}$$

Gauss-Seidel 迭代

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = \frac{1}{a_{11}} (-a_{12}x_2^{(k)} - a_{13}x_3^{(k)} + b_1) \\ x_2^{(k+1)} = \frac{1}{a_{22}} (-a_{21}x_1^{(k+1)} - a_{23}x_3^{(k)} + b_2) \\ x_3^{(k+1)} = \frac{1}{a_{33}} (-a_{31}x_1^{(k+1)} - a_{32}x_2^{(k+1)} + b_3) \end{cases}$$

定义 : Gauss-Seidel 迭代

给定初始向量 $\mathbf{x}^{(0)}$ ，可得迭代序列

$$D\mathbf{x}^{(k+1)} = -L\mathbf{x}^{(k+1)} - U\mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{b}, \quad k = 0, 1, 2, \dots.$$

即

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = M_{GS}\mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{g}, \quad k = 0, 1, 2, \dots.$$

其中

$$M_{GS} = -(D+L)^{-1}U,$$

$$\mathbf{g} = (D+L)^{-1}\mathbf{b}.$$

Jacobi 与 Gauss-Seidel 迭代的收敛性分析

Jacobi 与 Gauss-Seidel 迭代的收敛性分析

收敛的充分必要条件

收敛的充分必要条件

定义

对于线性方程组

$$Ax = b, \quad (2)$$

给定初值 $x^{(0)}$, 迭代格式为

$$x^{(k+1)} = Mx^{(k)} + g, \quad k = 0, 1, 2, \dots, \quad (3)$$

称该迭代格式为单步线性定常迭代, 其中

- $M \in \mathbb{R}^{n \times n} \rightarrow$ 迭代矩阵
- $g \in \mathbb{R}^n \rightarrow$ 常数项
- $x^{(0)} \in \mathbb{R}^n \rightarrow$ 初始向量

收敛的充分必要条件

若对任意初始向量，由 (3) 产生的迭代序列都有极限，则称该迭代法是收敛的；否则称为发散的。

- Jacobi 迭代

$$\mathbf{M} = -\mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U}), \quad \mathbf{g} = \mathbf{D}^{-1}\mathbf{b}$$

- Gauss-Seidel 迭代

$$\mathbf{M} = -(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1}\mathbf{U}, \quad \mathbf{g} = (\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1}\mathbf{b}$$

收敛的充分必要条件

若 (3) 收敛，记其极限为 x^* ，则两端取极限得

$$x^* = Mx^* + g \Rightarrow (I - M)x^* = g. \quad (4)$$

若该式与 (2) 等价，则存在可逆矩阵 $G \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 使得

$$G(I - M) = A, \quad Gg = b. \quad (5)$$

当上式成立时，称迭代法 (3) 与方程组 (2) 相容。

收敛的充分必要条件

称

$$\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*$$

为 \mathbf{x}^* 在第 k 步的误差向量。

收敛的充分必要条件

称

$$\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*$$

为 \mathbf{x}^* 在第 k 步的误差向量。由

$$\begin{aligned} \mathbf{Ax}^* = \mathbf{b} & \xleftrightarrow{\text{同解方程}} \mathbf{x}^* = \mathbf{Mx}^* + \mathbf{g} \\ \mathbf{x}^{(k+1)} &= \mathbf{Mx}^{(k)} + \mathbf{g} \end{aligned}$$

知

收敛的充分必要条件

称

$$\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*$$

为 \mathbf{x}^* 在第 k 步的误差向量。由

$$\begin{aligned} \mathbf{Ax}^* = \mathbf{b} & \xleftrightarrow{\text{同解方程}} \mathbf{x}^* = \mathbf{Mx}^* + \mathbf{g} \\ \mathbf{x}^{(k+1)} &= \mathbf{Mx}^{(k)} + \mathbf{g} \end{aligned}$$

知

$$\mathbf{e}^{(k+1)} = \mathbf{Me}^{(k)}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

$$\Rightarrow \mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{M}^k \mathbf{e}^{(0)}.$$

收敛的充分必要条件

称

$$\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*$$

为 \mathbf{x}^* 在第 k 步的误差向量。由

$$\begin{aligned} \mathbf{Ax}^* = \mathbf{b} & \xleftrightarrow{\text{同解方程}} \mathbf{x}^* = \mathbf{Mx}^* + \mathbf{g} \\ \mathbf{x}^{(k+1)} &= \mathbf{Mx}^{(k)} + \mathbf{g} \end{aligned}$$

知

$$\mathbf{e}^{(k+1)} = \mathbf{Me}^{(k)}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

$$\Rightarrow \mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{M}^k \mathbf{e}^{(0)}.$$

收敛的充分必要条件

推论

迭代法 (3) 收敛的充分必要条件是

$$\boldsymbol{M}^k \rightarrow 0.$$

收敛的充分必要条件

定理

$M^k \rightarrow 0$ 的充分必要条件是 $\rho(M) < 1$.

收敛的充分必要条件

定理

$M^k \rightarrow 0$ 的充分必要条件是 $\rho(M) < 1$.

定理

迭代法 (3) 收敛的充分必要条件是 $\rho(M) < 1$.

收敛的充分必要条件

定理

$M^k \rightarrow 0$ 的充分必要条件是 $\rho(M) < 1$.

定理

迭代法 (3) 收敛的充分必要条件是 $\rho(M) < 1$.

迭代序列收敛取决于迭代矩阵的谱半径，而与初始向量的选取和常数项无关。

收敛的充分必要条件

解同一方程组时，Jacobi 迭代矩阵与 Gauss-Seidel 迭代矩阵的谱半径不一定相同，且无包含关系。

例

$$A_1 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad A_2 = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -2 \end{bmatrix}$$

收敛的充分必要条件

对于 A_1 ,

$$\mathbf{M}_{1,J} = \begin{bmatrix} 0 & -2 & 2 \\ -1 & 0 & -1 \\ -2 & -2 & 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{M}_{1,GS} = \begin{bmatrix} 0 & -2 & 2 \\ 0 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

- 因 $\rho(\mathbf{M}_{1,J}) = 1.081 \times 10^{-5}$, 故 Jacobi 迭代收敛;
- 因 $\rho(\mathbf{M}_{1,GS}) = 2$, 故 Gauss-Seidel 迭代不收敛。

对于 A_2 ,

$$\mathbf{M}_{2,J} = \begin{bmatrix} 0 & 1/2 & -1/2 \\ -1 & 0 & -1 \\ 1/2 & 1/2 & 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{M}_{2,GS} = \begin{bmatrix} 0 & 1/2 & -1/2 \\ 0 & -1/2 & -1/2 \\ 0 & 0 & -1/2 \end{bmatrix}$$

- 因 $\rho(\mathbf{M}_{2,J}) = 1.118$, 故 Jacobi 迭代不收敛;
- 因 $\rho(\mathbf{M}_{2,GS}) = 1/2$, 故 Gauss-Seidel 迭代不收敛。

Jacobi 与 Gauss-Seidel 迭代的收敛性分析

收敛的充分条件及误差估计

- 用谱半径来判断迭代格式是否收敛，显然是不方便的，因为计算谱半径非常困难。
- 我们希望能给出一些比较容易计算的条件。

定理：回顾

若 $\|A\| < 1$ 且 $\|I\| = 1$ ，则 $I - A$ 非奇异，且

$$\|(I - A)^{-1}\| \leq \frac{1}{1 - \|A\|}.$$

收敛的充分条件及误差估计

证明

若 $I-A$ 奇异, 则 $(I-A)x=0$ 有非零解, 即存在 $\tilde{x} \neq 0$ 使得

$$\tilde{x} = A\tilde{x}$$

从而

$$\|\tilde{x}\| = \|A\tilde{x}\| \leq \|A\| \|\tilde{x}\|$$

因 $\|\tilde{x}\| > 0$, 故 $\|A\| \geq 1$, 这与已知矛盾, 从而 $I-A$ 必非奇异。

收敛的充分条件及误差估计

证明

若 $I-A$ 奇异, 则 $(I-A)x=0$ 有非零解, 即存在 $\tilde{x} \neq 0$ 使得

$$\tilde{x} = A\tilde{x}$$

从而

$$\|\tilde{x}\| = \|A\tilde{x}\| \leq \|A\| \|\tilde{x}\|$$

因 $\|\tilde{x}\| > 0$, 故 $\|A\| \geq 1$, 这与已知矛盾, 从而 $I-A$ 必非奇异。

由 $(I-A)(I-A)^{-1} = I$ 得

$$(I-A)^{-1} = I + A(I-A)^{-1}$$

收敛的充分条件及误差估计

证明

若 $I-A$ 奇异, 则 $(I-A)x=0$ 有非零解, 即存在 $\tilde{x} \neq 0$ 使得

$$\tilde{x} = A\tilde{x}$$

从而

$$\|\tilde{x}\| = \|A\tilde{x}\| \leq \|A\| \|\tilde{x}\|$$

因 $\|\tilde{x}\| > 0$, 故 $\|A\| \geq 1$, 这与已知矛盾, 从而 $I-A$ 必非奇异。

由 $(I-A)(I-A)^{-1} = I$ 得

$$(I-A)^{-1} = I + A(I-A)^{-1}$$

$$\Rightarrow \|(I-A)^{-1}\| \leq \|I\| + \|A\| \|(I-A)^{-1}\|$$

$$\Rightarrow \|(I-A)^{-1}\| \leq \frac{1}{1-\|A\|}$$

收敛的充分条件及误差估计

定理

对于迭代格式

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{M}\mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{g}, \quad k = 0, 1, \dots.$$

若 $\|\mathbf{M}\| = q < 1$ ，并假定 $\|\mathbf{I}\| = 1$ ，则

$$\|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*\| \leq \frac{q^k}{1 - q} \|\mathbf{x}^{(1)} - \mathbf{x}^{(0)}\|.$$

从该估计可计算出要得到满足精度要求的近似解需要迭代多少次，但实际计算时用它控制并不方便。

收敛的充分条件及误差估计

证明

由 $\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{M}^k \mathbf{e}^{(0)}$ 可知

$$\|\mathbf{e}^{(k)}\| = \|\mathbf{M}^k \mathbf{e}^{(0)}\| \leq \|\mathbf{M}\|^k \|\mathbf{e}^{(0)}\| = q^k \|\mathbf{e}^{(0)}\|$$

因 $\|\mathbf{M}\| < 1$, 故 $(\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1}$ 存在且 $\mathbf{x}^* = (\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1} \mathbf{g}$ 。

收敛的充分条件及误差估计

证明

由 $\mathbf{e}^{(k)} = \mathbf{M}^k \mathbf{e}^{(0)}$ 可知

$$\|\mathbf{e}^{(k)}\| = \|\mathbf{M}^k \mathbf{e}^{(0)}\| \leq \|\mathbf{M}\|^k \|\mathbf{e}^{(0)}\| = q^k \|\mathbf{e}^{(0)}\|$$

因 $\|\mathbf{M}\| < 1$, 故 $(\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1}$ 存在且 $\mathbf{x}^* = (\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1} \mathbf{g}$ 。于是

$$\begin{aligned} \mathbf{e}^{(0)} &= \mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}^* = \mathbf{x}^{(0)} - (\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1} \mathbf{g} = (\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1} ((\mathbf{I} - \mathbf{M})\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{g}) \\ &= (\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1} (\mathbf{x}^{(0)} - (\mathbf{M}\mathbf{x}^{(0)} + \mathbf{g})) = (\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1} (\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}^{(1)}) \end{aligned}$$

从而有

$$\|\mathbf{e}^{(0)}\| \leq \|(\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1}\| \|\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}^{(1)}\|.$$

注意到当 $\|\mathbf{M}\| = q < 1$ 时, 有

$$\|(\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1}\| \leq \frac{1}{1 - \|\mathbf{M}\|} = \frac{1}{1 - q}.$$

即知定理成立。

定理

若 $\|M\| = q < 1$ 且 $\|I\| = 1$, 则

$$\|x^{(k)} - x^*\| \leq \frac{q}{1-q} \|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|.$$

该定理表明, 可从相邻近似值的差来判别迭代法是否应该终止, 这对实际计算是非常好用的。

证明

因为

$$\begin{aligned}\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^* &= \mathbf{M}\mathbf{x}^{(k-1)} + \mathbf{g} - (\mathbf{M}\mathbf{x}^* + \mathbf{g}) = \mathbf{M}\mathbf{x}^{(k-1)} - \mathbf{M}\mathbf{x}^* \\ &= \mathbf{M}\mathbf{x}^{(k-1)} - \mathbf{M}(\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1}\mathbf{g} = \mathbf{M}(\mathbf{I} - \mathbf{M})^{-1}(\mathbf{x}^{(k-1)} - \mathbf{x}^{(k)}) \\ \Rightarrow \quad \|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*\| &\leq \frac{q}{1-q} \|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)}\|.\end{aligned}$$

即知定理成立。

收敛的充分条件及误差估计

- 用范数判定迭代法是否收敛虽然只是一个充分条件，但用起来比较方便。
- 常用 1 范数和 ∞ 范数来进行判定。
- 对 Jacobi 迭代而言，上述判别法基本令人满意，因为 Jacobi 迭代矩阵比较容易得到。
- 对 G-S 迭代而言，因为 G-S 迭代矩阵不那么好计算，故上述判别法不是那么方便。

若线性方程组的系数矩阵对称正定，会有一些更有意思的结论。

定理

若 A 对称且 $\forall i, a_{ii} > 0$, 则

Jacobi 迭代收敛 $\iff A, 2D-A$ 皆正定

证明

因 $a_{ii} > 0$, 故 D^{-1} 存在。

- 由

$$M_J = -D^{-1}(L + U) = -D^{-1}(A - D) = D^{-1/2}(I - D^{-1/2}AD^{-1/2})D^{1/2}$$

可知

$$M_J \sim I - D^{-1/2}AD^{-1/2}.$$

- 由 A 对称可知 $I - D^{-1/2}AD^{-1/2}$ 也对称, 从而其特征值为实数。

于是, M_J 的特征值为实数。

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

1、先证充分性。

$$\text{Jacobi 迭代收敛} \iff \rho(M_J) < 1 \iff \rho(I - D^{-1/2}AD^{-1/2}) < 1$$

$$\implies \begin{cases} D^{-1/2}AD^{-1/2} \text{ 的特征值} \in (0, 2) \implies A \text{ 正定} \\ 2I - D^{-1/2}AD^{-1/2} \text{ 的特征值} \in (0, 2) \end{cases}$$

又 $2I - D^{-1/2}AD^{-1/2} = D^{-1/2}(2D - A)D^{-1/2}$, 故 $2D - A$ 正定。

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

2、再证必要性。

$$\left. \begin{aligned} D^{1/2}(I - M_J)D^{-1/2} &= D^{-1/2}AD^{-1/2} \\ A \text{ 正定} \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow \lambda(I - M_J) > 0 \Rightarrow \lambda(M_J) < 1.$$

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

2、再证必要性。

$$\left. \begin{aligned} D^{1/2}(I - M_J)D^{-1/2} &= D^{-1/2}AD^{-1/2} \\ A \text{ 正定} \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow \lambda(I - M_J) > 0 \Rightarrow \lambda(M_J) < 1.$$

$$\left. \begin{aligned} D^{1/2}(I + M_J)D^{-1/2} &= D^{-1/2}(2D - A)D^{-1/2} \\ 2D - A \text{ 正定} \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow \lambda(I + M_J) > 0 \Rightarrow \lambda(M_J) > -1.$$

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

2、再证必要性。

$$\left. \begin{aligned} D^{1/2}(I - M_J)D^{-1/2} &= D^{-1/2}AD^{-1/2} \\ A \text{ 正定} \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow \lambda(I - M_J) > 0 \Rightarrow \lambda(M_J) < 1.$$

$$\left. \begin{aligned} D^{1/2}(I + M_J)D^{-1/2} &= D^{-1/2}(2D - A)D^{-1/2} \\ 2D - A \text{ 正定} \end{aligned} \right\}$$

$$\Rightarrow \lambda(I + M_J) > 0 \Rightarrow \lambda(M_J) > -1.$$

联立可得 $\rho(M_J) < 1$ ，从而 Jacobi 迭代收敛。

定理

A 对称正定 \Rightarrow Gauss-Seidel 迭代收敛

收敛的充分条件及误差估计

证明

设 λ 与 \boldsymbol{v} 为 $\boldsymbol{M}_{GS} = -(\boldsymbol{D} + \boldsymbol{L})^{-1} \boldsymbol{U}$ 的特征值与特征向量, 故有

$$\begin{aligned} -(\boldsymbol{D} + \boldsymbol{L})^{-1} \boldsymbol{U} \boldsymbol{v} = \lambda \boldsymbol{v} &\stackrel{\boldsymbol{U} = \boldsymbol{L}^T}{\iff} -(\boldsymbol{D} + \boldsymbol{L})^{-1} \boldsymbol{L}^T \boldsymbol{v} = \lambda \boldsymbol{v} \\ \implies -\lambda(\boldsymbol{D} + \boldsymbol{L}) \boldsymbol{v} = \boldsymbol{L}^T \boldsymbol{v} &\implies -\lambda \underbrace{\boldsymbol{v}^* \boldsymbol{D} \boldsymbol{v}}_{\delta} - \lambda \underbrace{\boldsymbol{v}^* \boldsymbol{L} \boldsymbol{v}}_{\alpha + i\beta} = \underbrace{\boldsymbol{v}^* \boldsymbol{L}^T \boldsymbol{v}}_{\alpha - i\beta} \end{aligned}$$

收敛的充分条件及误差估计

证明

设 λ 与 \mathbf{v} 为 $\mathbf{M}_{GS} = -(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1} \mathbf{U}$ 的特征值与特征向量, 故有

$$-(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1} \mathbf{U} \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v} \xLeftrightarrow{\mathbf{U} = \mathbf{L}^T} -(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1} \mathbf{L}^T \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$$

$$\Rightarrow -\lambda(\mathbf{D} + \mathbf{L}) \mathbf{v} = \mathbf{L}^T \mathbf{v} \Rightarrow -\lambda \underbrace{\mathbf{v}^* \mathbf{D} \mathbf{v}}_{\delta} - \lambda \underbrace{\mathbf{v}^* \mathbf{L} \mathbf{v}}_{\alpha + i\beta} = \underbrace{\mathbf{v}^* \mathbf{L}^T \mathbf{v}}_{\alpha - i\beta}$$

$$-\lambda\delta - \lambda(\alpha + i\beta) = \alpha - i\beta \xRightarrow{\text{取模}} |\lambda|^2 ((\delta + \alpha)^2 + \beta^2) = \alpha^2 + \beta^2$$

$$\Rightarrow |\lambda|^2 = \frac{\alpha^2 + \beta^2}{(\delta + \alpha)^2 + \beta^2} < 1?$$

收敛的充分条件及误差估计

证明

设 λ 与 \mathbf{v} 为 $\mathbf{M}_{GS} = -(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1} \mathbf{U}$ 的特征值与特征向量, 故有

$$\begin{aligned} -(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1} \mathbf{U} \mathbf{v} &= \lambda \mathbf{v} \xLeftrightarrow{\mathbf{U} = \mathbf{L}^T} -(\mathbf{D} + \mathbf{L})^{-1} \mathbf{L}^T \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v} \\ \Rightarrow -\lambda(\mathbf{D} + \mathbf{L}) \mathbf{v} &= \mathbf{L}^T \mathbf{v} \Rightarrow -\lambda \underbrace{\mathbf{v}^* \mathbf{D} \mathbf{v}}_{\delta} - \lambda \underbrace{\mathbf{v}^* \mathbf{L} \mathbf{v}}_{\alpha + i\beta} = \underbrace{\mathbf{v}^* \mathbf{L}^T \mathbf{v}}_{\alpha - i\beta} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} -\lambda\delta - \lambda(\alpha + i\beta) &= \alpha - i\beta \xrightarrow{\text{取模}} |\lambda|^2 ((\delta + \alpha)^2 + \beta^2) = \alpha^2 + \beta^2 \\ \Rightarrow |\lambda|^2 &= \frac{\alpha^2 + \beta^2}{(\delta + \alpha)^2 + \beta^2} < 1? \end{aligned}$$

事实上,

$$0 < \mathbf{v}^* \mathbf{A} \mathbf{v} = \mathbf{v}^* (\mathbf{D} + \mathbf{L} + \mathbf{L}^T) \mathbf{v} = \delta + 2\alpha$$

故

$$(\delta + \alpha)^2 + \beta^2 = \delta^2 + 2\alpha\delta + \alpha^2 + \beta^2 = \delta(\delta + 2\alpha) + \alpha^2 + \beta^2 > \alpha^2 + \beta^2.$$

定义：对角占优矩阵

设 $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ，对于不等式组

$$|a_{ii}| \geq \sum_{j=1, j \neq i}^n |a_{ij}|, \quad \forall i = 1, 2, \dots, n \quad (6)$$

- 若至少存在一个 i ，不等式严格成立，则称 A 弱严格对角占优；
- 若对所有 i ，不等式均严格成立，则称 A 严格对角占优。

定义：不可约矩阵

若存在 n 阶置换矩阵 (permutation matrix) P , 使得

$$PAP^T = \begin{bmatrix} A_{11} & 0 \\ A_{12} & A_{22} \end{bmatrix} \quad (7)$$

其中 $A_{11} \in \mathbb{R}^{r \times r}$, $A_{22} \in \mathbb{R}^{(n-r) \times (n-r)}$, 则称 A 可约 (reducible); 反之, 若不存在这样的置换矩阵, 则称 A 不可约 (irreducible).

收敛的充分条件及误差估计

若 A 可约, 则 $Ax = b$ 可化为

$$PAP^T Px = Pb$$

记 $Px = y$, $Pb = f$, 则有

$$\begin{bmatrix} A_{11} & 0 \\ A_{12} & A_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 \\ f_2 \end{bmatrix}, \quad y_1, f_1 \in \mathbb{R}^r, \quad y_2, f_2 \in \mathbb{R}^{n-r}.$$
$$\Rightarrow \begin{cases} A_{11}y_1 & = f_1 \\ A_{12}y_1 + A_{22}y_2 & = f_2. \end{cases}$$

这样, 就把一个求解 n 阶方程组的问题转化为求解两个低阶方程组的问题了。

定义：可约矩阵的等价定义

设 A 为 $n \geq 2$ 阶矩阵, $\mathcal{W} = \{1, 2, \dots, n\}$ 。若存在 \mathcal{W} 两个非空的子集 \mathcal{S} 和 \mathcal{T} 满足

$$\mathcal{S} \cup \mathcal{T} = \mathcal{W}, \quad \mathcal{S} \cap \mathcal{T} = \emptyset,$$

使得

$$a_{ij} = 0, \quad i \in \mathcal{S}, \quad j \in \mathcal{T},$$

则称 A 为可约的；否则称 A 为不可约的。

如果一个矩阵不可约，且是弱严格对角占优的，则称该矩阵是**不可约对角占优**的。

例

三对角矩阵

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

是不可约对角占优的。

收敛的充分条件及误差估计

定理

严格对角占优矩阵或不可约对角占优矩阵是非奇异的。

证明

1、先证严格对角占优矩阵非奇异。

若 A 奇异, 则 $A\mathbf{x} = 0$ 有非零解 \mathbf{x} 。不妨设 $|x_i| = \|\mathbf{x}\|_\infty = 1$, 则

$$|a_{ii}| = |a_{ii}x_i| = \left| \sum_{j=1, j \neq i} a_{ij}x_j \right| \leq \sum_{j=1, j \neq i} |a_{ij}|,$$

这与 A 严格对角占优矛盾。

证明

2、再证不可约对角占优矩阵非奇异。

若 A 奇异, 设 x 满足 $\|x\|_\infty = 1$ 使得 $Ax = 0$ 。令

$$\mathcal{S} = \{i: |x_i| = 1\}, \quad \mathcal{T} = \{k: |x_k| < 1\}$$

$$\Rightarrow \mathcal{S} \cup \mathcal{T} = \mathcal{W}, \quad \mathcal{S} \cap \mathcal{T} = \emptyset, \text{ 且 } \mathcal{T} \text{ 非空}$$

事实上, 若 \mathcal{T} 空, 则 $|x_i| = 1 (\forall i)$ 则

$$|a_{ii}| = |a_{ii}x_i| = \left| \sum_{j=1, j \neq i} a_{ij}x_j \right| \leq \sum_{j=1, j \neq i} |a_{ij}|, \quad \forall i$$

这与 A 弱严格对角占优矛盾。

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

$$A \text{不可约} \implies \exists i \in \mathcal{I}, k \in \mathcal{T} \text{ s.t. } a_{ik} \neq 0,$$

$$\implies |a_{ik}x_k| < |a_{ik}|$$

$$\begin{aligned} \implies |a_{ii}| &\leq \sum_{j \in \mathcal{I}, j \neq i} |a_{ij}| |x_j| + \sum_{k \in \mathcal{T}} |a_{ik}| |x_k| \\ &< \sum_{j \in \mathcal{I}, j \neq i} |a_{ij}| + \sum_{k \in \mathcal{T}} |a_{ik}| \\ &= \sum_{j \neq i} |a_{ij}| \end{aligned}$$

这与 A 弱严格对角占优矛盾。

推论

若 A 为对角元皆为正的对称矩阵，且严格对角占优或不可约对角占优，则 A 正定。

证明

设 $\lambda \leq 0$ ，考察矩阵 $A - \lambda I$ 。

$A - \lambda I$ 只是对角元上增加了一些正数

$\Rightarrow A - \lambda I$ 与 A 一样，是严格对角占优的或不可约对角占优的

$\Rightarrow A - \lambda I$ 非奇异

注意到 $\lambda \leq 0$ 的任意性，知 A 的特征值均大于 0，从而 A 正定。

收敛的充分条件及误差估计

定理

若 A 严格对角占优或不可约对角占优，则 Jacobi 迭代和 Gauss-Seidel 迭代收敛。

证明

A 严格对角占优或不可约对角占优 $\implies D$ 可逆

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

1、先证Jacobi 迭代收敛

若 M_J 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $\lambda D + L + U$

A 严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow \lambda D + L + U$ 也严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow \lambda D + L + U$ 非奇异

而

$$\lambda I - M_J = \lambda I + D^{-1}(L + U) = D^{-1}(\lambda D + L + U)$$

$$\Rightarrow \det(\lambda I - M_J) = \det(D^{-1}) \cdot \det(\lambda D + L + U) \neq 0$$

这与 λ 是 M_J 的特征值矛盾, 从而 $\rho(M_J) < 1 \Rightarrow$ Jacobi 迭代收敛。

收敛的充分条件及误差估计

证明 (续) :

2、再证 Gauss-Seidel 迭代收敛

若 M_{GS} 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $\lambda D - \lambda L - U$

A 严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow \lambda D + \lambda L + U$ 也严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow \lambda D + \lambda L + U$ 非奇异

而

$$\lambda I - M_{GS} = \lambda I + (D + L)^{-1} U = (D + L)^{-1} (\lambda D + \lambda L + U)$$

$$\Rightarrow \det(\lambda I - M_{GS}) = \det((D + L)^{-1}) \cdot \det(\lambda D + \lambda L + U) \neq 0$$

这与 λ 是 M_{GS} 的特征值矛盾, 从而 $\rho(M_{GS}) < 1 \Rightarrow$ Gauss-Seidel 迭代收敛。

超松弛迭代法

超松弛迭代法

超松弛迭代法 (SOR)

超松弛迭代法 (SOR)

超松弛迭代法 (SOR, Successive Over-Relax) 可看做是 G-S 迭代的加速。

超松弛迭代法 (SOR)

超松弛迭代法 (SOR, Successive Over-Relax) 可看做是 G-S 迭代的加速。

Gauss-Seidel 迭代:

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = -\mathbf{D}^{-1} \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U} \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{D}^{-1} \mathbf{b}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

超松弛迭代法 (SOR)

超松弛迭代法 (SOR, Successive Over-Relax) 可看做是 G-S 迭代的加速。

Gauss-Seidel 迭代:

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = -\mathbf{D}^{-1} \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U} \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{D}^{-1} \mathbf{b}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

由

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^{(k+1)} &= \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{r}^{(k)}, \\ \mathbf{r}^{(k)} &= -\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U} \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{D}^{-1} \mathbf{b} \\ &= \mathbf{D}^{-1} [\mathbf{b} - \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - (\mathbf{D} + \mathbf{U}) \mathbf{x}^{(k)}] \end{aligned}$$

可看出,

超松弛迭代法 (SOR)

超松弛迭代法 (SOR, Successive Over-Relax) 可看做是 G-S 迭代的加速。

Gauss-Seidel 迭代:

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = -\mathbf{D}^{-1} \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U} \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{D}^{-1} \mathbf{b}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

由

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^{(k+1)} &= \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{r}^{(k)}, \\ \mathbf{r}^{(k)} &= -\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U} \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{D}^{-1} \mathbf{b} \\ &= \mathbf{D}^{-1} [\mathbf{b} - \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - (\mathbf{D} + \mathbf{U}) \mathbf{x}^{(k)}] \end{aligned}$$

可看出, 对 Gauss-Seidel 迭代来说, $\mathbf{x}^{(k+1)}$ 可看作对 $\mathbf{x}^{(k)}$ 加上修正项 $\mathbf{r}^{(k)}$ 而得到。

超松弛迭代法 (SOR)

若在 $\mathbf{r}^{(k)}$ 前加一个参数 ω ，便得松弛法

$$\begin{aligned}\mathbf{x}^{(k+1)} &= \mathbf{x}^{(k)} + \omega \mathbf{r}^{(k)} \\ &= (1 - \omega) \mathbf{x}^{(k)} + \omega (-\mathbf{D}^{-1} \mathbf{L} \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U} \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{D}^{-1} \mathbf{b}),\end{aligned}\tag{8}$$

其中 ω 叫做松弛因子。

- $\omega > 1 \rightarrow$ 超松弛 (SOR)
- $\omega < 1 \rightarrow$ 低松弛
- $\omega = 1 \rightarrow$ Gauss-Seidel 迭代

超松弛迭代法 (SOR)

定义 : SOR

(8) 可改写为

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{M}_\omega \mathbf{x}^{(k)} + \omega(\mathbf{D} + \omega \mathbf{L})^{-1} \mathbf{b}$$

其中

$$\mathbf{M}_\omega = (\mathbf{D} + \omega \mathbf{L})^{-1} [(1 - \omega) \mathbf{D} - \omega \mathbf{U}]$$

为松弛法的迭代矩阵。

超松弛迭代法 (SOR)

- 超松弛迭代法是解大型方程组，特别是大型稀疏矩阵方程组的有效方法之一。
- 具有计算公式简单、程序设计容易、占用计算机内存单元较少等优点。
- 只要松弛因子 ω 选择得好，其收敛速度就会加快。

超松弛迭代法 (SOR)

例

分别用 Jacobi、Gauss-Seidel 和 SOR 求解

$$\begin{pmatrix} 5 & 1 & -1 & -2 \\ 2 & 8 & 1 & 3 \\ 1 & -2 & -4 & -1 \\ -1 & 3 & 2 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -6 \\ 6 \\ 12 \end{pmatrix}$$

- 终止条件:

$$\max |\Delta x_i| < \max |x_i^{(k+1)} - x_i^{(k)}| < 10^{-5}$$

- 精确解:

$$x^* = (1, -2, -1, 3)^T$$

超松弛迭代法 (SOR)

解 (Jacobi) :

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = x_1^{(k)} + \frac{1}{5} (-2 - 5x_1^{(k)} - x_2^{(k)} + x_3^{(k)} + 2x_4^{(k)}) \\ x_2^{(k+1)} = x_2^{(k)} + \frac{1}{8} (-6 - 2x_1^{(k)} - 8x_2^{(k)} - x_3^{(k)} - 3x_4^{(k)}) \\ x_3^{(k+1)} = x_3^{(k)} - \frac{1}{4} (6 - x_1^{(k)} + 2x_2^{(k)} + 4x_3^{(k)} + x_4^{(k)}) \\ x_4^{(k+1)} = x_4^{(k)} + \frac{1}{7} (12 + x_1^{(k)} - 3x_2^{(k)} - 2x_3^{(k)} - 7x_4^{(k)}) \end{cases}$$

超松弛迭代法 (SOR)

解 (Jacobi) :

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = x_1^{(k)} + \frac{1}{5} (-2 - 5x_1^{(k)} - x_2^{(k)} + x_3^{(k)} + 2x_4^{(k)}) \\ x_2^{(k+1)} = x_2^{(k)} + \frac{1}{8} (-6 - 2x_1^{(k)} - 8x_2^{(k)} - x_3^{(k)} - 3x_4^{(k)}) \\ x_3^{(k+1)} = x_3^{(k)} - \frac{1}{4} (6 - x_1^{(k)} + 2x_2^{(k)} + 4x_3^{(k)} + x_4^{(k)}) \\ x_4^{(k+1)} = x_4^{(k)} + \frac{1}{7} (12 + x_1^{(k)} - 3x_2^{(k)} - 2x_3^{(k)} - 7x_4^{(k)}) \end{cases}$$

迭代 24 次后, 近似解为

$$x^{(24)} = (0.9999941, -1.9999950, -1.0000040, 2.9999990)^T$$

超松弛迭代法 (SOR)

解 (GS) :

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = x_1^{(k)} + \frac{1}{5} (-2 - 5x_1^{(k)} - x_2^{(k)} + x_3^{(k)} + 2x_4^{(k)}) \\ x_2^{(k+1)} = x_2^{(k)} + \frac{1}{8} (-6 - 2x_1^{(k+1)} - 8x_2^{(k)} - x_3^{(k)} - 3x_4^{(k)}) \\ x_3^{(k+1)} = x_3^{(k)} - \frac{1}{4} (6 - x_1^{(k+1)} + 2x_2^{(k+1)} + 4x_3^{(k)} + x_4^{(k)}) \\ x_4^{(k+1)} = x_4^{(k)} + \frac{1}{7} (12 - x_1^{(k+1)} - 3x_2^{(k+1)} - 2x_3^{(k+1)} - 7x_4^{(k)}) \end{cases}$$

超松弛迭代法 (SOR)

解 (GS) :

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = x_1^{(k)} + \frac{1}{5} (-2 - 5x_1^{(k)} - x_2^{(k)} + x_3^{(k)} + 2x_4^{(k)}) \\ x_2^{(k+1)} = x_2^{(k)} + \frac{1}{8} (-6 - 2x_1^{(k+1)} - 8x_2^{(k)} - x_3^{(k)} - 3x_4^{(k)}) \\ x_3^{(k+1)} = x_3^{(k)} - \frac{1}{4} (6 - x_1^{(k+1)} + 2x_2^{(k+1)} + 4x_3^{(k)} + x_4^{(k)}) \\ x_4^{(k+1)} = x_4^{(k)} + \frac{1}{7} (12 - x_1^{(k+1)} - 3x_2^{(k+1)} - 2x_3^{(k+1)} - 7x_4^{(k)}) \end{cases}$$

迭代 14 次后, 近似解为

$$x^{(14)} = (0.9999966, -1.9999970, -1.0000040, 2.9999990)^T$$

超松弛迭代法 (SOR)

解 (SOR) :

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = x_1^{(k)} + \frac{\omega}{5} (-2 & -5x_1^{(k)} & -x_2^{(k)} & +x_3^{(k)} & +2x_4^{(k)}) \\ x_2^{(k+1)} = x_2^{(k)} + \frac{\omega}{8} (-6 & -2x_1^{(k+1)} & -8x_2^{(k)} & -x_3^{(k)} & -3x_4^{(k)}) \\ x_3^{(k+1)} = x_3^{(k)} - \frac{\omega}{4} (6 & -x_1^{(k+1)} & +2x_2^{(k+1)} & +4x_3^{(k)} & +x_4^{(k)}) \\ x_4^{(k+1)} = x_4^{(k)} + \frac{\omega}{7} (12 & x_1^{(k+1)} & -3x_2^{(k+1)} & -2x_3^{(k+1)} & -7x_4^{(k)}) \end{cases}$$

超松弛迭代法 (SOR)

解 (SOR) :

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = x_1^{(k)} + \frac{\omega}{5} (-2 & -5x_1^{(k)} & -x_2^{(k)} & +x_3^{(k)} & +2x_4^{(k)}) \\ x_2^{(k+1)} = x_2^{(k)} + \frac{\omega}{8} (-6 & -2x_1^{(k+1)} & -8x_2^{(k)} & -x_3^{(k)} & -3x_4^{(k)}) \\ x_3^{(k+1)} = x_3^{(k)} - \frac{\omega}{4} (6 & -x_1^{(k+1)} & +2x_2^{(k+1)} & +4x_3^{(k)} & +x_4^{(k)}) \\ x_4^{(k+1)} = x_4^{(k)} + \frac{\omega}{7} (12 & x_1^{(k+1)} & -3x_2^{(k+1)} & -2x_3^{(k+1)} & -7x_4^{(k)}) \end{cases}$$

取 $\omega = 1.15$, 迭代 8 次后, 近似解为

$$x^{(8)} = (0.9999965, -1.9999970, -1.0000010, 2.9999990)^T$$

超松弛迭代法

收敛性分析

定义：超松弛迭代法

SOR 迭代格式为

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = \mathbf{M}_\omega \mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{g}$$

其中

$$\mathbf{M}_\omega = (\mathbf{D} + \omega \mathbf{L})^{-1} [(1 - \omega) \mathbf{D} - \omega \mathbf{U}]$$

$$\mathbf{g} = \omega (\mathbf{D} + \omega \mathbf{L})^{-1} \mathbf{b}.$$

定理：充分必要条件

$$\text{SOR 收斂} \iff \rho(\mathbf{M}_\omega) < 1$$

定理：必要条件

$$\text{SOR 收斂} \implies 0 < \omega < 2.$$

定理：必要条件

$$\text{SOR 收敛} \implies 0 < \omega < 2.$$

该定理表明，对任何系数矩阵，若要 SOR 收敛，必须选取松弛因子 $\omega \in (0, 2)$ 。

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 M_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(M_\omega) < 1$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 M_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(M_\omega) < 1$$

$$\implies$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 \mathbf{M}_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(\mathbf{M}_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(\mathbf{M}_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 \mathbf{M}_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(\mathbf{M}_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(\mathbf{M}_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

$$\mathbf{M}_\omega = (\mathbf{I} + \omega \mathbf{D}^{-1} \mathbf{L})^{-1} [(1 - \omega) \mathbf{I} - \omega \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U}]$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 \mathbf{M}_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(\mathbf{M}_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(\mathbf{M}_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

$$\mathbf{M}_\omega = (\mathbf{I} + \omega \mathbf{D}^{-1} \mathbf{L})^{-1} [(1 - \omega) \mathbf{I} - \omega \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U}]$$

$$\det[(1 - \omega) \mathbf{I} - \omega \mathbf{D}^{-1} \mathbf{U}] = (1 - \omega)^n$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 M_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(M_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(M_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

$$M_\omega = (I + \omega D^{-1}L)^{-1}[(1 - \omega)I - \omega D^{-1}U]$$

$$\det[(1 - \omega)I - \omega D^{-1}U] = (1 - \omega)^n$$

$$\det[(I + \omega D^{-1}L)^{-1}] = 1$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 M_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(M_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(M_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

$$\left. \begin{aligned} M_\omega &= (I + \omega D^{-1}L)^{-1}[(1 - \omega)I - \omega D^{-1}U] \\ \det[(1 - \omega)I - \omega D^{-1}U] &= (1 - \omega)^n \\ \det[(I + \omega D^{-1}L)^{-1}] &= 1 \end{aligned} \right\}$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 M_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(M_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(M_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

$$\left. \begin{aligned} M_\omega &= (I + \omega D^{-1}L)^{-1}[(1 - \omega)I - \omega D^{-1}U] \\ \det[(1 - \omega)I - \omega D^{-1}U] &= (1 - \omega)^n \\ \det[(I + \omega D^{-1}L)^{-1}] &= 1 \end{aligned} \right\}$$

$$\implies |\det(M_\omega)| = |(1 - \omega)^n|$$

收敛性分析

证明

设 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 为 M_ω 的 n 个特征值。

$$\text{SOR 收敛} \iff \rho(M_\omega) < 1$$

$$\implies |\det(M_\omega)| = |\lambda_1 \cdot \lambda_2 \cdots \lambda_n| < 1$$

$$\left. \begin{aligned} M_\omega &= (I + \omega D^{-1}L)^{-1}[(1-\omega)I - \omega D^{-1}U] \\ \det[(1-\omega)I - \omega D^{-1}U] &= (1-\omega)^n \\ \det[(I + \omega D^{-1}L)^{-1}] &= 1 \end{aligned} \right\}$$

$$\implies |\det(M_\omega)| = |(1-\omega)^n|$$

从而

$$|(1-\omega)^n| < 1 \implies |1-\omega| < 1 \implies 0 < \omega < 2.$$

定理

严格对角占优或不可约对角占优
 $\omega \in (0, 1)$ } \Rightarrow SOR 收敛

收敛性分析

证明

假定 \mathbf{M}_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} - \lambda\omega\mathbf{L} - \omega\mathbf{U}$

收敛性分析

证明

假定 M_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)D - \lambda\omega L - \omega U$

A 严格对角占优或不可约对角占优及 $\lambda - 1 + \omega > \lambda\omega$

收敛性分析

证明

假定 M_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} - \lambda\omega\mathbf{L} - \omega\mathbf{U}$

\mathbf{A} 严格对角占优或不可约对角占优及 $\lambda - 1 + \omega > \lambda\omega$

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 也严格对角占优或不可约对角占优

收敛性分析

证明

假定 M_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} - \lambda\omega\mathbf{L} - \omega\mathbf{U}$

\mathbf{A} 严格对角占优或不可约对角占优及 $\lambda - 1 + \omega > \lambda\omega$

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 也严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 非奇异

收敛性分析

证明

假定 M_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} - \lambda\omega\mathbf{L} - \omega\mathbf{U}$

\mathbf{A} 严格对角占优或不可约对角占优及 $\lambda - 1 + \omega > \lambda\omega$

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 也严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 非奇异

而

$$\begin{aligned}\lambda\mathbf{I} - \mathbf{M}_\omega &= \lambda\mathbf{I} - (\mathbf{D} + \omega\mathbf{L})^{-1}[(1 - \omega)\mathbf{D} + \omega\mathbf{U}] \\ &= (\mathbf{D} + \omega\mathbf{L})^{-1}[(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}]\end{aligned}$$

收敛性分析

证明

假定 M_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} - \lambda\omega\mathbf{L} - \omega\mathbf{U}$

\mathbf{A} 严格对角占优或不可约对角占优及 $\lambda - 1 + \omega > \lambda\omega$

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 也严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 非奇异

而

$$\begin{aligned}\lambda\mathbf{I} - \mathbf{M}_\omega &= \lambda\mathbf{I} - (\mathbf{D} + \omega\mathbf{L})^{-1}[(1 - \omega)\mathbf{D} + \omega\mathbf{U}] \\ &= (\mathbf{D} + \omega\mathbf{L})^{-1}[(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}] \\ &\Rightarrow \det(\lambda\mathbf{I} - \mathbf{M}_\omega) \neq 0\end{aligned}$$

收敛性分析

证明

假定 M_ω 的某个特征值 $|\lambda| \geq 1$, 考察 $(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} - \lambda\omega\mathbf{L} - \omega\mathbf{U}$

\mathbf{A} 严格对角占优或不可约对角占优及 $\lambda - 1 + \omega > \lambda\omega$

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 也严格对角占优或不可约对角占优

$\Rightarrow (\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}$ 非奇异

而

$$\begin{aligned}\lambda\mathbf{I} - \mathbf{M}_\omega &= \lambda\mathbf{I} - (\mathbf{D} + \omega\mathbf{L})^{-1}[(1 - \omega)\mathbf{D} + \omega\mathbf{U}] \\ &= (\mathbf{D} + \omega\mathbf{L})^{-1}[(\lambda - 1 + \omega)\mathbf{D} + \lambda\omega\mathbf{L} + \omega\mathbf{U}] \\ &\Rightarrow \det(\lambda\mathbf{I} - \mathbf{M}_\omega) \neq 0\end{aligned}$$

这与 λ 是 M_ω 的特征值矛盾, 从而 $\rho(M_\omega) < 1 \Rightarrow$ 松弛法收敛。

定理

对于实对称正定矩阵,

$$\omega \in (0, 2) \iff \text{SOR 收敛}$$

证明

设 λ 与 \mathbf{v} 是 \mathbf{M}_ω 的特征值与特征向量, 故

$$(\mathbf{D} + \omega \mathbf{L})^{-1} [(1 - \omega) \mathbf{D} - \omega \mathbf{U}] \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v},$$

因 $\mathbf{U} = \mathbf{L}^T$, 故

$$(\mathbf{D} + \omega \mathbf{L})^{-1} [(1 - \omega) \mathbf{D} - \omega \mathbf{L}^T] \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$$

$$\implies [(1 - \omega) \mathbf{D} - \omega \mathbf{L}^T] \mathbf{v} = \lambda (\mathbf{D} + \omega \mathbf{L}) \mathbf{v}$$

$$\implies \lambda [\mathbf{v}^* \mathbf{D} \mathbf{v} + \omega \mathbf{v}^* \mathbf{L} \mathbf{v}] = (1 - \omega) \mathbf{v}^* \mathbf{D} \mathbf{v} - \omega \mathbf{v}^* \mathbf{L}^T \mathbf{v}$$

令

$$\mathbf{v}^* \mathbf{D} \mathbf{v} = \delta$$

$$\mathbf{v}^* \mathbf{L} \mathbf{v} = \alpha + i\beta \implies \mathbf{v}^* \mathbf{L}^T \mathbf{v} = \alpha - i\beta.$$

收敛性分析

证明 (续) :

$$\lambda[\delta + \omega(\alpha + i\beta)] = (1 - \omega)\delta - \omega(\alpha - i\beta)$$

收敛性分析

证明 (续) :

$$\lambda[\delta + \omega(\alpha + i\beta)] = (1 - \omega)\delta - \omega(\alpha - i\beta)$$

$$\xRightarrow{\text{取模}} |\lambda|^2 = \frac{[(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2}{(\delta - \omega\alpha)^2 + \omega^2\beta^2} < 1?$$

收敛性分析

证明 (续) :

$$\lambda[\delta + \omega(\alpha + i\beta)] = (1 - \omega)\delta - \omega(\alpha - i\beta)$$

$$\xrightarrow{\text{取模}} |\lambda|^2 = \frac{[(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2}{(\delta - \omega\alpha)^2 + \omega^2\beta^2} < 1?$$

事实上,

$$\begin{aligned} & [(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2 - (\delta - \omega\alpha)^2 - \omega^2\beta^2 \\ = & (1 - \omega)^2\delta^2 - 2(1 - \omega)\omega\delta\alpha - \delta^2 + 2\omega\delta\alpha \\ = & [(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 - (\delta - \omega\alpha)^2 \\ = & \omega\delta(\delta - 2\alpha)(\omega - 2) \end{aligned}$$

收敛性分析

证明 (续) :

$$\lambda[\delta + \omega(\alpha + i\beta)] = (1 - \omega)\delta - \omega(\alpha - i\beta)$$

$$\xrightarrow{\text{取模}} |\lambda|^2 = \frac{[(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2}{(\delta - \omega\alpha)^2 + \omega^2\beta^2} < 1?$$

事实上,

$$\begin{aligned} & [(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2 - (\delta - \omega\alpha)^2 - \omega^2\beta^2 \\ = & (1 - \omega)^2\delta^2 - 2(1 - \omega)\omega\delta\alpha - \delta^2 + 2\omega\delta\alpha \\ = & [(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 - (\delta - \omega\alpha)^2 \\ = & \omega\delta(\delta - 2\alpha)(\omega - 2) \end{aligned}$$

$$\mathbf{A} \text{正定} \implies \left. \begin{array}{l} \delta > 0, \quad \delta - 2\alpha > 0 \\ 0 < \omega < 2 \end{array} \right\} \implies \omega\delta(\delta - 2\alpha)(\omega - 2) < 0$$

收敛性分析

证明 (续) :

$$\lambda[\delta + \omega(\alpha + i\beta)] = (1 - \omega)\delta - \omega(\alpha - i\beta)$$

$$\xrightarrow{\text{取模}} |\lambda|^2 = \frac{[(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2}{(\delta - \omega\alpha)^2 + \omega^2\beta^2} < 1?$$

事实上,

$$\begin{aligned} & [(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 + \omega^2\beta^2 - (\delta - \omega\alpha)^2 - \omega^2\beta^2 \\ = & (1 - \omega)^2\delta^2 - 2(1 - \omega)\omega\delta\alpha - \delta^2 + 2\omega\delta\alpha \\ = & [(1 - \omega)\delta - \omega\alpha]^2 - (\delta - \omega\alpha)^2 \\ = & \omega\delta(\delta - 2\alpha)(\omega - 2) \end{aligned}$$

$$\mathbf{A} \text{正定} \implies \left. \begin{array}{l} \delta > 0, \quad \delta - 2\alpha > 0 \\ 0 < \omega < 2 \end{array} \right\} \implies \omega\delta(\delta - 2\alpha)(\omega - 2) < 0 \iff |\lambda|^2 < 1.$$