

# 第九章 特征值问题的数值解法

## § 1 幂法与反幂法

## § 2 对称Jacobi迭代法

## § 3 QR迭代法



## § 1 幂法与反幂法

### □ 回顾

✓ 设 $A$ 是 $n$ 阶方阵，若数 $\lambda$ 和非零向量 $x$ 满足 $Ax = \lambda x$ ，则称 $\lambda$ 为 $A$ 的特征值， $x$ 为 $A$ 的对应于 $\lambda$ 的特征向量。

✓  $\lambda$ 是 $A$ 的特征值  $\Leftrightarrow (\lambda E - A)x = 0$ ，其中 $x \neq 0$

$\Leftrightarrow$  方程 $(\lambda E - A)x = 0$ 有非零解

✓ 特征多项式： $f(\lambda) = |\lambda E - A| = \begin{vmatrix} \lambda - a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & \lambda - a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & \lambda - a_{nn} \end{vmatrix}$

$$= \lambda^n - c_1 \lambda^{n-1} + \cdots + (-1)^{n-1} c_{n-1} \lambda + (-1)^n c_n$$

特征方程： $f(\lambda) = |\lambda E - A| = 0$

✓ 矩阵相似对角化:  $\exists$ 可逆矩阵 $P$ ,使得 $P^{-1}AP = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{bmatrix}$

其中 $(\lambda_i, \alpha_i)$ 为 $A$ 的特征对,  $P = [\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n]$ .

✓  $A$ 可相似对角化  $\Leftrightarrow A$ 有 $n$ 个线性无关的特征向量  
(可构成 $R^n$ 的基底)。

✓ 实对称矩阵一定相似对角化:  $\exists$ 正交矩阵 $Q$ ,使得

$$Q^T A Q = Q^{-1} A Q = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{bmatrix}$$

## □ 幂法

假设  $A \in R^{n \times n}$  有  $n$  个线性无关的特征向量， $A$  的  $n$  个特征值按模大小排列

$$|\lambda_1| > |\lambda_2| \geq \dots \geq |\lambda_n|$$

对应的特征向量为  $x_1, x_2, \dots, x_n$  ( $R^n$  的一个基底)

任取  $v_0 \in R^n$  ( $v_0 \neq 0$ )，并设  $v_0$  在基底  $x_1, x_2, \dots, x_n$  下的坐标为

$$v_0 = \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n \quad (\alpha_1 \neq 0)$$

考察：

$$v_k = A^k v_0$$

$$= \alpha_1 \lambda_1^k x_1 + \alpha_2 \lambda_2^k x_2 + \dots + \alpha_n \lambda_n^k x_n$$

$$= \lambda_1^k \left( \alpha_1 x_1 + \alpha_2 \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right)^k x_2 + \dots + \alpha_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1}\right)^k x_n \right)$$

$$\triangleq \lambda_1^k (\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k)$$

由于

$$\left| \frac{\lambda_i}{\lambda_1} \right| < 1 \quad (i = 2, \dots, n)$$

故

$$\varepsilon_k \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow \infty)$$

$$\therefore v_k \xrightarrow{k \rightarrow +\infty} x_1$$

$k$  充分大  $x_1 \approx v_k$

$$v_k = A^k v_0 = \dots = \lambda_1^k (\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k)$$

又因为

$$Ax_1 = \lambda_1 x_1$$

两边左乘 $x_1^T$

$$x_1^T Ax_1 = x_1^T (\lambda_1 x_1) = \lambda_1 x_1^T x_1$$

所以

$$\lambda_1 = \frac{x_1^T Ax_1}{x_1^T x_1} \approx \frac{v_k^T Av_k}{v_k^T v_k}$$

## 问题

✓ 如果  $|\lambda_1| > 1$ , 则  $v_k = A^k v_0 \rightarrow \infty (\lambda_1^k \rightarrow \infty)$ , 产生**计算溢出**;

✓ 如果  $|\lambda_1| < 1$ , 则  $v_k = A^k v_0 \rightarrow 0 (\lambda_1^k \rightarrow 0)$ ,  $v_k = 0$ : **非特征向量**;



## 具体算法

1 取  $v_0 \in R^n$ , 满足  $\|v_0\|_2 = 1$  (要求  $\alpha_1 \neq 0$ )

$$\begin{cases} u_k = Av_{k-1} \\ v_k = \frac{u_k}{\|u_k\|_2}, k = 1, 2, \dots \\ m_k = v_k^T Av_k \end{cases}$$

则有  $\lim_{k \rightarrow \infty} v_k = \pm \frac{x_1}{\|x_1\|_2}$  和  $\lim_{k \rightarrow \infty} m_k = \lambda_1$ .

证明  $\because v_k = \frac{u_k}{\|u_k\|_2} = \frac{Av_{k-1}}{\|u_k\|_2} = \frac{A^2 v_{k-2}}{\|u_k\|_2 \cdot \|u_{k-1}\|_2} = \dots = \frac{A^k v_0}{\|A^k v_0\|_2}$

而  $A^k v_0 = \lambda_1^k (\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k), \varepsilon_k \rightarrow 0$

$$\therefore v_k = \frac{\lambda_1^k (\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k)}{|\lambda_1^k| \cdot \|\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k\|_2} \rightarrow \pm \frac{x_1}{\|x_1\|_2}, \text{ 即 } v_k \rightarrow x_1.$$

$$m_k = v_k^T Av_k = \frac{\lambda_1^k (\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k)^T \cdot \lambda_1^{k+1} (\alpha_1 x_1 + \varepsilon_{k+1})}{|\lambda_1|^k \cdot \|\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k\|_2 \cdot |\lambda_1|^k \cdot \|\alpha_1 x_1 + \varepsilon_k\|_2} = \frac{\lambda_1^{2k+1}}{\lambda_1^{2k}} \cdot \frac{\alpha_1^2 x_1^T x_1 + \xi_k}{\alpha_1^2 x_1^T x_1 + \eta_k} \rightarrow \lambda_1$$

2 迭代结束标准:  $\|Av_k - m_k v_k\|_2 < \varepsilon$

3 收敛速度:  $\varepsilon_k = O\left(\left|\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right|^k\right)$

$\left|\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right|$  为收敛因子, 如果  $\left|\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right| \approx 1$ , 则收敛很慢;

4 其他格式

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{任取 } v_0 \in R^n (\alpha_1 \neq 0) \\ u_k = Av_{k-1} \\ m_k = \max(u_k) \\ v_k = \frac{u_k}{m_k} \end{array} \right. \quad \text{则 } v_k \rightarrow x_1, m_k \rightarrow \pm \lambda_1 (|m_k| \rightarrow |\lambda_1|).$$

## □ 反幂法

1 假设可逆矩阵A的值  $|\lambda_1| \geq |\lambda_2| \geq \dots \geq |\lambda_{n-1}| > |\lambda_n|$ , 则  $A^{-1}$  的特征值  $\left| \frac{1}{\lambda_n} \right| > \left| \frac{1}{\lambda_{n-1}} \right| \geq \dots$ , 将幂法用于  $A^{-1}$ , 则可求得A的按模最小的特征值。

2 位移反幂法 假设  $\tilde{\lambda}_m$  是  $\lambda_m$  的近似值, 求  $\lambda_m$  及其对应的特征向量

一般地,  $0 < |\tilde{\lambda}_m - \lambda_m| \ll |\tilde{\lambda}_m - \lambda_i|, (i \neq m)$ ,

考虑矩阵  $A - \tilde{\lambda}_m I$  的特征值  $\lambda_i - \tilde{\lambda}_m$  按模最小的特征值  $\lambda_m - \tilde{\lambda}_m$

对  $A - \tilde{\lambda}_m I$  应用反幂法: 取  $v_0 (\alpha_1 \neq 0)$ ,

$$\begin{cases} u_k = (A - \tilde{\lambda}_m I)^{-1} v_{k-1} \Leftrightarrow (A - \tilde{\lambda}_m I) u_k = v_{k-1} \\ v_k = \frac{u_k}{\|u_k\|_2} \\ m_k = v_k^T A v_k \rightarrow \lambda_m \end{cases}, k = 1, 2, \dots$$

则当  $k$  充分大时,  $v_k$  是  $(A - \tilde{\lambda}_m I)^{-1}$  的近似特征向量, 也是  $A$  的近似特征向量。



## § 2 对称Jacobi迭代法

### □ 问题

设 $A$ 是 $n$ 阶实对称矩阵, 求 $A$ 的所有特征值和对应的特征向量。

### □ 基本结论

$n$ 阶实对称矩阵 $A$ 一定可以正交相似对角化, 即 $\exists Q(Q^T Q=I)$ , 使得

$$Q^T A Q = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{pmatrix}$$

其中 $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ 是 $A$ 的 $n$ 个特征值。

## □ 计算公式

✓ 2阶是对称矩阵的相似对角化

$$A = \begin{bmatrix} a_{pp} & a_{pq} \\ a_{qp} & a_{qq} \end{bmatrix} \quad (a_{pq} = a_{qp} \neq 0)$$

利用Givens变换矩阵

$$Q = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \equiv \begin{bmatrix} c & s \\ -s & c \end{bmatrix}$$

使得 $Q^T A Q$ 变成对角矩阵，经计算

$$Q^T A Q = \begin{bmatrix} c^2 a_{pp} - 2cs a_{pq} + s^2 a_{qq} & c^2 a_{pq} + cs(a_{pp} - a_{qq}) - s^2 a_{pq} \\ c^2 a_{pq} + cs(a_{pp} - a_{qq}) - s^2 a_{pq} & c^2 a_{qq} + 2cs a_{pq} + s^2 a_{pp} \end{bmatrix}$$

令

$$c^2 a_{pq} + cs(a_{pp} - a_{qq}) - s^2 a_{pq} = 0$$

$$c^2 a_{pq} + cs(a_{pp} - a_{qq}) - s^2 a_{pq} = 0$$

即

$$\left(\frac{s}{c}\right)^2 + \frac{a_{qq} - a_{pp}}{a_{pq}} \frac{s}{c} - 1 = 0$$

令

$$t = \frac{s}{c} (= \tan \theta), \quad d = \frac{a_{qq} - a_{pp}}{2a_{pq}}$$

可得

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

由二次多项式求根公式，解得 ( $|\theta| \leq \pi/4, |t| \leq 1$ )

$$t = \frac{\text{sign}(d)}{|d| + \sqrt{1 + d^2}}$$

所以

$$c = \frac{1}{\sqrt{1 + t^2}}, \quad s = c \cdot t$$

✓  $n$ 阶是对称矩阵

$$A = \begin{bmatrix} \ddots & & & & \ddots \\ & a_{pp} & \cdots & a_{pq} & \\ & \vdots & \ddots & \vdots & \\ & a_{qp} & \cdots & a_{qq} & \\ & \ddots & & & \ddots \end{bmatrix}$$

如果  $a_{pq} = a_{qp} \neq 0 (p < q)$ , 令

$$Q = G(p, q; \theta) = \begin{bmatrix} I & & & & \\ & c & & s & \\ & & I & & \\ & & & -s & c \\ & & & & & I \end{bmatrix} \begin{matrix} p \\ q \\ p \\ q \end{matrix}$$

则  $Q^T A Q$  将  $a_{pq}$  和  $a_{qp}$  化为 0, 且只改变  $A$  的第  $p, q$  行和列元素, 其他不变。

✓. 一个例子

用古典Jacobi迭代法求  $A = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 5 & 1 \\ 2 & 1 & 6 \end{pmatrix}$  的全部特征值。

解 记  $A^0 = A$ , 取  $p = 1, q = 2, a_{pq}^0 = a_{12}^0 = 2$ , 则

$$s = \frac{a_{11}^{(0)} - a_{22}^{(0)}}{2a_{12}^{(0)}} = -0.25, \quad t = -0.780776$$

$$\cos \theta = (1 + t^2)^{-\frac{1}{2}} = 0.788206, \quad \sin \theta = t \cos \theta = -0.615412$$

故  $Q = G(p, q; \theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.788206 & 0.615412 & 0 \\ -0.615412 & 0.788206 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

所以  $A^{(1)} = Q_1^T A^{(0)} Q_1 = \begin{pmatrix} 2.438448 & 0 & 0.961 \\ 0 & 6.561552 & 2.020190 \\ 0.961 & 2.020190 & 6 \end{pmatrix}$

再取  $p = 2, q = 3, a_{pq}^1 = a_{23}^1 = 2.020190$ , 则类似可得

$$A^{(2)} = \begin{pmatrix} 2.438448 & 0.631026 & 0.724794 \\ 0.631026 & 8.320386 & 0 \\ 0.724794 & 0 & 4.241166 \end{pmatrix}$$

$$A^{(3)} = \begin{pmatrix} 2.183185 & 0.595192 & 0 \\ 0.595192 & 8.320386 & 0.209614 \\ 0 & 0.209614 & 4.496424 \end{pmatrix}$$

$$A^{(4)} = \begin{pmatrix} 2.125995 & 0 & -0.020048 \\ 0 & 8.377576 & 0.208653 \\ -0.020048 & 0.208653 & 4.496424 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{A}^{(5)} = \begin{pmatrix} 2.125995 & -0.001073 & -0.020019 \\ -0.001073 & 8.388761 & 0 \\ -0.020019 & 0 & 4.485239 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{A}^{(6)} = \begin{pmatrix} 2.125825 & -0.001072 & 0 \\ 0 & 8.388761 & 0.000009 \\ -0.001072 & 0.000009 & 4.485401 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{A}^{(7)} = \begin{pmatrix} 2.125825 & 0 & 0 \\ 0 & 8.388761 & 0.000009 \\ 0 & 0.000009 & 4.485401 \end{pmatrix}$$

所以A的特征值可取为:

$$\lambda_1 \approx 2.125825, \lambda_2 \approx 8.388761, \lambda_3 \approx 4.485401$$

## ✓ 基本结论

$$\text{记 } \text{off}(A) \equiv \sqrt{\sum_{i \neq j} a_{ij}^2}$$

定理1 对任意的  $p \neq q$ , 设  $B=Q^T A Q$ , 则  $\text{off}^2(B) = \text{off}^2(A) - 2a_{pq}^2$ .

定理2 设  $A^{(k)}$  是古典 *Jacobi* 迭代法迭代  $k$  次的矩阵, 则

$$\text{off}(A^{(k)})^2 \leq \left(1 - \frac{1}{N}\right)^k \cdot \text{off}(A)^2$$

✓ **Matlab** 命令:  $[Q,d]=\text{eig}(A)$

**Jacobi**方法具有方法简单紧凑, 精度高, 收敛较快等优点, 是计算对称矩阵全部特征值和相应特征向量的有效方法, 但计算量较大, 一般适用于阶数不高的矩阵.