

計 算 实 习

(高 等 部 分)

第 一 分 册

綫 性 代 数 計 算

王 德 人 等 編

高 等 教 育 出 版 社

51.8
1125.1
:1



計 算 实 習

(高等部分)

第一分册

线性代数計算

王德人等編

2630/33

高等教育出版社

本書系統地闡述了綫性代數中最重要的、同時能夠應用到各種現代數值計算機上的數值計算方法，其中包括古典方法以及近十年來出現的某些新方法。

本書編排新穎，對各種方法都指出了它們的特點與計算注意事項，並且給出了較好的計算表格與數值例子。

本書適宜作為計算數學專業和數學專業計算實習課或計算方法課的教材以及實際計算工作者的參考書。又因為只要具有初等近似方法和綫性代數的基本知識即可閱讀本書，所以還可以供更廣泛的讀者參考之用。

計 算 實 習

(高等部分)

第一分冊

王 德 人 等 編

高等教育出版社出版 北京宣武門內承恩寺7號

(北京市書刊出版業營業許可證出字第054號)

京華印書局印刷 新華書店發行

統一書號13010·663 開本850×1168 $\frac{1}{32}$ 印張6 $\frac{4}{32}$ 插頁7

字數148,000 印數0001—4,200 定價(6) 0.80

1959年10月第1版—1959年10月北京第1次印刷

序 言

本書是繼“計算實習”(初等部分)一書之后作為高等分析計算方法實習的第一分冊,其內容只是討論綫性代數計算問題,至於解數學物理問題的變分法和差分方法以及積分方程的數值解法等部分將作為第二分冊的基本內容。

我們所以將綫性代數計算方法部分作為一個分冊來出版是基於下面兩個原因:

第一,許多數學物理問題的數值解法例如差分方法、變分方法等,最後總是歸結到綫性代數的計算問題。由此可見綫性代數計算方法是高等分析計算方法的基础。不但如此,它本身在生產實踐中也有廣泛的應用。所以對於它作一系統的闡述是有重要實際意義的。

第二,目前所看到的關於這一方面的中外文書籍,我們認為有許多不足的地方,特別是在這些書中缺乏對於各種計算方法從實用觀點方面的詳盡討論,同時決定方法的取舍不是以現代數值計算機上是否適用為標準,因此不適用採用作為目前我國高等學校計算實習課的教材,也不能滿足即將在各種計算機上進行工作的計算工作者的需要。

本書主要特點表現在以下四個方面:

第一,所選取的計算方法不僅適用於在各種桌上計算機上而且也適用於在快速電子計算機上進行計算。這裡包括我們所熟知的一些古典方法,也包括近十年來出現的而在別的書中少見的某些新方法,譬如第三章所介紹的變分方法。至於那些表面看來雖然新穎而實際應用價值不大的一些方法,一概略去。

第二，对于所选取的各种计算方法在实用上都作了較詳細的討論，特別着重于方法的根本思想、特点以及計算時注意事項。鑒于方法的選擇具有重大实际意义，我們在敘述各种方法的同时也指出了它們的优点、缺点以及适用于解决何种类型的問題，以使讀者能够根据具体問題的特点来选取最有效的計算方法。

第三，对于各种計算方法我們都給出了較好的計算表格和数值例子。应当指出，書中几乎全部例題都是我們自己根据方法的特点編造和計算的。因此在書中反映了我們很多实际計算的經驗。

第四，本書是从实用观点編写的，同时对于理論也給予足够重視。此外，在內容編排和方法闡述方面也別有特色。

本書适宜作为計算数学專業和数学專業計算實習課或計算方法課的教材以及实际計算工作者的参考書。又因为只要具有初等近似方法和綫性代数的基本知識即可閱讀本書，所以它还可以供更广泛的讀者参考之用。

本書是在吉林大学工作的苏联專家 И. П. 梅索夫斯基赫 (И. П. Мысовский) 給我們講授了高等近似方法并和我們进行了計算實習的基础上，并吸取了 В. Н. Фаддеева 著 *Вычислительные методы линейной алгебры*① 一書以及其他有关文献中的許多优点而編写成的。

本書所以能够与讀者見面是与 И. П. 梅索夫斯基赫專家的上述教学活动分不开的。因此，我們衷心地感謝 И. П. 梅索夫斯基赫專家。

我們非常感謝吉林大学数学系計算数学教研室主任李荣华同志，他仔細地看了全部原稿并提出了一系列的寶貴意見；我們也感

① 有王本鑒，王亞南，王俊民譯的中文本：“綫性代数計算方法”，科学出版社，1958年出版。

謝馮果忱同志，他對本書第三章提出了許多的寶貴意見。

本書是由王德人、汪德順、康立山、莫孜中、蔣爾雄、楊春森、楊培勤等集體編寫的。

由於我們學識淺薄，又缺乏教學與寫書的經驗，在短期內趕寫此書，其中難免有許多錯誤與不足之處，希望讀者批評指正。

編 者

一九五九·三·八

吉林大學

目 录

序言	III
引言	1
第一章 消去法	7
I 线性代数方程组求解	8
§1. 高斯消去法	8
§2. 平方根法	42
§3. 分块法	48
§4. 逆矩阵的精确化	59
II 求矩阵的特征值与特征向量	61
§5. 克雷洛夫方法	61
§6. 达尼列夫斯基方法	76
§7. 勒弗里叶方法	89
§8. 插值法	99
习题	105
第二章 迭代法	109
I 线性代数方程组求解	110
§1. 简单迭代法	110
§2. 采德尔迭代法	119
II 求矩阵的特征值与特征向量	181
§3. 求第一特征值与特征向量	181
§4. 求次一特征值与特征向量	145
§5. 特征值、特征向量与方程组解的精确化	152
习题	159
第三章 变分方法	162
§1. 斜量法	163
§2. 共轭斜量法	175
§3. A-正交化法	187
习题	192

1.

7

(1)

$$Ax = b,$$

其中

第二类是求矩阵 A 的特征值与特征向量,这相当于解代数方程

$$=0, \text{ 或 } \mathcal{D}(A-\lambda I)=0 \quad (2)$$

其中 I 表單位矩陣， $\mathscr{D}(A - \lambda I)$ 表矩陣 $A - \lambda I$ 的行列式。除上述
兩類問題外，行列式 $\mathscr{D}(A)$ 的計算與求逆矩陣 A^{-1} [若 $\mathscr{D}(A) \neq 0$]
也是線性代數計算所要研究的問題。

• 为什么要研究綫性代数計算的問題呢？這個問題可以从兩方面來回答。一方面由于在用数值解法解数学物理問題時往往导致綫性代数計算問題。譬如

(一) 具有退化核的第二型弗来德荷蒙(Fredholm)积分方程导致线性代数计算问题, 同样用机械求积法解具有任意核的第二型弗来德荷蒙积分方程也导致同一问题;

(二) 用差分方法或变分方法求解微分方程的边值問題也导致綫性代数計算問題;

(三) 某些数学物理問題導出的非綫性方程組, 常常是用綫性方程組去近似地代替它。比如用牛頓法解非綫性方程組實質上就相当于逐步解一系列的綫性代数方程組。

另一方面由于实际問題往往要求的是具体数值結果, 并且要求花最少的劳动得出最好的結果, 因此必須研究綫性代数的数值計算問題。

譬如我們用熟知的克拉姆(Cramer)方法解綫性代数方程組(1), 那么需要 $(n^2-1)n! + n$ 次乘除运算^①, 而用高斯(Gauss)消去法来解同一組方程时只需要 $\frac{n}{3}(n^2+3n-1)$ 次乘除运算。这就可看出后一方法計算量要少得多。我們列出下面的比較表:

方程組的阶数 n	2	4	6
用克拉姆法的乘除次数	8	364	25206
用高斯消去法的乘除次数	6	36	106

$n=4$ 时克拉姆法所要的計算量几乎是高斯消去法的 10 倍, $n=6$ 时几乎是 250 倍, 而 $n=10$ 时用克拉姆法大約需要乘除运算 5×10^7 次而用高斯消去法只要 430 次。这些簡單的数字已經有力地說明計算方法是多么值得研究, 因此我們进行計算时必須認真選擇計算方法。同样地对于計算矩陣的特征值也有这样的問題。

我們除考虑計算量之外, 还須考虑所采用的計算方法在实际計算过程中是否方便, 特別在近代由于計算机的开展还要考虑方

① 这里是指用行列式最原始的計算方法来計算克拉姆方法中所出現的行列式。

法是否适用于所用的计算机，最后还得考虑所采用的计算方法是否能得到较精确的结果。因此从这一系列的问题即可看出线性代数计算方法的研究是极为重要的。

在这本书里我们将介绍解线性代数方程组与求矩阵特征值等问题最常用的几种计算方法。我们这里所以要介绍各种各样的方法，是因为对于具体问题必须采用适合的方法而没有一个计算方法能适用于解一切问题。但是在实际计算中，解线性代数方程组的高斯消去法与迭代法以及求特征值问题的克雷洛夫(Крылов)法与迭代法都是最常用的方法。

我们在本书中只涉及到在一般教本中常常提到的两类计算方法，即精确法与迭代法。所谓精确法是指经过有限步初等算术运算，如果没有舍入误差，就可得出所求问题的精确解的这样的方法。例如高斯消去法、克雷洛夫法等等都属于这种方法。但是在实际计算中，计算机上不能容纳具有无限多位被计算的数据，而只能取有限位来进行计算，因而在计算时就不能避免舍入误差。这样，实际上精确法也只能给出近似解。

迭代法是指这样的一种“算法”：由初始向量 x_0 出发，通过某种手续构造出所谓迭代向量序列 $\{x_m\}_{m=0}^{\infty}$ ，然后由所得的序列求出已给问题的解。

精确法与迭代法的优缺点总的说来有下面三点：

(一) 按迭代法求解时，首先会提出这样的问题：当我们作序列

$$x_0, x_1, \dots, x_k,$$

时，用 x_k 代替 x^* (x^* 是方程组的精确解)， k 需要多大，才能满足所要求的精确度，一般说来，这是不能事先预计到的，这是迭代法的主要缺点。而在利用精确法时，则可以事先预计到所需要的算术运算步数。

(二) 迭代法的計算程序非常簡單，而且計算方式是單一的，这就使得在自动控制的数值計算机上实现这种方法显得特別优越。比如在电子数字計算机上利用迭代法时，由于其程序設計簡單，它比起那些运算量比較小而程序設計較复杂的精确方法能节省更多的人工劳动和時間。

(三) 利用迭代法时，如果在計算中發生錯誤，通常仍能得出所要的結果，而在利用精确法进行計算时，如果計算过程中發生錯誤就不再能得到所要的結果。因此在我們进行計算时，对每一步計算必須利用給出的檢驗方法进行檢查計算有否錯誤，尽管这种檢驗要化費不少劳动，但經驗告訴我們对于这一点有任何疏忽都将导致化費更大的劳动，这对利用精确法特別显得重要。

本書所介紹的精确方法中極大多數的方法其精神實質是消去法过程，为了突出其精神實質，把它們列为第一章，即消去法，第三章中最后两个方法——共軛斜量法与 A -正交向量法實質上是屬於精确方法这一类的，但是它們之間以及与斜量法之間有密切联系，因此我們把它們編在一起。第二章介紹了古典的迭代法，而且是所謂一級綫性迭代法。斜量法虽然是迭代法的一种，但是它与古典迭代法有本質上的区别，它是把所求的問題化为求某个泛函数的極小問題，为此通过某种迭代手續逐次地作出極小化序列，因此我們把它單獨列为第三章的变分方法。

由于实际問題导出的綫性代数問題中的矩陣往往是实的，因此在本書中所論及的矩陣都假設是实的。其次，为了不屢次重复起見，我們在解方程組或求逆矩陣时总是假定所給的矩陣 A 是非奇异的。关于 n 阶矩陣 A 的特征值的順序总是按其模的遞減的順序編号的：

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

而对应的特征向量記以 $x_1, x_2, \dots, x_n$ ，当然这組向量未必是綫性独

立的。假定它們綫性独立，我們就称这組向量是完全的。此外在第二章与第三章中应用迭代法或斜量法計算时提到“要求結果精确到几位数字”的意义应这样理解：前一次迭代結果与后一次迭代結果其数据在舍入誤差范圍內有几位重合我們就說精确到几位数字。这样說法当然是不确切的，只不过为了叙述簡便起見。

为了使广泛讀者都能有机会进行計算实習，本書中所討論的計算方法我們都給出了适用于桌上計算机的計算表格，而且各种例子也是用桌上计算机做出来的，以便进行計算实習时参考。要了解并熟練計算方法必須通过实習，因此我們給出計算实習時間分配表如下，以供参考：

(一) 高斯唯一除法程序	3 小时
(二) 主元程序	3 小时
(三) 唯一除法扩充程序、求逆矩陣 与逆矩陣精确化	6 小时
(四)* 求 $A^{-1}B$	6 小时
(五)* 用平方根法解方程組并求逆矩陣	4 小时
(六)* 分塊法	4 小时
(七) 克雷洛夫法	6 小时
(八)* 但尼列夫斯基法	3 小时
(九)* 勒佛里叶法	3 小时
(十) 插值法	4 小时
(十一) 簡單迭代法解方程組	3 小时
(十二) 采德尔迭代法	3 小时
(十三) 用迭代法求第一特征值与特征 向量并把它們精确化	6 小时
(十四) 求次一特征值与特征向量	3 小时
(十五) 方程組解的精确化	3 小时

- (十六) 斜量法(第一程序)..... 6 小时
(十七)* 斜量法(第二程序)..... 4 小时
(十八) 共軛斜量法..... 6 小时
(十九)* 4-正变化法 3 小时

上面記有“*”的項目,若時間不夠的話可以省去。

第一章 消去法

在这一章里，我們分两部分来討論消去法。第一部分是以高斯消去法为基础的，用逐步消去变量的思想，將綫性方程組

[illegible]

的系数矩阵

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}.$$

化成各种便于求解的系数矩阵(例如三角矩阵), 然后求得方程组的解。为方便起见, 上面的方程组以后总写成向量的形式:

$$Ax = b,$$

其中, A 为系数矩阵, x 与 b 为向量:

$$x = (\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n); \quad b = (b_1, b_2, \dots, b_n).$$

这里我们将叙述高斯消去法的各种程序：平方根法、分块法、逆矩阵的精确化等。高斯消去法亦可以用来求行列式的值，不过我们认为没有必要来特别叙述它。第二部分叙述一些利用消去原来矩阵 A 中的一些元素而使之成为各种便于求得特征多项式的矩阵的方法。当然，这种消去的方式是与相似变换的理论密切相关的。同时，也叙述求特征向量的方法。这里，将讨论克雷洛夫(Крылов)法、达尼列夫斯基(Данилевский)法、勒弗里叶(Leverrier)法、插值法等。

I 綫代数方程組求解

§ 1. 高斯消去法

高斯消去法是解代数方程組的最古典也是最常用的方法，差不多初学代数的人就知道了它。不过这里要講的是按一定順序来消去变量，使消去变量的程序变得單一而能在各种数值計算机上順利地进行求解綫性代数方程組的計算。这一类消去法的程序有很多，下面介紹的是我們最常用的几种程序。

(I) 唯一除法程序。

以唯一除法程序求解綫性方程組：

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \vdots \\ \xi_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{1, n+1} \\ a_{2, n+1} \\ \vdots \\ a_{n, n+1} \end{pmatrix}, \quad (1)$$

就是通过由第 $k-1$ 步到第 k 步 ($k=1, 2, \cdots, n-1$) 的計算程序：

$$\begin{cases} b_{kj,k} = \frac{a_{kj,k-1}}{a_{kk,k-1}}, & j=k+1, \cdots, n+1 \\ a_{ij,k} = a_{ij,k-1} - a_{ik,k-1}b_{kj,k}, & i=k+1, \cdots, n \end{cases} \quad (2)$$

將(1)化成系数矩陣为三角矩陣 B 的方程：

$$\begin{pmatrix} 1 & b_{12,1} & b_{13,1} & \cdots & b_{1n,1} \\ 0 & 1 & b_{23,2} & \cdots & b_{2n,2} \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \vdots \\ \xi_{n-1} \\ \xi_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_{1, n+1, 1} \\ b_{2, n+1, 2} \\ \vdots \\ b_{n-1, n+1, n-1} \\ b_{n, n+1, n} \end{pmatrix} \quad (3)$$

(2) 中的标号：第一个是行标，第二个是列标，第三个是計算步数。矩陣 B 中出現的零元素是因为(2)中当 $j=k$ 时有 $b_{jk,j}=1$ 。

表 1.

$k \backslash x$	ξ_1	ξ_2	ξ_3	ξ_4	常数项	Σ
0	a_{11}	a_{12}	a_{13}	a_{14}	a_{15}	$\sum_{j=1}^5 a_{1j}$
	a_{21}	a_{22}	a_{23}	a_{24}	a_{25}	$\sum_{j=1}^5 a_{2j}$
	a_{31}	a_{32}	a_{33}	a_{34}	a_{35}	$\sum_{j=1}^5 a_{3j}$
	a_{41}	a_{42}	a_{43}	a_{44}	a_{45}	$\sum_{j=1}^5 a_{4j}$
1	1	$b_{12 \cdot 1}$	$b_{13 \cdot 1}$	$b_{14 \cdot 1}$	$b_{15 \cdot 1}$	
		$a_{22 \cdot 1}$	$a_{23 \cdot 1}$	$a_{24 \cdot 1}$	$a_{25 \cdot 1}$	
		$a_{32 \cdot 1}$	$a_{33 \cdot 1}$	$a_{34 \cdot 1}$	$a_{35 \cdot 1}$	
2		1	$b_{23 \cdot 2}$	$b_{24 \cdot 2}$	$b_{25 \cdot 2}$	
			$a_{33 \cdot 2}$	$a_{34 \cdot 2}$	$a_{35 \cdot 2}$	
			$a_{43 \cdot 2}$	$a_{44 \cdot 2}$	$a_{45 \cdot 2}$	
3			1	$b_{34 \cdot 3}$	$b_{35 \cdot 3}$	
				$a_{44 \cdot 3}$	$a_{45 \cdot 3}$	
逆过程				1	$b_{45 \cdot 4} = \xi_4$	$\tilde{\xi}_4$
			1		ξ_3	$\tilde{\xi}_3$
		1			ξ_2	$\tilde{\xi}_2$
	1				ξ_1	$\tilde{\xi}_1$

$a_{kk} \cdot k = 0$ 。

由于新的方程组(3)中的每一个方程,未知量是按次序逐一减少,而最后一个方程 $\xi_n = b_{n, n+1, u}$ 已经是(1)的解的第 n 个分量,显然,再用程序

$$\xi_i = b_{i, n+1, v} - \sum_{j=i+1}^n b_{ij} \cdot \xi_j \quad i = n-1, n-2, \dots, 2, 1 \quad (4)$$

逐次代回(称为逆过程)就可以得到(1)的解了。

现在就 $n=4$ 时给出计算表格(见表1)。

(一) 由表上可以看到,每步第一行的元素组成三角矩阵 B 。

(二) Σ 所在的一列为检验列。因为作变换 $\tilde{x} = x + 1$ 后得到的以 $\xi_1, \xi_2, \xi_3, \xi_4$ 为变量的新方程组的系数矩阵不变;而常数项恰

为 $\sum_{j=1}^5 a_{ij}$ ($i=1, 2, 3, 4$), 写在 Σ 的那一列内,使其接受与它同行

其他元素类似的运算①。若计算无偶然误差,则 Σ 列中的元素总等于与它同行各元素之和,所以可用来作为检验,而 $\xi_i = \xi_{i+1}$ 可以作为逆过程的检验。

例 1. 求解方程:

$$\begin{pmatrix} 6.8579 & 2.1011 & 3.9490 & -1.9586 \\ 2.1011 & 6.6436 & -1.5055 & -1.4109 \\ 3.9490 & -1.5055 & 5.8091 & -4.2433 \\ -1.9586 & -1.4109 & -4.2433 & 7.2591 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \xi_3 \\ \xi_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4.0631 \\ -1.8491 \\ 2.5072 \\ 1.5150 \end{pmatrix}$$

列表计算于下:

① 只要记 $\sum_{j=1}^n a_{ij} = a_{i, n+2}$ ($i=1, 2, \dots, n$) 在(2)中使 $j=k+1, \dots, n+2$ 就能

给出这一列的运算。