

矩阵重特征值的一种计算方法^{*}

叶庆凯

(北京大学力学系·北京, 100871)

摘要: 结合多项式方法和 QR 方法各自的特点, 提出了一种计算矩阵重特征值的方法. 给出了用 Borland C++ 语言编制的程序源码. 计算数例表明, 在有重特征值的情况下, 用本文给出的方法所求得结果的精度明显优于用 MATLAB 4.0 和 MATHEMATICA 所求得的结果.

关键词: 重特征值; 特征多项式; QR 方法

1 引言

在工程应用中, 矩阵的特征值问题越来越受到重视. 在不存在重特征值的情况下, 已有多种方法可求出矩阵的特征值, 并研制了已广泛使用的商品软件. 例如, EISPACK, MATLAB 和 MATHEMATICA 等. 但是, 由于这些软件都基于 QR 迭代算法, 原则上说不适用于重特征值的计算. 在这些软件中, 当有重特征值时, 只能采用摄动将重特征值问题转换为无重特征值问题, 但求解精度大大下降.

在用 QR 方法求解特征值之前, 人们用的是求矩阵的特征多项式的根的方法. 这种方法可以方便地处理有重特征值的情况, 但总的求解精度较低.

本文将这两种方法结合起来, 用特征多项式求根方法确定重根, 而用 QR 迭代方法来求单根. 计算数例表明, 在有重根的情况下, 本文的方法可以取得较好的结果.

2 基本原理

- 1) 一个矩阵的特征值即它的特征多项式的根.
- 2) 一个多项式的重根由它和它的导数多项式的最大公因式决定^[1].
- 3) 对于无重根的多项式, 可以构成它的伴矩阵, 用 QR 方法得到该矩阵的特征值即原多项式的根^[2].

3 计算步骤

- 1) 给定要求特征值的矩阵 A .
- 2) 确定矩阵 A 的特征多项式 $f(s) = |sI - A|$.
- 3) 求 $f(s)$ 的导数多项式 $g(s)$.
- 4) 求 $f(s)$ 和 $g(s)$ 的最大公因式 $d(s)$, 并计算 $f(s)$ 除以 $d(s)$ 的商 $c(s)$.
- 5) 构成 $c(s)$ 的伴矩阵 B .
- 6) 用 QR 迭代方法确定 B 的特征值, 它们都是单特征值.
- 7) 对 $d(s)$ 重复 3) ~ 6).

4 程序实现

我们在 windows 环境下用 Borland C++ 4.5 程序语言编写了求矩阵特征值的函数段. 这里我们使用了北京大学力学系研制的线性代数库 (lb.dll) 和多项式库 (poly.dll).

^{*} 国家自然科学基金资助项目 (69574001), 高等学校博士学科点专项基金资助项目.

本文于 1996 年 9 月 2 日收到.

```

c Array multiEigen(Matrix& A)
{
    int j;
    cArray eig (A.getR()),sc;           //说明复矢量
    Polynomial C,s=polySignal(),CDiff,CD,CF;   //说明多项式
    C=(s*eyePlMatrix(A.getR())-p1Matrix(A)).det(); //计算特征多项式 |sI - A|
    for(j=0;j<A.getR();)
    {
        CDiff=C.diff();                 //确定导数多项式 CDiff
        CD=C.mcd(CDiff);                //确定最大公因式 CD
        CF=C.div(CD);                   //求 C 除以 CD 的商 CF
        sc=CF.roots();                  //用 QR 方法求 CF 的根
        eig.setInitial(j+1);            //将所求得的根放入复矢量 eig 中
        eig==sc;
        j+=sc.getL();                   //累计求得的根的数目
        C=CD;
    }
    return eig;
}

```

5 数值例子

设有矩阵

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1.4641 & -5.324 & -7.26 & -4.4 \end{bmatrix},$$

它的四个特征值是 $-1.1, -1.1, -1.1, -1.1$. 即有四重根 -1.1 .

用 MATLAB 4.0 求得的结果是 $-1.10021606638619, -1.09999998140107 + 0.00021604778527i, -1.09999998140107 - 0.00021604778527i, -1.09978397081167$.

用 MATHEMATICA 求得的结果是 $-1.10022, -1.1 + 0.000221996i, -1.1 - 0.000221996i, -1.09978$.

用本文给出的函数段,求得的结果是 $-1.1+j0, -1.1+j0, -1.1+j0, -1.1+j0$. 它们与理论值相同,精度明显优于 MATLAB 和 MATHEMATICA.

6 结 论

1) 本文结合特征多项式方法和 QR 迭代方法,给出了求矩阵重特征值的方法. 数例表明,在矩阵有重特征值的情况下,其精度明显优于目前流行的软件工具 MATLAB 4.0 和 MATHEMATICA.

2) 本文讨论的是矩阵的重特征值,结果显然可用于求多项式的重根.

3) 本文只讨论了确定矩阵重特征值的方法. 如何计算对应于这些重特征值的特征矢量还在探讨之中.

4) 在存在重特征值的情况下, 计算矩阵的若当标准形的方法还在探讨之中.

参 考 文 献

- 1 黄琳. 系统与控制理论中的线性代数. 北京: 科学出版社, 1984
- 2 叶庆凯. 控制系统计算机辅助设计. 北京: 北京大学出版社, 1990

The Calculation of Multiple Eigenvalues for Matrix

YE Qingkai

(Mechanics Department, Peking University • Beijing, 100871, PRC)

Abstract: There are two kinds of method to calculate the eigenvalues of a matrix: characteristic polynomial method and QR method. In this paper, we combine with these two methods to provide a new method, which can obtain the multiplex eigenvalues. The programming, written by Borland C++, is given. The numerical example shows, if the matrix has multiplex eigenvalues, our method is better than MATLAB or MATHEMATICA.

Key words: multiplex eigenvalue; characteristic polynomial; QR method

本文作者简介

叶庆凯 1939 年生, 北京大学力学与工程科学系教授, 博士生导师. 1962 年毕业于北京大学数学力学系. 目前主要研究兴趣为控制系统计算机辅助设计, 优化与最优控制中的计算方法等.