

Повна проблема власних значень симетричних матриць

Виконала: студентка 3 курсу
спеціальності "Прикладна математика"
Корнилова Тетяна Юріївна
Науковий керівник: Таїрова Марія Сергіївна

Зміст

- 1 Основні відомості про власні значення
- 2 Методи обертань
- 3 Метод Гівенса
- 4 Метод Хаусхолдера
- 5 Порівняння методів

Основні відомості про власні значення

Означення. Комплексне число $\lambda \in \mathbb{C}$ називається власним значенням матриці A , якщо існує ненульовий вектор $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ з комплексними компонентами $x_i \in \mathbb{C}$, що задовольняє рівнянню

$$A\vec{x} = \lambda\vec{x}, \quad (1)$$

вектор x будемо власним вектором матриці A , що відповідає власному значенню λ .

Основні відомості про власні значення

Теорема Гершгоріна: усі власні значення матриці A лежать в об'єднанні кіл S_1, S_2, \dots, S_n , де

$$S_i = \{z \in \mathbb{C} : |z - a_{ii}| \leq r_i, r_i = \sum_{j=1, j \neq i}^n |a_{ij}|\}$$

- сума модулів внедіагональних елементів i -ої строки матриці A ; якщо k кіл утворюють замкнену область, ізольовану від інших кіл, то в цій області знаходиться рівно k власних значень з урахуванням їх кратності.

Матриці обертань

В тривимірному просторі можна говорити про обертання в площинах (x, y) , (x, z) , и (y, z) , тобто про обертання на кут ϕ навколо вісей Z , X і Y відповідно. Цим трьом випадкам відповідають такі матриці плоских обертань:

$$U_{xy} = \begin{pmatrix} \cos\phi & -\sin\phi & 0 \\ \sin\phi & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad U_{xz} = \begin{pmatrix} \cos\phi & 0 & -\sin\phi \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin\phi & 0 & \cos\phi \end{pmatrix},$$

$$U_{yz} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\phi & -\sin\phi \\ 0 & \sin\phi & \cos\phi \end{pmatrix}.$$

Матриці обертання

В загальному випадку n -мірного векторного простору визначимо матрицю обертання $U_{i_0 j_0}$ у площині (i_0, j_0) наступним чином:

$$U_{i_0 j_0} = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & & \\ & \ddots & & & & & & \\ & & 1 & & & & & \\ - & - & (\cos \phi) & - & - & (-\sin \phi) & - & - \\ & & | 1 & & & & & \\ & & & & \ddots & & & \\ & & & & & 1 & & \\ - & - & (\sin \phi) & - & - & (\cos \phi) & - & - \\ & & & & & | 1 & & \\ & & & & & & \ddots & \\ & & & & & & & 1 \end{pmatrix}. \quad (2)$$

Метод Гівенса

Матричне множення виду: $G_{ij}^T A G_{ij}$,

$$G_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & \cos\phi & \dots & -\sin\phi & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \sin\phi & \dots & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Нехай дана квадратна симетрична матриця A розмірності n .
 На кожному кроці методу, щоб сформувати матрицю
 Хаусхолдера необхідно визначити α і r :

$$\alpha = -\operatorname{sgn}(a_{21}) \sqrt{\sum_{j=2}^n a_{j1}^2};$$

$$r = \sqrt{\frac{1}{2}(\alpha^2 - a_{21}\alpha)};$$

З α і r визначаємо вектор v :

$$v^{(1)} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix},$$

де $v_1 = 0$, $v_2 = \frac{a_{21}-\alpha}{2r}$, и $v_k = \frac{a_{k1}}{2r}$ для кожного $k = 3, 4, \dots, n$

Потім вважаємо:

$$P^1 = I - 2v^{(1)}(v^{(1)})^T$$

$$A^{(2)} = P^1 A P^1$$

Отримавши матриці A і P^1 продовжуємо процес для $k = 2, 3, \dots, n-1$:

$$\alpha = -\operatorname{sgn}(a_{k+1,k}^k) \sqrt{\sum_{j=k+1}^n (a_{jk}^k)^2}; \quad r = \sqrt{\frac{1}{2}(\alpha^2 - a_{k+1,k}^k \alpha)};$$

$$v_1^k = v_2^k = \dots = v_k^k = 0; \quad v_{k+1}^k = \frac{a_{k+1,k}^k - \alpha}{2r}$$

$$v_j^k = \frac{a_{jk}^k}{2r} \quad \text{для} \quad j = k+2; k+3, \dots, n$$

$$P^k = I - 2v^{(k)}(v^{(k)})^T; \quad A^{(k+1)} = P^k A^{(k)} P^k$$

Табл.: Порівняння методів

Метод Гівенса	Метод Хаусхолдера
$\frac{4}{3}n^3$ множень	$\frac{2}{3}n^3$ множень
$\frac{1}{2}n^2$ квадратних коренів	n квадратних коренів