انجینئری حساب

خالد خان یوسفزئی
کامسیٹ انسٹیٹیوٹ آف انفارمیشن ٹیکنالوجی، اسلام آباد
khalidyousafzai@comsats.edu.pk

عنوان

میری پہلی کتاب کا دیباچہ

گزشتہ چند برسوں سے حکومتِ پاکستان اعلیٰ تعلیم کی طرف توجہ دے رہی ہے جس سے ملک کی تاریخ میں پہلی مرتبہ اعلیٰ تعلیمی اداروں میں تحقیق کا رجحان پیدا ہوا ہے۔امید کی جاتی ہے کہ یہ سلسلہ جاری رہے گا۔

پاکستان میں اعلیٰ تعلیم کا نظام انگریزی زبان میں رائج ہے۔دنیا میں تحقیقی کام کا بیشتر حصہ انگریزی زبان میں ہی چھپتا ہے۔انگریزی زبان میں ہر موضوع پر لاتعداد کتابیں پائی جاتی ہیں جن سے طلبہ و طالبات استفادہ کر سکتے ہیں۔

ہمارے ملک میں طلبہ و طالبات کی ایک بہت بڑی تعداد بنیادی تعلیم اردو زبان میں حاصل کرتی ہے۔ان کے لئے انگریزی زبان میں موجود مواد سے استفادہ حاصل کرنا تو ایک طرف، انگریزی زبان ازخود ایک رکاوٹ کے طور پر ان کے سامنے آتی ہے۔یہ طلبہ و طالبات ذہین ہونے کے باوجود آگے بڑھنے اور قوم و ملک کی بھرپور خدمت کرنے کے قابل نہیں رہتے۔ایسے طلبہ و طالبات کو اردو زبان میں نصاب کی اچھی کتابیں درکار ہیں۔ہم نے قومی سطح پر ایسا کرنے کی کوئی خاطر خواہ کوشش نہیں کی۔

میں برسوں تک اس صورت حال کی وجہ سے پریشانی کا شکار رہا۔کچھ کرنے کی نیت رکھنے کے باوجود کچھ نہ کر سکتا تھا۔میرے لئے اردو میں ایک صفحہ بھی لکھنا ناممکن تھا۔آخر کار ایک دن میں نے اپنی اس کمزوری کو کتاب نہ لکھنے کا جواز بنانے سے انکار کر دیا اور یوں یہ کتاب وجود میں آئی۔

یہ کتاب اردو زبان میں تعلیم حاصل کرنے والے طلبہ و طالبات کے لئے نہایت آسان اردو میں لکھی گئی ہے۔کوشش کی گئی ہے کہ اسکول کی سطح پر نصاب میں استعمال تکنیکی الفاظ ہی استعمال کئے جائیں۔جہاں ایسے الفاظ موجود نہ تھے وہاں روز مرہ میں استعمال ہونے والے الفاظ چنے گئے۔تکنیکی الفاظ کے چناؤ کے وقت اس بات کا دھیان رکھا گیا ہے کہ ان کا استعمال دیگر مضامین میں بھی ممکن ہو۔

کتاب میں بین الاقوامی نظامِ اکائی استعمال کی گئی ہے۔اہم متغیرات کی علامتیں وہی رکھی گئی ہیں جو موجودہ نظامِ تعلیم کی نصابی کتابوں میں رائج ہیں۔یوں اردو میں لکھی اس کتاب اور انگریزی میں اسی مضمون پر لکھی گئی کتاب پڑھنے والے طلبہ و طالبات کو ساتھ کام کرنے میں دشواری نہیں ہو گی۔

امید کی جاتی ہے کہ یہ کتاب ایک دن خالصتاً اردو زبان میں انجنیئرنگ کی نصابی کتاب کے طور پر استعمال کی جائے گی۔اردو زبان میں الیکٹریکل انجنیئرنگ کی مکمل نصاب کی طرف یہ پہلا قدم ہے۔

اس کتاب کے پڑھنے والوں سے گزارش کی جاتی ہے کہ اسے زیادہ سے زیادہ طلبہ و طالبات تک پہنچانے میں مدد دیں اور انہیں جہاں اس کتاب میں غلطی نظر آئے وہ اس کی نشاندہی میری ای۔میل پر کریں۔میں ان کا نہایت شکر گزار ہوں گا۔

اس کتاب میں موجود تمام غلطیاں مجھ سے ہی ہوئی ہیں البتہ اسے درست بنانے میں بہت لوگوں کا ہاتھ ہے۔میں ان سب کا شکریہ ادا کرتا ہوں۔ یہ سلسلہ ابھی جاری ہے اور مکمل ہونے پر ان حضرات کے تاثرات یہاں شامل کئے جائیں گے۔

میں یہاں کامسیٹ یونیورسٹی اور ہائر ایجوکیشن کمیشن کا شکریہ ادا کرنا چاہتا ہوں جن کی وجہ سے ایسی سرگرمیاں ممکن ہوئیں۔

خالد خان یوسفزئی

28 اکتوبر 2011

باب 9

خطی الجبرا: آئگنی قدر مسائل قالب

آئگنی قدر مسائل درج ذیل سمتی مساوات پر مبنی ہیں جہاں A چکور قالب، x نا معلوم سمتیہ اور λ نا معلوم غیر سمتیہ ہے۔

$$Ax = \lambda x \tag{9.1}$$

آئگنی قدر مسائل میں ہمیں وہ λ اور x درکار ہیں جو درج بالا مساوات پر پورا اترتے ہوں۔ λ کی ہر قیمت کے لئے $x = 0$ مساوات 9.1 کا غیر اہم صفر حل ہے۔ ہم اس غیر اہم صفر حل میں دلچسپی نہیں رکھتے ہیں لہٰذا ہم غیر صفر حل $x \neq 0$ جاننا چاہیں گے۔

λ کی وہ قیمتیں جو مساوات 9.1 پر پورا اترتے ہیں A کے **آئگنی اقدار**[1] کہلاتے ہیں اور وہ x جو مساوات 9.1 پر پورا اترتے ہیں A کے **آئگنی سمتیات**[2] کہلاتے ہیں۔

اس معصوم نظر آنے والا سمتی مساوات کے اندر حیران کن تفصیل چھپی ہے۔آئگنی قدر مسائل انجینئری، طبیعیات، ریاضی، حیاتیات، ماحولیاتی سائنس، شہری منصوبہ بندی، معاشیات، نفسیات اور دیگر شعبوں میں عموماً درپیش آتے ہیں۔آپ کو یقیناً ان سے زندگی میں واسطہ پڑے گا۔

[1] eigenvalues
[2] eigenfunctions

9.1 آئگنی قدر مسائل قالب۔آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات کا حصول

درج ذیل پر غور کریں جہاں غیر صفر سمتیہ اور چکور قالب کے ضرب دکھائے گئے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 6 & 3 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 33 \\ 27 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 6 & 3 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 30 \\ 40 \end{bmatrix} \tag{9.2}$$

بائیں ہاتھ کی ضرب میں ہمیں مکمل طور پر نیا سمتیہ حاصل ہوتا ہے جس کی لمبائی اور سمت ابتدائی سمتیہ کی لمبائی اور سمت سے مختلف ہیں۔عموماً سمتیہ کو چکور قالب سے ضرب دینے سے مکمل طور پر مختلف سمتیہ حاصل ہوتا ہے۔دائیں ہاتھ کی ضرب میں حاصل سمتیہ کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$\begin{bmatrix} 30 \\ 40 \end{bmatrix} = 10 \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

یعنی حاصل سمتیہ اور ابتدائی سمتیہ کی سمتیں ایک جیسی ہیں جبکہ حاصل سمتیہ کی لمبائی ابتدائی سمتیہ کی لمبائی کے دس گنّا ہے جس کو $\lambda = 10$ لکھا جائے گا۔چکور قالب $\boldsymbol{A}$ کے لحاظ سے ایسے λ اور غیر صفر سمتیات کا حصول اس باب کا مرکزی مضمون ہے۔

آئیں درج بالا مشاہدے کو دستوری شکل دیں۔فرض کریں کہ $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ غیر صفر $n \times n$ جسامت کا چکور قالب ہے۔اب درج ذیل سمتی مساوات پر غور کریں۔

$$\boldsymbol{Ax} = \lambda \boldsymbol{x} \tag{9.3}$$

ان λ اور غیر صفر $\boldsymbol{x}$ کے حصول کے مسئلے کو، جو مساوات 9.3 پر پورا اترے ہوں، **آئگنی قدر مسئلہ** کہتے ہیں۔

یہاں توجہ دیں کہ $\boldsymbol{A}$ دیا گیا چکور قالب ہے جبکہ λ نا معلوم غیر سمتیہ اور $\boldsymbol{x}$ نا معلوم سمتیہ ہے۔ہم وہ λ اور $\boldsymbol{x}$ حاصل کرنا چاہتے ہیں جو مساوات 9.3 پر پورا اترتے ہوں۔ جیومیٹریائی طور پر ہم وہ سمتیات $\boldsymbol{x}$ حاصل کرنا چاہتے ہیں جنہیں $\boldsymbol{A}$ سے ضرب دینا ایسا ہی ہے جیسے ان سمتیوں کو غیر سمتی λ سے ضرب دیا جائے یعنی کہ $\boldsymbol{Ax}$ اور $\boldsymbol{x}$ راست تناسب ہوں۔یوں مثبت λ کی صورت میں ابتدائی اور حاصل سمتیات کی سمتیں ایک جیسی ہوں گی جبکہ منفی λ کی صورت میں ان کی سمتیں آپس میں الٹ ہوں گی۔ (باب کی شروع میں سادہ مثال سے اس کی وضاحت کی گئی ہے۔)

λ کی وہ مخصوص قیمت جس کے لئے مساوات 9.3 کے غیر صفر $\boldsymbol{x} \neq \boldsymbol{0}$ حل موجود ہوں $\boldsymbol{A}$ کی **آئگنی قدر**[3] کہلاتی ہے اور مطابقتی سمتیات $\boldsymbol{x}$، اس λ کے لحاظ سے قالب $\boldsymbol{A}$ کے **آئگنی سمتیات**[4] یا **امتیازی سمتیات**[5] کہلاتے ہیں۔ $\boldsymbol{A}$ کے تمام آئگنی اقدار کو $\boldsymbol{A}$ کا **طیف**[6] کہتے ہیں۔طیف میں کم سے کم ایک عدد آئگنی قدر اور زیادہ سے زیادہ n مختلف آئگنی اقدار ہو سکتے ہیں۔ آئگنی اقدار کی سب سے زیادہ حتمی قیمت کو $\boldsymbol{A}$ کا **رداس طیف**[7] کہتے ہیں۔

آئگنی قدر مسئلے کا حل چند مثالوں کی مدد سے سیکھتے ہیں۔

مثال 9.1: آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات کا حصول
درج ذیل قالب کے آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات قدم بہ قدم دریافت کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix}$$

پہلے آئگنی اقدار دریافت کیے جاتے ہیں۔مساوات 9.3 درج ذیل ہو گا۔

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}; \quad \implies \quad \begin{aligned} -5x_1 + 2x_2 &= \lambda x_1 \\ 2x_1 - 2x_2 &= \lambda x_2 \end{aligned}$$

تمام اجزاء کو ایک طرف منتقل کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} (-5-\lambda)x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_2 + (-2-\lambda)x_2 &= 0 \end{aligned} \tag{9.4}$$

قالبی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$(\boldsymbol{A} - \lambda \boldsymbol{I})\boldsymbol{x} = \boldsymbol{0}$$

---

eigenvalue[3]
eigenvectors[4]
characteristic vectors[5]
spectrum[6]
spectral radius[7]

مسئلہ 8.15 کے تحت اس متجانس نظام کا غیر صفر اہم حل $\boldsymbol{x} \neq \boldsymbol{0}$ (قالب $\boldsymbol{A}$ کا آئگنی سمتیہ جس کی ہمیں تلاش ہے) اس صورت ممکن ہو گا جب عددی سر قالب کا مقطع صفر کے برابر ہو گا۔

$$D(\lambda) = \begin{vmatrix} -5-\lambda & 2 \\ 2 & -2-\lambda \end{vmatrix} = (-5-\lambda)(-2-\lambda) - 4 = \lambda^2 + 7\lambda + 6 = 0$$

ہم $D(\lambda)$ کو $\boldsymbol{A}$ کی **امتیازی مقطع** جبکہ اس کی پھیلی ہوئی صورت کو **امتیازی کثیر رکنی** اور $D(\lambda) = 0$ کو **امتیازی مساوات** کہتے ہیں۔اس دو درجی الجبرائی مساوات کے حل $\lambda_1 = -1$ اور $\lambda_2 = -6$ ہیں جو $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار ہیں۔

$\lambda_1 = -1$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ مساوات 9.4 میں $\lambda = \lambda_1 = -1$ پر کرتے ہوئے حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} [-5-(-1)]x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_2 + [-2-(-1)]x_2 &= 0 \end{aligned} \qquad \implies \qquad \begin{aligned} -4x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_2 - x_2 &= 0 \end{aligned}$$

ان میں سے کسی بھی مساوات کو حل کرتے ہوئے $x_2 = 2x_1$ ملتا ہے جس کو استعمال کرتے ہوئے متعدد متوازی آئگنی سمتیات حاصل کیے جا سکتے ہیں۔یوں x_1 (یا x_2) کی کوئی بھی قیمت چن کر x_2 (x_1) حاصل کرتے ہوئے آئگنی سمتیہ حاصل ہو گا۔ہم $x_1 = 1$ چن کر $x_2 = 2$ حاصل کرتے ہیں اور یوں $\boldsymbol{x}_1 = [1 \quad 2]^T$ ہو گا۔اس جواب کی تصدیق کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_1 = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{vmatrix} 1 \\ 2 \end{vmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} = (-1)\boldsymbol{x}_1 = \lambda_1 \boldsymbol{x}_1$$

$\lambda_2 = -6$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ مساوات 9.4 میں $\lambda = \lambda_1 = -6$ پر کرتے ہوئے حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} [-5-(-6)]x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_2 + [-2-(-6)]x_2 &= 0 \end{aligned} \qquad \implies \qquad \begin{aligned} x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_2 + 4x_2 &= 0 \end{aligned}$$

ان میں سے کسی بھی مساوات کو حل کرتے ہوئے $x_2 = -\frac{1}{2}x_1$ ملتا ہے۔یوں $x_1 = 2$ چنتے ہوئے $x_2 = -1$ ملتا ہے لہٰذا $\lambda_2 = -6$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ $\boldsymbol{x}_2 = [2 \quad -1]^T$ ہو گا۔اس کی تصدیق کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_2 = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{vmatrix} 2 \\ -1 \end{vmatrix} = \begin{bmatrix} -12 \\ 6 \end{bmatrix} = (-6)\boldsymbol{x}_2 = \lambda_2 \boldsymbol{x}_2$$

آپ حصہ 9.1 کے آغاز میں مساوات 9.2 میں دیے گئے مثال کو حل کرتے ہوئے آئگنی اقدار 10 ، 3 اور مطابقتی آئگنی سمتیات $[3 \quad 4]^T$ ، $[-1 \quad 1]^T$ حاصل کریں۔

درج بالا مثال میں استعمال کی گئی ترکیب کی عمومی صورت پیش کرتے ہیں۔ مساوات 9.3 کو اجزاء کی صورت میں درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$
\begin{aligned}
a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n &= \lambda x_1 \\
a_{21}x_1 + \cdots + a_{2n}x_n &= \lambda x_2 \\
&\vdots \\
a_{n1}x_1 + \cdots + a_{nn}x_n &= \lambda x_n
\end{aligned}
\tag{9.5}
$$

تمام اجزاء کو بائیں ہاتھ منتقل کرتے ہیں۔

$$
\begin{aligned}
(a_{11}-\lambda)x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= 0 \\
a_{21}x_1 + (a_{22}-\lambda)x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= 0 \\
&\vdots \\
a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + (a_{nn}-\lambda)x_n &= 0
\end{aligned}
\tag{9.6}
$$

اس کو قالب کی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$
(\boldsymbol{A} - \lambda \boldsymbol{I})\boldsymbol{x} = 0 \tag{9.7}
$$

مسئلہ کریمر (مسئلہ 8.15) کے تحت درج بالا متجانس نظام کا غیر صفر حل صرف اور صرف اس صورت ممکن ہو گا جب اس کے عددی سر قالب کا مقطع صفر کے برابر ہو:

$$
D(\lambda) = \begin{vmatrix}
a_{11}-\lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\
a_{21} & a_{22}-\lambda & \cdots & a_{2n} \\
\vdots & & & \\
a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn}-\lambda
\end{vmatrix} = 0 \tag{9.8}
$$

$\boldsymbol{A} - \lambda \boldsymbol{I}$ کو $\boldsymbol{A}$ کا **امتیازی قالب** جبکہ $D(\lambda)$ کو $\boldsymbol{A}$ کا **امتیازی مقطع** کہتے ہیں۔ مساوات 9.8 کو $\boldsymbol{A}$ کی **امتیازی مساوات** کہتے ہیں۔ مساوات 9.8 کو پھیلا کر $\boldsymbol{A}$ کی امتیازی کثیر رکنی حاصل ہو گی۔

مساوات 9.8 کو پھیلا کر حاصل کثیر رکنی میں λ^n بلند تر طاقت ہے لہٰذا اس سے زیادہ سے زیادہ n مختلف آئگنی اقدار حاصل ہو سکتے ہیں۔

مسئلہ 9.1: آئگنی اقدار
چکور قالب A کے آئگنی اقدار A کے امتیازی مساوات 9.8 سے حاصل ہوں گے۔
یوں $n \times n$ قالب کی کم سے کم ایک عدد آئگنی قدر اور زیادہ سے زیادہ n مختلف آئگنی اقدار ہو سکتے ہیں۔

n کی بڑی قیمت کی صورت میں آئگنی اقدار عموماً ترکیب نیوٹن یا کسی اور اعدادی ترکیب سے حاصل کئے جائیں گے۔

آئگنی اقدار پہلے حاصل کیے جاتے ہیں۔ باری باری ان آئگنی قدر کو مساوات 9.6 کے نظام میں پر کرتے ہوئے مطابقتی آئگنی سمتیہ (گاوسی اسقاط کی مدد سے) حاصل کیا جاتا ہے۔

آئگنی سمتیات درج ذیل خصوصیات رکھتے ہیں۔

مسئلہ 9.2: آئگنی سمتیات اور آئگنی فضا
اگر قالب A کے کسی ایک آئگنی قدر λ کے مطابقتی آئگنی سمتیات w اور x ہوں تب $w + x$ (بشرطیکہ $w \neq -x$ ہو) اور kx جہاں $k \neq 0$ ہے بھی اس λ کے مطابقتی بھی آئگنی سمتیات ہوں گے۔

یوں کسی ایک آئگنی قدر کے مطابقتی آئگنی سمتیات اور 0 سمتیہ مل کر فضا بناتے ہیں جس کو اس λ کے لئے A کی مطابقتی آئگنی فضا کہتے ہیں۔

ثبوت: $Aw = \lambda w$ اور $Ax = \lambda x$ سے مراد درج ذیل ہے

$$A(w + x) = Aw + Ax = \lambda w + \lambda x = \lambda(w + x)$$

اور $A(kw) = k(Aw) = k(\lambda w) = \lambda(kw)$ ہے لہٰذا $A(kw + lx) = \lambda(kw + lx)$ ہو گا۔

آئگنی سمتیہ کو معیار سے تقسیم کرتے ہوئے **معیاری آئگنی سمتیہ** یعنی **اکائی آئگنی سمتیہ** حاصل کیا جا سکتا ہے۔ مثلاً مثال 9.1 میں $\boldsymbol{x}_1 = [1 \quad 2]^T$ کی لمبائی $\lVert \boldsymbol{x}_1 \rVert = \sqrt{1^2 + 2^2} = \sqrt{5}$ ہے جس سے معیاری آئگنی سمتیہ (اکائی آئگنی سمتیہ) $[\frac{1}{\sqrt{5}} \quad \frac{2}{\sqrt{5}}]^T$ حاصل ہوتا ہے۔

مثال 9.2: متعدد آئگنی سمتیات

درج ذیل قالب کے آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات دریافت کریں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} -2 & 2 & -3 \\ 2 & 1 & -6 \\ -1 & -2 & 0 \end{bmatrix}$$

حل: اس قالب کی امتیازی مساوات درج ذیل ہے

$$-\lambda^3 - \lambda^2 + 21\lambda + 45 = 0$$

جس سے $\boldsymbol{A}$ کے جذر $\lambda_1 = 5$ اور $\lambda_2 = \lambda_3 = -3$ ملتے ہیں۔ (بلند درجی مساوات کا خط کھینچ کر اس کے جذر با آسانی حاصل کیے جاتے ہیں)۔ نظام $(\boldsymbol{A} - \lambda \boldsymbol{I})\boldsymbol{x} = \boldsymbol{0}$ میں $\lambda = \lambda_1 = 5$ پر کرتے ہوئے درج ذیل مطابقتی امتیازی قالب ملتا ہے جس کی تخفیف شدہ صورت گاوسی اسقاط کی مدد سے حاصل کی گئی ہے

$$\boldsymbol{A} - \lambda \boldsymbol{I} = \boldsymbol{A} - 5\boldsymbol{I} = \begin{bmatrix} -7 & 2 & -3 \\ 2 & -4 & -6 \\ -1 & -2 & -5 \end{bmatrix} \xRightarrow{\text{گاوسی اسقاط}} \begin{bmatrix} -7 & 2 & -3 \\ 0 & -\frac{24}{7} & -\frac{48}{7} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

جس کا درجہ دو (2) ہے۔ یوں $-\frac{24}{7}x_2 - \frac{48}{7}x_3 = 0$ میں $x_3 = -1$ چنتے ہوئے $x_2 = 2$ حاصل ہوتا ہے۔ ان قیمتوں کو $-7x_1 + 2x_2 - 3x_3 = 0$ میں پر کرتے ہوئے $x_1 = 1$ ملتا ہے۔ یوں $\boldsymbol{x}_1 = [1 \;\; 2 \;\; -1]^T$ قالب $\boldsymbol{A}$ کا آئگنی قدر $\lambda = 5$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ ہے۔

$\lambda = -3$ سے درج ذیل امتیازی قالب ملتا ہے جس کی تخفیف شدہ صورت گاوسی اسقاط کی مدد سے حاصل کی گئی ہے۔

$$\boldsymbol{A} - \lambda\boldsymbol{I} = \boldsymbol{A} + 3\boldsymbol{I} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 2 & 4 & -6 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{گاوسی اسقاط}} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$x_1 + 2x_2 - 3x_3 = 0$ سے $x_1 = -2x_2 + 3x_3$ لکھا جا سکتا ہے۔ $x_2 = 1$ چنتے ہوئے $x_3 = 0$ ملتا ہے جبکہ $x_2 = 0$ چنتے ہوئے $x_3 = 1$ ملتا ہے۔اس طرح (مساوات 8.41 میں $n = 3$ اور درجہ $\boldsymbol{A} = 2$ ہے لہٰذا) $\lambda = -3$ کے مطابقتی خطی طور غیر تابع آئگنی سمتیات درج ذیل حاصل ہوں گے۔

$$\boldsymbol{x}_2 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{x}_3 = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

امتیازی کثیر رکنی کے جذر λ کے درجے کو λ کی الجبرائی کثرت[8] کہا اور M_λ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ کسی λ کے مطابقتی خطی طور غیر تابع آئگنی سمتیات کی تعداد کو جیومیٹریائی کثرت[9] کہا اور m_λ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ یوں λ کے مطابقتی آئگنی فضا کی بُعد m_λ ہو گی۔

چونکہ آئگنی کثیر رکنی کا درجہ n ہے لہٰذا تمام الجبرائی کثرت کا مجموعہ n ہو گا۔مثال 9.2 میں $\lambda = -3$ کے لئے $m_\lambda = M_\lambda = 2$ ہے۔عموماً $m_\lambda \leq M_\lambda$ ہو گا۔ M_λ اور m_λ کے فرق $\Delta_\lambda = M_\lambda - m_\lambda$ کو λ کی خامی[10] کہتے ہیں۔یوں مثال 9.2 میں $\Delta_{-3} = 0$ ہے۔مثبت خامی کا پایا جانا عمومی بات ہے۔

مثال 9.3: الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت، مثبت خامی

قالب $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی قدر اور آئگنی سمتیات حاصل کرتے ہوئے الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت اور خامی دریافت

[8] algebraic multiplicity
[9] geometric multiplicity
[10] defect

کریں۔

$$A=\begin{bmatrix}0&1\\0&0\end{bmatrix}\implies\begin{vmatrix}-\lambda&1\\0&-\lambda\end{vmatrix}=\lambda^2=0$$

یوں $\lambda=0$ آئگنی قدر ہے جس کی الجبرائی کثرت $M_0=2$ ہے۔ $0x_1+2x_2=0$ سے $x_2=0$ حاصل کرتے ہوئے $\lambda=0$ کے مطابقتی آئگنی سمتیہ کی صورت $[x_1\quad 0]^T$ ملتی ہے لہٰذا λ کی جیومیٹریائی کثرت $m_0=1$ ہے۔یوں $\lambda=0$ کی خامی $\Delta_0=2-1=1$ ہے۔

مثال 9.4: الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت، مثبت خامی
قالب A کے آئگنی قدر اور آئگنی سمتیات حاصل کرتے ہوئے الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت اور خامی دریافت کریں۔

$$A=\begin{bmatrix}3&2\\0&3\end{bmatrix}\implies\begin{vmatrix}3-\lambda&2\\0&3-\lambda\end{vmatrix}=(3-\lambda)^2=0$$

یوں $\lambda=3$ کی الجبرائی کثرت $M_3=2$ ہے۔ $0x_1+2x_2=0$ سے $x_2=0$ حاصل کرتے ہوئے مطابقتی آئگنی سمتیے کی صورت $[x_1\quad 0]^T$ ملتی ہے لہٰذا λ_3 کی جیومیٹریائی کثرت $1=3$ ہے خامی $\Delta_3=2-1=1$ ہے۔

مثال 9.5: حقیقی قالب کے مخلوط آئگنی اقدار اور مخلوط آئگنی سمتیات
چونکہ حقیقی کثیر رکنی کے مخلوط جذر ممکن ہیں (جو جوڑیوں کی صورت میں پائے جاتے ہیں) لہٰذا حقیقی قالب کے

مخلوط آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات ممکن ہیں۔درج ذیل منحرف تشاکلی قالب $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات حاصل کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \quad \implies \quad \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ -1 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 1 = 0$$

یوں $\lambda_1 = i = (\sqrt{-1})$ اور $\lambda_2 = -i$ ملتے ہیں جن کے مطابقتی آئگنی سمتیات بالترتیب $-ix_1 + x_2 = 0$ اور $ix_1 + x_2 = 0$ سے حاصل ہوں گے۔ہم $x_1 = 1$ چنتے ہوئے درج ذیل حاصل کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{x}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{x}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -i \end{bmatrix}$$

اگلے حصے میں درج ذیل مسئلے کی ضرورت پیش آئے گی۔

مسئلہ 9.3: تبدیل محل قالب کے آئگنی سمتیات
چکور قالب $\boldsymbol{A}$ کے تبدیل محل قالب $\boldsymbol{A}^T$ کے آئگنی سمتیات وہی ہوں گے جو $\boldsymbol{A}$ کے ہیں۔

ثبوت : صفحہ 639 پر مسئلہ 8.13-ت کے تحت تبدیلی محل سے امتیازی قالب کا مقطع تبدیل نہیں ہوتا ہے۔

سوالات

سوال 9.1 تا سوال 9.15 میں دیے قالب کے آئگنی اقدار اور ان کے مطابقتی آئگنی سمتیات دریافت کریں۔

سوال 9.1: $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$

جوابات: $2,\ [0 \quad 1]^T; \quad 4,\ [1 \quad 0]^T$

سوال 9.2: $\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

جوابات: $0,\; 0,\; [1 \quad 0]^T,\; [0 \quad 1]^T$

سوال 9.3: $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$

جوابات: $3,\; [1 \quad 1]^T; \quad 1,\; [1 \quad -1]^T$

سوال 9.4: $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$

جوابات: $2-\sqrt{3},\; [1 \quad -\frac{1}{\sqrt{3}}]^T; \quad 2+\sqrt{3},\; [1 \quad \frac{1}{\sqrt{3}}]^T$

سوال 9.5: $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$

جوابات: $2-i\sqrt{3},\; [1 \quad -\frac{i}{\sqrt{3}}]^T; \quad 2+i\sqrt{3},\; [1 \quad \frac{i}{\sqrt{3}}]^T$

سوال 9.6: $\begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$

جوابات: $-4,\; [1 \quad -1]^T; \quad 4,\; [1 \quad 1]^T$

سوال 9.7: $\begin{bmatrix} 0 & -4 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$

جوابات: $-4i,\; [1 \quad i]^T; \quad 4i,\; [1 \quad -i]^T$

سوال 9.8: $\begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix}$

جوابات: $a-ib,\; [1 \quad -i]^T; \quad a+ib,\; [1 \quad i]^T$

سوال 9.9: $\begin{bmatrix} 0.4 & 0.6 \\ -0.6 & 0.4 \end{bmatrix}$

جوابات: $-\frac{i}{\sqrt{5}},\; [1 \quad -\frac{i\sqrt{5}+2}{3}]^T; \quad \frac{i}{\sqrt{5}},\; [1 \quad \frac{i\sqrt{5}-2}{3}]^T$

سوال 9.10: $\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix}$

جوابات: $\cos\theta - i\sin\theta,\; [1 \quad i]^T; \quad \cos\theta + i\sin\theta,\; [1 \quad -i]^T$

سوال 9.11: $\begin{bmatrix}1 & 0 & -1\\ 1 & 0 & 1\\ 0 & 0 & 1\end{bmatrix}$

جوابات: $-1,\ [1 \quad -3 \quad 2]^T; \quad 0,\ [0 \quad 1 \quad 0]^T; \quad 1,\ [1 \quad 1 \quad 0]^T$

سوال 9.12: $\begin{bmatrix}2 & 5 & 2\\ 0 & 4 & 6\\ 0 & 0 & 1\end{bmatrix}$

جوابات: $1,\ [1 \quad -\frac{1}{4} \quad \frac{1}{8}]^T; \quad 2,\ [1 \quad 0 \quad 0]^T; \quad 4,\ [1 \quad \frac{2}{5} \quad 0]^T$

سوال 9.13: $\begin{bmatrix}13 & 5 & 2\\ 2 & 7 & -8\\ 5 & 4 & 7\end{bmatrix}$

جوابات: $9,\ [1 \quad -1 \quad \frac{1}{2}]^T$

سوال 9.14: $\lambda = -1$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ دریافت کریں۔ $\begin{bmatrix}-1 & 0 & 6 & 0\\ 0 & -1 & 0 & 6\\ 0 & 0 & -1 & -2\\ 0 & 0 & -2 & -1\end{bmatrix}$

جوابات: $[0 \quad 1 \quad 0 \quad 0]^T$

سوال 9.15: $\lambda = 3$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ دریافت کریں۔ $\begin{bmatrix}3 & 0 & 4 & 2\\ 0 & 1 & -2 & 4\\ 2 & 4 & -1 & -2\\ 0 & 2 & -2 & -3\end{bmatrix}$

جوابات: $[1 \quad 1 \quad 1 \quad 1]^T$

$\boldsymbol{x} = [x_1 \quad x_2 \quad x_3]^T$ کارتیسی محور ہیں۔ سوال 9.16 تا سوال 9.17 میں درکار تبادل $\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ کے لئے $\boldsymbol{A}$ حاصل کریں جہاں $\boldsymbol{x} = [x_1 \quad x_2]^T$ ہے۔ آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات دریافت کریں اور ان کی جیومیٹریائی اہمیت بیان کریں۔

سوال 9.16: R^2 میں گھڑی کی سوئیوں کی الٹ رخ، کارتیسی محدد کی مبدا کے گرد $\frac{\pi}{2}$ زاویہ گھومنا۔

جوابات: $\begin{bmatrix}0 & -1\\1 & 0\end{bmatrix}$ آئگنی اقدار i اور $-i$ ہیں۔ ان کے مطابقتی آئگنی سمتیات مخلوط ہیں لہٰذا گردشی تبادلے میں کوئی سمت برقرار نہیں رہتی ہے۔

سوال 9.17: R^2 کا x_2 محور پر تظلیل قائمہ۔

جوابات: $\begin{bmatrix}0 & 0\\0 & 1\end{bmatrix}$; $0, \begin{bmatrix}1\\0\end{bmatrix}$; $1, \begin{bmatrix}0\\1\end{bmatrix}$ محور x_2 اپنے آپ پر ہی گرتی ہے جبکہ x_1 مبدا پر گرتی ہے۔

9.2 آئگنی مسائل کے چند استعمال

مثال 9.6: لچکدار جھلی کا تاننا

x_1x_2 سطح میں دائری سرحد $x_1^2 + x_2^2 = 1$ کی لچکدار جھلی (شکل 9.6) کو یوں کھینچ کر پھیلایا جاتا ہے کہ نقطہ $N(x_1, x_2)$ اپنی جگہ سے نقطہ $Q(y_1, y_2)$ کو منتقل ہوتا ہے جہاں اس نقطے کی ابتدائی اور اختتامی مقام کا تعلق درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{y} = \begin{bmatrix}y_1\\y_2\end{bmatrix} = \boldsymbol{Ax} = \begin{bmatrix}4 & 2\\2 & 4\end{bmatrix}\begin{bmatrix}x_1\\x_2\end{bmatrix} \implies \begin{aligned} y_1 &= 4x_1 + 2x_2\\ y_2 &= 2x_1 + 4x_2\end{aligned}$$

وہ **صدر محور**[11] دریافت کریں جن پر N کی تعین کر سمتیہ اور Q کی تعین کر سمتیہ ایک ہی رخ یا الٹ رخ ہوں۔ تبدیلی کے بعد جھلی کا سرحد کس صورت کا ہو گا؟

حل: ہمیں سمتیہ $\boldsymbol{x}$ اور سمتیہ $\boldsymbol{y} = \lambda \boldsymbol{x}$ درکار ہیں۔ اب چونکہ $\boldsymbol{y} = \boldsymbol{Ax}$ ہے لہٰذا $\boldsymbol{Ax} = \lambda \boldsymbol{x}$ ہو گا جو آئگنی مسئلہ بیان کرتا ہے جس کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\boldsymbol{Ax} = \lambda \boldsymbol{x} \implies \begin{aligned} 4x_1 + 2x_2 &= \lambda x_1\\ 2x_1 + 4x_2 &= \lambda x_2\end{aligned} \implies \begin{aligned} (4-\lambda)x_1 + 2x_2 &= 0\\ 2x_1 + (4-\lambda)x_2 &= 0\end{aligned}$$

---

[11] principal axis

اس کی امتیازی مساوات لکھتے ہیں

$$\begin{bmatrix} 4-\lambda & 2 \\ 2 & 4-\lambda \end{bmatrix} = (4-\lambda)^2 - 4 = 0$$

جس کے جذر $\lambda_1 = 6$ اور $\lambda_2 = 2$ ہمارے مسئلے کے آئگنی اقدار ہیں۔آئگنی قدر $\lambda_1 = 6$ کے لئے اس مسئلے کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$\begin{aligned} -2x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_1 - 2x_2 &= 0 \end{aligned}$$

جس سے $x_2 = x_1$ ملتا ہے جہاں x_1 اختیاری مستقل ہے۔ہم $x_1 = 1$ چن کر $x_2 = 1$ حاصل کرتے ہیں جس سے $\lambda_1 = 6$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ $[1 \quad 1]^T$ ملتا ہے۔آئگنی قدر $\lambda_2 = 2$ کے لئے اس مسئلے کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$\begin{aligned} 2x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_1 + 2x_2 &= 0 \end{aligned}$$

جس سے $x_2 = -x_1$ ملتا ہے جہاں x_1 اختیاری مستقل ہے۔ہم $x_1 = 1$ چن کر $x_2 = -1$ حاصل کرتے ہیں جس سے $\lambda_2 = 2$ کا مطابقتی آئگنی سمتیہ $[1 \quad -1]^T$ ملتا ہے۔

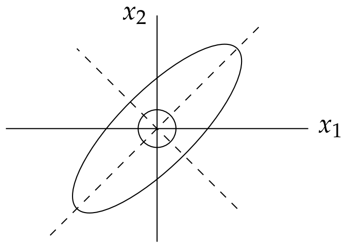
یہ آئگنی سمتیات مثبت x_1 محور کے ساتھ $45°$ اور $-45°$ زاویہ بناتے ہیں۔ صدر محور کے رخ اور ان آئگنی سمتیات کے رخ ایک جیسے ہیں۔آئگنی اقدار کے تحت ان صدر محور کی سمت میں جھلی بالترتیب 6 اور 2 گنّا پھیل گئی ہے۔ شکل 9.6 میں صدر محور کو نقطہ دار لکیروں سے ظاہر کیا گیا ہے۔

اب اگر ہم صدر محور کو نئی کارتیسی نظام u_1u_2 کے محور یوں چنیں کہ x_1x_2 نظام کی پہلی ربع میں مثبت u_1 اور اس کی دوسری ربع میں مثبت u_2 پایا جاتا ہو تب جھلی پر کسی بھی نقطے کو $u_1 = r\cos\phi$ ، $u_2 = r\sin\phi$ لکھا جا سکتا ہے۔اس طرح جھلی کی سرحد ابتدائی طور پر $(\cos\phi, \sin\phi)$ ہو گا۔ کھینچنے کے بعد درج ذیل ہو گا۔

$$z_1 = 6\cos\phi, \quad z_2 = 2\sin\phi$$

اب چونکہ $\cos\phi + \sin\phi = 1$ کے برابر ہے لہٰذا درج ذیل لکھا جا سکتا ہے جو ترخیم کی مساوات ہے۔یوں کھینچی گئی جھلی کا سرحد ترخیمی ہو گا۔

$$\frac{z_1^2}{6^2} + \frac{z_2^2}{2^2} = 1$$



شکل 9.1: صدر محور کو نقطہ دار لکیر سے ظاہر کیا گیا ہے۔(مثال 9.6)

مثال 9.7: امکانی شماریاتی عمل

صفحہ 583 پر مثال 8.18 میں شہری رقبے کی استعمال کی تقسیم پر غور کیا گیا۔یہ عمل آخر کار **تحدیدی حال**[12] تک پہنچ جائے گا جس کے بعد اس میں مزید تبدیلی رو نما نہیں ہو گی۔یوں امکانی شماریاتی قالب $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}=\boldsymbol{x}$ پر پورا اترے گا۔اس مساوات کی آئگنی قدر اکائی ہے جبکہ آئگنی سمتیہ $\boldsymbol{x}$ درکار رقبے کی حتمی تقسیم ہے۔یوں ہم $\boldsymbol{A}$ سے رو نما ہونے والے عمل کی طویل مدتی اثرات جان سکتے ہیں۔

اس مثال میں

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}0.8 & 0.1 & 0\\ 0.2 & 0.7 & 0.1\\ 0 & 0.2 & 0.9\end{bmatrix}$$

ہے جس کے آئگنی اقدار $\frac{7-\sqrt{2}}{10}$ ، $\frac{7+\sqrt{2}}{10}$ اور 1 ہیں۔ہمیں اکائی آئگنی قدر $\lambda=1$ سے غرض ہے جو $[1\ 2\ 4]^T$ ہے۔یوں شہر میں آخر کار رہائشی، تجارتی اور صنعتی تقسیم رقبہ بالترتیب 1 ، 2 اور 4 تناسب سے ہو گی۔

---

[12] limit state

مثال 9.8: نمو آبادی کا لزلی نمونہ
لزلی نمونہ[13] جو عمر کے لحاظ سے آبادی میں اضافہ بتاتا ہے پر غور کرتے ہیں۔لزلی نمونے میں عمر کے لحاظ سے آبادی کی گروہ بندی کی جاتی ہے اور نظر عموماً صرف مادہ جانور پر رکھی جاتی ہے۔فرض کریں کہ کسی جانور کی آبادی میں مادہ جانور کی زیادہ سے زیادہ عمر 12 سال ہے۔ہم مادہ آبادی کو چار سال کے برابر وقفے سے تین گروہوں میں تقسیم کرتے ہیں۔فرض کریں کہ لزلی قالب درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{L} = [l_{jk}] = \begin{bmatrix} 0 & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & 0 \end{bmatrix}$$

لزلی قالب میں l_{1k} سے مراد k گروہ میں رہتے ہوئے ایک مادہ سے پیدا ہونے والی بیٹیوں کی اوسط تعداد ہے جبکہ گروہ $j-1$ سے گروہ j تک زندہ پہنچنے والی مادہ کی تناسب کو $l_{j,j-1}(j=2,3)$ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔پہلی چار سال کی عمر میں کم عمری کی بنا مادہ بچہ نہیں دیتی لٰہذا $l_{11}=0$ ہے۔اسی طرح پانچ تا آٹھ سال کی عمر میں جوان مادہ زیادہ سے زیادہ (اوسطاً 2.3) بچے دیتی ہے جبکہ ضعیفی میں مادہ اوسطاً 0.4 بچے دیتی ہے۔اسی طرح بچوں کا 0.6 حصہ یعنی 60% جوانی تک پہنچ پاتا ہے جبکہ جوان جانوروں کا 0.3 حصہ یعنی 30% بڑھاپے تک پہنچتا ہے۔

(الف) اگر ہر گروہ کی ابتدائی مادہ آبادی 2600 ہو تب 4 ، 8 اور 12 سال بعد ان گروہوں کی مادہ آبادی کیا ہو گی؟ (ب) ان گروہوں کی ابتدائی آبادی کیا ہونے سے تمام گروہوں میں تبدیلی کی تناسب برابر ہو گی؟ یہ تناسب کیا ہو گی؟

حل: (الف) ابتدائی طور پر $\boldsymbol{x}_0 = [2600 \quad 2600 \quad 2600]^T$ ہے۔چار سال بعد گروہ بندی درج ذیل ہو گی۔

$$\boldsymbol{x}_4 = \boldsymbol{L}\boldsymbol{x}_0 = \begin{bmatrix} 0 & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2600 \\ 2600 \\ 2600 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7020 \\ 1560 \\ 780 \end{bmatrix}$$

اسی طرح آٹھ سال بعد آبادی $\boldsymbol{x}_8 = \boldsymbol{L}\boldsymbol{x}_4 = \boldsymbol{L}^2\boldsymbol{x}_0 = [3900 \quad 4212 \quad 468]^T$ اور بارہ سال بعد آبادی $\boldsymbol{x}_{12} = \boldsymbol{L}\boldsymbol{x}_8 = \boldsymbol{L}^3\boldsymbol{x}_0 = [9875 \quad 2340 \quad 1264]^T$ ہو گی۔

[13] Leslie model

(ب) متناسب تبدیلی آبادی دریافت کرنے کی خاطر ہمیں ایسا آئگنی سمتیہ $\boldsymbol{x}$ درکار ہے جو $\boldsymbol{L}\boldsymbol{x} = \lambda \boldsymbol{x}$ پر پورا اترتا ہو جہاں $\lambda > 1$ آبادی میں اضافے کے تناسب اور $\lambda < 1$ آبادی میں کمی کے تناسب کو ظاہر کرے گا۔امتیازی مساوات لکھتے ہیں

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & -\lambda & 0 \\ 0 & 0.3 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + 1.38\lambda + 0.072 = 0$$

جس کے آئگنی اقدار $\frac{6}{5}$ ، $-\frac{\sqrt{30}+6}{10}$ اور $\frac{\sqrt{30}-6}{10}$ ہیں جنہیں کمپیوٹر کی مدد سے حاصل کیا جا سکتا ہے۔آئگنی قدر $\lambda = \frac{6}{5} = 1.2$ آبادی میں اضافے کو ظاہر کرتی ہے جس کا مطابقتی آئگنی سمتیہ درج ذیل ہے

$$\boldsymbol{L}\boldsymbol{x} - \lambda\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} -1.2 & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & -1.2 & 0 \\ 0 & 0.3 & -1.2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = 0 \quad \implies \quad \boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

جہاں $x_3 = 1$ چنتے ہوئے $x_2 = 4$ اور $x_1 = 8$ حاصل کیا گیا ہے۔ابتدائی کل آبادی $3 \times 2600 = 7800$ حاصل کرنے کی خاطر ہم اس آئگنی سمتیہ کو $\frac{7800}{8+4+1} = 600$ سے ضرب دیتے ہوئے ابتدائی آبادی درج ذیل حاصل کرتے ہیں۔

$$600[8 \quad 4 \quad 1]^T = [4800 \quad 2400 \quad 600]^T$$

آبادی میں تبدیلی کا تناسب 1.2 فی چار سال ہو گا۔

سوالات

سوال 9.18 تا سوال 9.23 میں تبدیلی شکل $\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ کا قالب $\boldsymbol{A}$ دیا گیا ہے۔صدر سمتیں اور ان کی مطابقتی سکڑاو یا پھیلاو کا تناسب دریافت کریں۔

سوال 9.18: $\begin{bmatrix} 5 & 2 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$

جوابات: $3,\ [1 \ \ -1]^T,\ -45^\circ; \quad 7,\ [1 \ \ 1]^T,\ 45^\circ$

سوال 9.19: $\begin{bmatrix} 9 & 8 \\ 8 & 2 \end{bmatrix}$

جوابات: 33.2°, $14.23,\ [1\ 0.654]^T$; -56.8°, $-3.23,\ [1\ \ -1.529]^T$

سوال 9.20: $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 1 \end{bmatrix}$

جوابات: 54.7°, $1+2\sqrt{2},\ [1\ \sqrt{2}]^T$; -54.7°, $1-2\sqrt{2},\ [1\ \ -\sqrt{2}]^T$

سوال 9.21: $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 43 & 12 \end{bmatrix}$

جوابات: 74.5°, $7+\sqrt{34},\ [1\ \ \frac{5+\sqrt{34}}{3}]^T$; -15.5°, $7-\sqrt{34},\ [1\ \ \frac{5-\sqrt{34}}{3}]^T$

سوال 9.22: $\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 5 & 7 \end{bmatrix}$

جوابات: 78.7°, $8,\ [1\ \ 5]^T$; -45°, $2,\ [1\ \ -1]^T$

سوال 9.23: $\begin{bmatrix} 1.25 & 0.45 \\ 0.75 & 2.5 \end{bmatrix}$

جوابات: 73.1°, $2.73,\ [1\ \ 3.285]^T$; -26.9°, $1.02,\ [1\ \ -0.507]^T$

سوال 9.24 تا سوال 9.26 میں دیے گئے امکانی شماریاتی عمل کا تحدیدی حال دریافت کریں۔

سوال 9.24: $\begin{bmatrix} 0.2 & 0.5 \\ 0.8 & 0.5 \end{bmatrix}$

جواب: $\begin{bmatrix} 5 & 8 \end{bmatrix}^T$

سوال 9.25: $\begin{bmatrix} 0.2 & 0.5 & 0.3 \\ 0.3 & 0.5 & 0.2 \\ 0.5 & 0.2 & 0.3 \end{bmatrix}$

جواب: $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$

سوال 9.26: $\begin{bmatrix} 0.4 & 0.1 & 0.3 \\ 0.5 & 0.1 & 0.2 \\ 0.1 & 0.8 & 0.5 \end{bmatrix}$

جواب: $\begin{bmatrix} 29 & 27 & 49 \end{bmatrix}^T$

سوال 9.27 اور سوال 9.28 میں لزلی نمونے کا قالب L دیا گیا ہے (مثال 9.8)۔نمو آبادی کا تناسب دریافت کریں۔

سوال 9.27: $\begin{bmatrix} 0 & 3.45 & 0.6 \\ 0.9 & 0 & 0 \\ 0 & 0.45 & 0 \end{bmatrix}$

جواب: $\frac{9}{5}$

سوال 9.28: $\begin{bmatrix} 0 & 9 & 5 \\ 0.4 & 0 & 0 \\ 0 & 0.4 & 0 \end{bmatrix}$

جواب: 2

سوال 9.29 تا سوال 9.31 **لیونٹف نمونہ**[14] برائے مدخل و مخرج پر مبنی ہیں۔

سوال 9.29: **لیونٹف مدخل و مخرج نمونہ**[15] صنعت کی پیداوار اور اس کے اخراجات کا تعلق بیان کرتا ہے۔فرض کریں کہ تین صنعتوں کی پیداوار یہی صنعت استعمال کرتے ہیں اور اس تعلق کو درج ذیل 3×3 **قالب صرف**[16] پیش کرتا ہے

$$\boldsymbol{A} = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} 0.1 & 0.5 & 0 \\ 0.8 & 0 & 0.4 \\ 0.1 & 0.5 & 0.6 \end{bmatrix}$$

جہاں a_{jk} صنعت k کی پیداوار کی وہ تناسب ہے جو صنعت j خرید کر استعمال کرتی ہے۔ فرض کریں کہ صنعت j کی کل پیداوار کی آمدن p_j ہے۔ہم چاہتے ہیں کہ ایسی قیمتیں دریافت کریں کہ ہر صنعت کی اخراجات اس صنعت کی آمدی کے برابر ہو۔ اس کو بطور مسئلہ $\boldsymbol{A}\boldsymbol{p} = \boldsymbol{p}$ لکھا جا سکتا ہے جہاں $\boldsymbol{p} = [p_1 \;\; p_2 \;\; p_3]^T$ ہے۔ایسا $\boldsymbol{p}$ دریافت کریں کہ p_1 ، p_2 اور p_3 غیر منفی ہوں۔

جواب: $c[10 \quad 18 \quad 25]^T$ جہاں c مستقل ہے۔

سوال 9.30: ثابت کریں کہ سوال 9.29 کے قالب صرف کے ہر قطار کے ارکان کا مجموعہ اکائی (1) ہو گا اور اس قالب صرف کا آئگنی قدر بھی اکائی ہو گا۔

---

[14] Leontief model

[15] روس کے وسیلی وسیلی وچ لیونٹف[1906-1999] نے یہ نمونہ پیش کر کے نوبل انعام حاصل کیا۔

[16] consumption matrix

سوال 9.31: آزاد لیونٹف نمونے میں پیداوار کا کچھ حصہ یہی صنعت استعمال کرتے ہیں جبکہ باقی حصہ فروخت کیا جاتا ہے۔یوں $\boldsymbol{Ax}=\boldsymbol{x}$ (سوال 9.29) کی بجائے، $\boldsymbol{x}-\boldsymbol{Ax}=\boldsymbol{y}$ ہو گا جہاں $\boldsymbol{x}$ پیداوار ہے جبکہ $\boldsymbol{Ax}$ وہ حصہ ہے جو یہی صنعتیں خود استعمال کرتی ہیں لہٰذا $\boldsymbol{y}$ وہ حصہ ہے جس کو فروخت کیا جا سکتا ہے۔

قالب مانگ[17] $\boldsymbol{y}=[0.1\quad 0.3\quad 0.1]^T$ کو پورا کرنے کے لئے قالب پیداوار $\boldsymbol{x}$ دریافت کریں جہاں قالب صرف درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}0.1 & 0.4 & 0.2\\ 0.5 & 0 & 0.1\\ 0.1 & 0.4 & 0.4\end{bmatrix}$$

جواب: $\boldsymbol{x}=(\boldsymbol{I}-\boldsymbol{A})^{-1}\boldsymbol{y}=[0.6747\quad 0.7128\quad 0.7543]^T$

سوال 9.32 تا سوال 9.35 آئگنی قدر مسائل کے عمومی خصوصیات پر مبنی ہیں جنہیں آپ نے ثابت کرنا ہے۔ان مسائل میں فرض کریں کہ $n\times n$ قالب $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار λ_1 تا λ_n ہیں جو غیر منفرد ہو سکتے ہیں۔

سوال 9.32: مرکزی وتر کے ارکان کا مجموعہ اور آئگنی اقدار کا مجموعہ برابر ہیں۔

سوال 9.33: طیفی منتقلی

$\boldsymbol{A}-k\boldsymbol{I}$ کے آئگنی اقدار λ_1-k تا λ_n-k ہیں جبکہ اس کے آئگنی سمتیات وہی ہیں جو $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات ہیں۔

سوال 9.34: غیر سمتی مضرب، طاقت

غیر سمتی مضرب $k\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار $k\lambda_1$ تا $k\lambda_n$ ہیں جبکہ $\boldsymbol{A}^m$ جہاں $m=1,2,\cdots$ ہے کے آئگنی اقدار λ_1^m تا λ_n^m ہیں۔دونوں صورتوں میں آئگنی سمتیات وہی ہیں جو $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات ہیں۔

سوال 9.35: کثیر رکنی $p(\boldsymbol{A})=k_m\boldsymbol{A}^m+k_{m-1}\boldsymbol{A}^{m-1}+\cdots+k_1\boldsymbol{A}+k_0\boldsymbol{I}$ کے آئگنی اقدار درج ذیل ہیں

$$p(\lambda_j)=k_j\lambda_j^m+k_{m-1}\lambda_j^{m-1}+\cdots+k_1\lambda_j+k_0$$

جہاں $j=1,2,\cdots$ ہے جبکہ اس کثیر رکنی کے آئگنی سمتیات وہی ہیں کو $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات ہیں۔(سوال 9.34 کے نتائج استعمال کریں۔)

[17] demand matrix

9.3 تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب

حقیقی چکور قالب کی تین اقسام پر یہاں غور کیا جائے گا جن کی غیر معمولی خصوصیات پائی جاتی ہیں۔تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کا حصہ 8.2 میں ذکر ہو چکا ہے۔

تعریف : تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب
ایسا حقیقی چکور قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ جو تبدیلی محل سے تبدیل نہیں ہوتا **تشاکلی**[18] قالب کہلاتا ہے۔

$$\boldsymbol{A}^T = \boldsymbol{A} \quad \implies \quad [a_{kj}] = [a_{jk}] \tag{9.9}$$

ایسا حقیقی چکور قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ جس کا تبدیل محل اس قالب کا منفی ہو **منحرف تشاکلی**[19] قالب کہلاتا ہے۔

$$\boldsymbol{A}^T = -\boldsymbol{A} \quad \implies \quad [a_{kj}] = -[a_{jk}] \tag{9.10}$$

ایسا حقیقی چکور قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ جس کا تبدیل محل اس قالب کا معکوس ہو **قائمہ الزاویہ**[20] قالب کہلاتا ہے۔

$$\boldsymbol{A}^T = \boldsymbol{A}^{-1} \tag{9.11}$$

مثال 9.9: تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب
آپ سے التماس ہے کہ درج ذیل میں تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب کی پہچان کریں۔

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -3 & 4 & -7 \\ 2 & -7 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & -1 & 2 \\ 1 & 0 & -4 \\ -2 & 4 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

کیا آپ ثابت کر سکتے ہیں کہ ہر منحرف تشاکلی قالب کے مرکزی وتر کے تمام اجزاء صفر ہوں گے؟

---

[18]symmetric
[19]skew-symmetric
[20]orthogonal

کسی بھی حقیقی چکور قالب کو تشاکلی قالب $\boldsymbol{R}$ اور منحرف تشاکلی قالب $\boldsymbol{S}$ کا مجموعہ لکھا جا سکتا ہے جہاں تشاکلی قالب اور منحرف تشاکلی قالب درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{R} = \frac{1}{2}(\boldsymbol{A} + \boldsymbol{A}^T), \quad \boldsymbol{S} = \frac{1}{2}(\boldsymbol{A} - \boldsymbol{A}^T) \tag{9.12}$$

مثال 9.10: قالب بطور تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کا مجموعہ

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & -1 \\ 2 & 8 & 3 \\ 5 & 1 & 3 \end{bmatrix} = \boldsymbol{R} + \boldsymbol{S} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 8 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

مسئلہ 9.4: تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کے آئگنی اقدار

(الف) تشاکلی قالب کے آئگنی اقدار حقیقی ہوں گے۔

(ب) منحرف تشاکلی قالب کے آئگنی اقدار خیالی یا صفر ہوں گے۔

درج بالا مسئلے کا ثبوت مسئلہ 9.14 میں پیش کیا جائے گا۔

مثال 9.11: تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کے آئگنی اقدار

درج ذیل تشاکلی قالب R کے آئگنی اقدار -2 اور 4 ہیں جبکہ منحرف تشاکلی قالب S کے آئگنی اقدار $-3i$ اور $3i$ ہیں۔ قالب $\boldsymbol{C}$ نا تشاکلی اور نا منحرف تشاکلی ہے جبکہ اس کے آئگنی اقدار 0 اور 4 ہیں۔ مسئلہ 9.4 ایسے قالب کے بارے میں کچھ نہیں کہتا ہے۔

$$\boldsymbol{R} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{S} = \begin{bmatrix} 0 & 3 \\ -3 & 0 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{C} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

قائمہ الزاویہ تبادلے اور قائمہ الزاویہ قالب

قائمہ الزاویہ تبادلے سے مراد درج ذیل ہے جہاں $\boldsymbol{A}$ قائمہ الزاویہ قالب ہے۔

$$\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x} \tag{9.13}$$

قائمہ الزاویہ تبادلہ R^n میں ہر سمتیہ $\boldsymbol{x}$ کی جگہ R^n میں سمتیہ $\boldsymbol{y}$ مقرر کرتا ہے۔مثال کے طور پر سطح میں گردش، قائمہ الزاویہ تبادل ہے یعنی:

$$\boldsymbol{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \tag{9.14}$$

یہ ثابت کیا جا سکتا ہے سطح یا تین بعدی فضا میں قائمہ الزاویہ تبادل گردش کو ظاہر کرتا ہے (اور ساتھ ہی بالترتیب کسی خط یا سطح میں انعکاس بھی ممکن ہے)۔

قائمہ الزاویہ قالب کی اہمیت درج ذیل کی بنا ہے۔ مسئلہ 9.5: اندرونی ضرب کی عدم تغیر
R^n میں سمتیات $\boldsymbol{a}$ اور $\boldsymbol{b}$ کے اندرونی ضرب کی قیمت کو قائمہ الزاویہ تبادل برقرار رکھتا ہے جہاں اندرونی ضرب درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b} = \boldsymbol{a}^T\boldsymbol{b} = [a_1 \ \cdots \ a_n] \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix} \tag{9.15}$$

یوں $n \times n$ قائمہ الزاویہ قالب $\boldsymbol{A}$ اور R^n میں کسی بھی $\boldsymbol{a}$ ، $\boldsymbol{b}$ اور $\boldsymbol{u} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{a}$ ، $\boldsymbol{v} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{b}$ کی صورت میں $\boldsymbol{u} \cdot \boldsymbol{v} = \boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b}$ ہو گا۔

اس طرح R^n میں ہر سمتیہ $\boldsymbol{a}$ کی لمبائی یا معیار کو قائمہ الزاویہ تبادل برقرار رکھتا ہے جہاں سمتیہ کی لمبائی یا معیار درج ذیل ہے۔

$$\|\boldsymbol{a}\| = \sqrt{\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{a}} = \sqrt{\boldsymbol{a}^T\boldsymbol{a}} \tag{9.16}$$

ثبوت: فرض کریں کہ $\boldsymbol{A}$ قائمہ الزاویہ ہے اور $\boldsymbol{u} = \boldsymbol{Aa}$ ، $\boldsymbol{v} = \boldsymbol{Ab}$ ہیں۔اب صفحہ 578 پر مساوات 8.23-ت کے تحت $(\boldsymbol{Aa})^T = \boldsymbol{a}^T\boldsymbol{A}^T$ ہو گا جبکہ مساوات 9.11 کے تحت $\boldsymbol{A}^T\boldsymbol{A} = \boldsymbol{A}^{-1}\boldsymbol{A} = \boldsymbol{I}$ ہو گا۔اس طرح درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\boldsymbol{u}\cdot\boldsymbol{v} = \boldsymbol{u}^T\boldsymbol{v} = (\boldsymbol{Aa})^T\boldsymbol{Ab} = \boldsymbol{a}^T\boldsymbol{A}^T\boldsymbol{Ab} = \boldsymbol{a}^T\boldsymbol{Ib} = \boldsymbol{a}^T\boldsymbol{b} = \boldsymbol{a}\cdot\boldsymbol{b} \tag{9.17}$$

اس میں $\boldsymbol{b} = \boldsymbol{a}$ پر کرنے سے $\|\boldsymbol{a}\|$ عدم تغیر ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 9.6: صف اور قطار کی معیاری قائمیت
حقیقی چکور قالب صرف اور صرف اس صورت قائمہ الزاویہ ہو گا جب اس کے سمتیات قطار $\boldsymbol{a}_1$ تا $\boldsymbol{a}_n$ (اور سمتیات صف) معیاری قائمہ الزاویہ ہوں یعنی:

$$\boldsymbol{a}_j\cdot\boldsymbol{a}_k = \boldsymbol{a}^T\boldsymbol{a}_k = \begin{cases}0 & j\neq k\\ 1 & j = k\end{cases} \tag{9.18}$$

ثبوت: (الف) فرض کریں کہ $\boldsymbol{A}$ قائمہ الزاویہ ہے۔یوں $\boldsymbol{A}^{-1}\boldsymbol{A} = \boldsymbol{A}^T\boldsymbol{A} = \boldsymbol{I}$ ہو گا جس کو سمتیات قطار $\boldsymbol{a}_1$ تا $\boldsymbol{a}_n$ کی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$\boldsymbol{I} = \boldsymbol{A}^{-1}\boldsymbol{A} = \boldsymbol{A}^T\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix}\boldsymbol{a}_1^T\\ \vdots\\ \boldsymbol{a}_n^T\end{bmatrix}\begin{bmatrix}\boldsymbol{a}_1\cdots\boldsymbol{a}_n\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}\boldsymbol{a}_1^T\boldsymbol{a}_1 & \boldsymbol{a}_1^T\boldsymbol{a}_2 & \cdots & \boldsymbol{a}_1^T\boldsymbol{a}_n\\ \vdots & & & \\ \boldsymbol{a}_n^T\boldsymbol{a}_1 & \boldsymbol{a}_n^T\boldsymbol{a}_2 & \cdots & \boldsymbol{a}_n^T\boldsymbol{a}_n\end{bmatrix} \tag{9.19}$$

چونکہ $n\times n$ اکائی قالب $\boldsymbol{I}$ کا مرکزی وتر اکائی جبکہ باقی تمام اجزاء صفر ہوتے ہیں لہٰذا مساوات 9.19 کا دائیں ہاتھ مساوات 9.18 دیتا ہے۔مساوات 9.11 کے تحت قائمہ الزاویہ قالب کا معکوس بھی قائمہ الزاویہ ہو گا۔ اب $\boldsymbol{A}^{-1}(=\boldsymbol{A}^T)$ کے سمتیات قطار $\boldsymbol{A}$ کے سمتیات صف ہیں لہٰذا $\boldsymbol{A}$ کے سمتیات صف بھی قائمہ الزاویہ ہوں گے۔

(ب) اس کے برعکس اگر $\boldsymbol{A}$ کے سمتیات قطار مساوات 9.18 پر پورا اترتے ہوں تب مساوات 9.19 دائیں ہاتھ قالب کے مرکزی وتر سے ہٹ کر تمام ارکان صفر (0) ہوں گے جبکہ وتری ارکان اکائی (1) ہوں گے لہٰذا $\boldsymbol{A}^T\boldsymbol{A} = \boldsymbol{I}$ ہے چونکہ $\boldsymbol{A}^T = \boldsymbol{A}^{-1}$ ہو گا۔ اس سے مراد $\boldsymbol{AA}^T = \boldsymbol{I}$ ہو گا۔اسی طرح

$\boldsymbol{I} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-1} = \boldsymbol{A}^{-1}\boldsymbol{A}$ ہے جبکہ $\boldsymbol{A}^{-1}$ یکتا ہے۔یوں $\boldsymbol{A}$ قائمہ الزاویہ ہو گا۔ثبوت کے حصہ-الف کے آخر کی طرح $\boldsymbol{A}$ کے سمتیات قطار بھی قائمہ الزاویہ ہوں گے۔

مسئلہ 9.7: قائمہ الزاویہ قالب کا مقطع
قائمہ الزاویہ قالب کی مقطع کی قیمت $+1$ یا -1 ہو گی۔

ثبوت: صفحہ 661 پر مسئلہ 8.19 کے تحت درج ذیل ہے

$$\text{مقطع}(\boldsymbol{AB}) = (\text{مقطع}\,\boldsymbol{A})(\text{مقطع}\,\boldsymbol{B})$$

جبکہ صفحہ 639 پر مسئلہ 8.13-ت کے تحت $\text{مقطع}\,\boldsymbol{A}^T = \text{مقطع}\,\boldsymbol{A}$ ہے لہٰذا قائمہ الزاویہ قالب کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$1 = \text{مقطع}\,\boldsymbol{I} = \text{مقطع}(\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-1}) = \text{مقطع}(\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{T}) = (\text{مقطع}\,\boldsymbol{A})(\text{مقطع}\,\boldsymbol{A}^T) = (\text{مقطع}\,\boldsymbol{A})^2 \tag{9.20}$$

مثال 9.12: مسئلہ 9.7
مثال 9.9 میں دیے گئے قائمہ الزاویہ قالب کا مقطع -1 ہے جبکہ مساوات 9.14 کے قالب کا مقطع $+1$ ہے۔

مسئلہ 9.8: قائمہ الزاویہ قالب کے آئگنی اقدار
قائمہ الزاویہ قالب کے آئگنی اقدار حقیقی یا جوڑی دار مخلوط ہوں گے جن کی حتمی قیمت اکائی ہو گی۔

ثبوت : چونکہ حقیقی قالب کی امتیازی کثیر رکنی کے عددی سر حقیقی ہوتے ہیں لہٰذا اس کے آئگنی اقدار (یعنی صفر) مسئلے کے تحت ہوں گے۔یوں مسئلے کا پہلا حصہ کسی بھی حقیقی قالب کے لئے درست ہے۔آئگنی قدر کی حتمی قیمت اکائی کے برابر $|\lambda| = 1$ ہونے کا ثبوت مسئلہ 9.14 میں پیش کیا جائے گا۔

مثال 9.13: مثال 9.9 میں دیے گئے قائمہ الزاویہ قالب کی امتیازی کثیر رکنی درج ذیل ہے۔

$$-\lambda^3 + \frac{2}{3}\lambda^2 + \frac{2}{3}\lambda - 1 = 0$$

چونکہ مخلوط جذر صرف جوڑی دار ممکن ہیں لہٰذا اس کثیر رکنی کا ایک جذر حقیقی ہو گا جو مسئلہ 9.7 کے تحت $+1$ یا -1 ہو گا۔ان قیمتوں کو کثیر رکنی میں پر کرتے ہوئے پہلا جذر یعنی آئگنی اقدار $\lambda = -1$ ملتا ہے۔کثیر رکنی کو $\lambda + 1$ سے تقسیم کرتے ہوئے $-(\lambda^2 - \frac{5}{3}\lambda + 1) = 0$ ملتا ہے جس کے جذر $\frac{5+i\sqrt{11}}{6}$ اور $\frac{5-i\sqrt{11}}{6}$ ہیں جن کی حتمی قیمت 1 ہے۔

سوالات

سوال 9.36 تا سوال 9.44 میں قالب تشاکلی، منحرف تشاکلی یا قائمہ الزاویہ ہیں؟ ان کا طیف دریافت کریں جو مسئلہ 9.4 اور مسئلہ 9.8 پر پورا اتریں گے۔ آئگنی سمتیات بھی معلوم کریں۔

سوال 9.36: $\begin{bmatrix} 0.8 & 0.6 \\ -0.6 & 0.8 \end{bmatrix}$

جوابات: قائمہ الزاویہ، $\frac{4+i3}{5}$, $[1 \quad i]^T$; $\frac{4-i3}{5}$, $[1 \quad -i]^T$

سوال 9.37: $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -3 & 2 \end{bmatrix}$

جوابات: تینوں قسم نہیں ہے، $2-i3,\ [1 \quad -i]^T; \quad 2+i3,\ [1 \quad i]^T$

سوال 9.38: $\begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix}$

جوابات: تینوں قسم نہیں ہے، $a-ib,\ [1 \quad -i]^T; \quad a+ib,\ [1 \quad i]^T$

سوال 9.39: $\begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & -2 & 5 \end{bmatrix}$

جوابات: تشاکلی، $6,\ [0 \quad 1 \quad -2]^T; \quad 1,\ [0 \quad 1 \quad \frac{1}{2}]^T; \quad 4,\ [1 \quad 0 \quad 0]^T$

سوال 9.40: $\begin{bmatrix} a & b & b \\ b & a & b \\ b & b & a \end{bmatrix}$

جوابات: تشاکلی، $a+2b,\ [1 \quad 1 \quad 1]^T; \quad a-b,\ [1 \quad 0 \quad -1]^T,\ [0 \quad 1 \quad -1]^T$

سوال 9.41: $\begin{bmatrix} 0 & 9 & -12 \\ -9 & 0 & 20 \\ 12 & -20 & 0 \end{bmatrix}$

جوابات: منحرف تشاکلی، $\pm 25i,\ [1 \ \pm\frac{16+i15}{15} \ \pm\frac{12-i20}{15}]^T; \ 0,\ [0 \ \frac{3}{5} \ \frac{9}{20}]^T$

سوال 9.42: $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \sin\theta & \cos\theta \\ 0 & -\cos\theta & \sin\theta \end{bmatrix}$

جوابات: تینوں نہیں، $\sin\theta \pm i\cos\theta,\ [0 \quad 1 \quad \pm i]^T; \quad 1,\ [1 \quad 0 \quad 0]^T$

سوال 9.43: $\begin{bmatrix} \frac{4}{9} & \frac{8}{9} & \frac{1}{9} \\ -\frac{7}{9} & \frac{4}{9} & -\frac{4}{9} \\ -\frac{4}{9} & \frac{1}{9} & \frac{8}{9} \end{bmatrix}$

جوابات: قائمہ الزاویہ، $\frac{7\pm i5\sqrt{11}}{18},\ [1 \quad \frac{-1\pm i3\sqrt{11}}{10} \quad \frac{3\pm i\sqrt{11}}{10}]^T; \quad 1,\ [1 \quad 1 \quad -3]^T$

سوال 9.44: $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

جوابات: قائمہ الزاویہ، $\pm i,\ [1 \quad 0 \quad \pm i]^T; \quad 1,\ [0 \quad 1 \quad 0]^T$

سوال 9.45 تا سوال 9.48 عمومی خصوصیات پر مبنی ہیں۔

سوال 9.45: مجموعہ
کیا $\boldsymbol{A}+\boldsymbol{B}$ کے آئگنی اقدار $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{B}$ کے آئگنی اقدار کا مجموعہ ہوں گے۔

جواب: نہیں

سوال 9.46: ثبوت
ثابت کریں کہ تشاکلی قالب کے منفرد آئگنی اقدار کے مطابقتی آئگنی سمتیات قائمہ الزاویہ ہوں گے۔مثال دیں۔

سوال 9.47: منحرف تشاکلی قالب
ثابت کریں کہ منحرف تشاکلی قالب کا معکوس بھی منحرف تشاکلی قالب ہو گا۔

جواب: $\boldsymbol{A}^{-1} = (-\boldsymbol{A}^T)^{-1} = -(\boldsymbol{A}^{-1})^T$

سوال 9.48: قائمہ الزاویہ قالب
کیا 3×3 منحرف تشاکلی قائمہ الزاویہ قالب موجود ہیں؟

9.4 آئگنی اساس، وتری بنانا، دو درجی صورت

اب تک آئگنی اقدار کی خصوصیات پر غور کیا گیا۔آئیں اب آئگنی سمتیات کی خصوصیات پر غور کرتے ہیں۔ $n \times n$ قالب $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات کبھی کبھار فضا R^n کی اساس ہوتے ہیں لہٰذا R^n میں کسی بھی سمتیہ $\boldsymbol{x}$ کو ان آئگنی سمتیات $\boldsymbol{x}_1$، $\cdots$، $\boldsymbol{x}_n$ کا مجموعہ لکھا جا سکتا ہے مثلاً:

$$\boldsymbol{x} = c_1\boldsymbol{x}_1 + c_2\boldsymbol{x}_2 + \cdots + c_n\boldsymbol{x}_n \tag{9.21}$$

ان آئگنی سمتیات کے مطابقتی آئگنی اقدار (جو ضروری نہیں کہ منفرد ہوں) کو λ_1 تا λ_n سے ظاہر کرتے ہوئے $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_j = \lambda_j \boldsymbol{x}_j$ لکھا جا سکتا ہے لہٰذا تبادلہ $\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ درج ذیل ہو گا۔

$$\begin{aligned}\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x} &= \boldsymbol{A}(c_1\boldsymbol{x}_1 + c_2\boldsymbol{x}_2 + \cdots + c_n\boldsymbol{x}_n)\\ &= c_1\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_1 + c_2\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_2 + \cdots + c_n\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_n\\ &= c_1\lambda_1\boldsymbol{x}_1 + c_2\lambda_2\boldsymbol{x}_2 + \cdots + c_n\lambda_n\boldsymbol{x}_n\end{aligned} \tag{9.22}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ $\boldsymbol{A}$ کا کسی بھی سمتیہ $\boldsymbol{x}$ پر پیچیدہ عمل اساس کی مدد سے غیر سمتی ضرب کی سادہ عمل میں تبدیل ہو گیا ہے۔ یہی آئگنی اساس کی افادیت ہے۔

اگر تمام آئگنی اقدار منفرد ہوں تب آئگنی سمتیات ضرور آئگنی اساس ہوں گے۔

مسئلہ 9.9: آئگنی سمتیات کی اساس
اگر $n \times n$ قالب $\boldsymbol{A}$ کے n منفرد آئگنی اقدار ہوں تب R^n کی اساس $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات $\boldsymbol{x}_1$ تا $\boldsymbol{x}_n$ ہوں گے۔

ثبوت: ہمیں صرف اتنا ثابت کرنا ہے کہ $\boldsymbol{x}_1$ تا $\boldsymbol{x}_n$ خطی طور غیر تابع ہیں۔فرض کریں کہ ایسا نہیں ہے اور صرف r عدد آئگنی سمتیات خطی طور غیر تابع ہیں۔یوں $r < n$ ہو گا اور سمتیات $\{\boldsymbol{x}_1, \cdots, \boldsymbol{x}_r, \boldsymbol{x}_{r+1}\}$ کا سلسلہ خطی طور تابع ہو گا۔یوں ایسے غیر سمتی مستقل c_1 تا c_{r+1} (جن میں سے کم از کم ایک مستقل غیر صفر ہو) موجود ہوں گے جو درج ذیل مساوات پر پورا اتریں گے (حصہ 8.4)۔

$$c_1\boldsymbol{x}_1 + \cdots + c_{r+1}\boldsymbol{x}_{r+1} = \boldsymbol{0} \tag{9.23}$$

دونوں اطراف کو $\boldsymbol{A}$ سے ضرب دے کر $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_j = \lambda_j\boldsymbol{x}_j$ استعمال کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{A}(c_1\boldsymbol{x}_1 + \cdots + c_{r+1}\boldsymbol{x}_{r+1}) = c_1\lambda_1\boldsymbol{x}_1 + \cdots + c_{r+1}\lambda_{r+1}\boldsymbol{x}_{r+1} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{0} = \boldsymbol{0} \tag{9.24}$$

درج بالا میں آخری رکن کو ہٹانے کی خاطر مساوات 9.23 کو λ_{r+1} سے ضرب دیتے ہوئے مساوات 9.24 سے منفی کرتے ہیں۔

$$c_1(\lambda_1 - \lambda_{r+1})\boldsymbol{x}_1 + \cdots + c_r(\lambda_r - \lambda_{r+1})\boldsymbol{x}_r = \boldsymbol{0} \tag{9.25}$$

اب چونکہ $\boldsymbol{x}_1$ تا $\boldsymbol{x}_r$ خطی طور غیر تابع ہیں لہٰذا مساوات 9.25 صرف اس صورت ممکن ہو گا جب اس کے عددی سر صفر ہوں یعنی $c_1(\lambda_1 - \lambda_{r+1}) = 0$ تا $c_r(\lambda_r - \lambda_{r+1}) = 0$ ہوں۔اب چونکہ تمام آئگنی

اقدار منفرد ہیں لہٰذا اس سے $c_1 = 0$ تا $c_r = 0$ ملتے ہیں۔اس حقیقت کے تحت مساوات 9.23 سے $c_{r+1}\boldsymbol{x}_{r+1} = \mathbf{0}$ ملتا ہے اور چونکہ آئگنی سمتیہ صفر نہیں ہو سکتا لہٰذا $c_{r+1} = 0$ ہو گا۔اب مساوات 9.23 لکھتے ہوئے فرض کیا گیا تھا کہ اس میں کم از کم ایک مستقل غیر صفر ہے جبکہ ہم ثابت کر چکے ہیں کہ تمام مستقل صفر ہیں۔یہ تضاد صرف اس صورت دور کیا جا سکتا ہے جب تمام آئگنی سمتیات خطی طور غیر تابع ہوں۔

مثال 9.14: آئگنی اساس۔ غیر منفرد آئگنی اقدار۔ عدم موجودگی

قالب $\left[\begin{smallmatrix}4 & 2\\ 2 & 4\end{smallmatrix}\right]$ کے آئگنی اقدار 6 اور 2 اور مطابقتی آئگنی سمتیات کی اساس $\begin{bmatrix}1 & 1\end{bmatrix}^T$ اور $\begin{bmatrix}1 & -1\end{bmatrix}^T$ ہیں۔

بعض اوقات غیر منفرد آئگنی اقدار بھی آئگنی سمتیات کی اساس دیتے ہیں مثلاً مثال 9.2۔

اس کے برعکس عین ممکن ہے کہ قالب کی خطی طور غیر تابع سمتیات کی تعداد اتنی نہ ہو کہ یہ اساس دیں۔مثلاً $\left[\begin{smallmatrix}0 & 1\\ 0 & 0\end{smallmatrix}\right]$ کا صرف ایک عدد آئگنی سمتیہ $\begin{bmatrix}k & 0\end{bmatrix}^T$ پایا جاتا ہے جہاں k غیر صفر اختیاری ہے اور ایک عدد سمتیہ نا کافی ہے۔

حقیقت میں آئگنی اساس مسئلہ 9.9 سے نرم شرائط کی صورتوں میں بھی موجود ہو سکتا ہے۔درج ذیل ایسی ایک صورت ہے۔

مسئلہ 9.10: تشاکلی قالب

تشاکلی قالب کے آئگنی سمتیات R^n کی معیاری قائمہ الزاویہ اساس ہے۔

درج بالا مسئلے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔

مثال 9.15: مثال 9.14 میں پہلے قالب کی معیاری آئگنی سمتیات کی اساس $\begin{bmatrix}\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}}\end{bmatrix}^T$ اور $\begin{bmatrix}\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}}\end{bmatrix}^T$ ہے۔

قالبوں کی تشابہت۔ وتری بنانا

آئگنی اساس کی مدد سے قالب A کی تخفیف سے ایسا وتری قالب حاصل کیا جا سکتا ہے جس کے وتری اجزاء قالب A کے آئگنی اقدار ہوں۔ ایسا درج ذیل **متشابہت تبادلہ** کے ذریعہ سے کیا جاتا ہے۔

تعریف : **متشابہ قالب۔ متشابہت تبادلہ**
ایسا $n \times n$ قالب $\hat{A}$ جو درج ذیل پر پورا اترتا ہو، $n \times n$ قالب A کا **متشابہ قالب**[21] کہلاتا ہے۔

$$\hat{A} = P^{-1}AP \tag{9.26}$$

یہاں $n \times n$ قالب P کوئی غیر نادر قالب ہے۔ A سے $\hat{A}$ حاصل کرنے کے اس عمل کو **متشابہت تبادلہ**[22] کہتے ہیں۔

تشابہت تبادلہ کی خاصیت ہے کہ یہ قالب A کے آئگنی اقدار بر قرار رکھتا ہے۔

مسئلہ 9.11: تشابہ قالب کے آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات
A کے آئگنی اقدار ہی اس کے تشابہ قالب $\hat{A}$ کے آئگنی اقدار ہوں گے۔
مزید اگر A کا آئگنی سمتیہ x ہو تب $\hat{A}$ کا اسی آئگنی قدر کا مطابقتی آئگنی سمتیہ $y = P^{-1}x$ ہو گا۔

ثبوت : $Ax = \lambda x$ ($x \neq 0$ اور λ آئگنی قدر ہے) سے $P^{-1}Ax = \lambda P^{-1}x$ ملتا ہے جس میں $I = PP^{-1}$ پر کرتے ہوئے درج حاصل ہوتا ہے۔

$$P^{-1}Ax = P^{-1}AIx = P^{-1}APP^{-1}x = (P^{-1}AP)P^{-1}x = \hat{A}(P^{-1}x) = \lambda P^{-1}x$$

یوں $\hat{A}$ کا آئگنی قدر λ اور مطابقتی آئگنی سمتیہ $P^{-1}x$ ہے۔ در حقیقت $P^{-1}x \neq 0$ ہے کیوں کہ $P^{-1}x = 0$ سے $x = Ix = PP^{-1}x = P0 = 0$ لکھا جا سکتا ہے جو تضاد ہے چونکہ $x \neq 0$ ہے۔

---

[21] similar matrix
[22] similarity transformation

مثال 9.16: تشابہ قالبوں کے آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات
فرض کریں کہ $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{P}$ درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 2 & 6 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{P} = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ 1 & -2 \end{bmatrix}$$

یوں $\hat{\boldsymbol{A}}$ درج ذیل ہو گا جہاں $-7 =$ مقطع $\boldsymbol{P}$ لیتے ہوئے $\boldsymbol{P}^{-1}$ کو مساوات 8.68 کی مدد سے حاصل کیا گیا ہے۔

$$\hat{\boldsymbol{A}} = \boldsymbol{P}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{P} = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & \frac{5}{7} \\ \frac{1}{7} & -\frac{1}{7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 2 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$\hat{\boldsymbol{A}}$ کی امتیازی مساوات $(8-\lambda)(1-\lambda) = 0$ سے اس کے آئگنی اقدار $\lambda_1 = 8$ اور $\lambda_2 = 1$ ملتے ہیں۔ $\boldsymbol{A}$ کی امتیازی مساوات $(3-\lambda)(6-\lambda) - 10 = \lambda^2 - 9\lambda + 8 = 0$ سے بھی آئگنی اقدار $\lambda_1 = 8$ اور $\lambda_2 = 1$ ملتے ہیں جو مسئلہ 9.11 کے پہلے حصے کے عین مطابق ہے۔

$(\boldsymbol{A} - \lambda \boldsymbol{I}) = \boldsymbol{0}$ کے پہلے حصے $(3-\lambda)x_1 + 5x_2 = 0$ میں $\lambda = \lambda_1 = 8$ پر کرنے سے $-5x_1 + 5x_2 = 0$ یعنی $x_2 = x_1$ حاصل ہوتا ہے۔یوں $x_1 = 1$ چنتے ہوئے $x_2 = 1$ ملتا ہے لہٰذا $\boldsymbol{x}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix}^T$ ہو گا۔اسی طرح $\lambda_2 = 1$ پر کرنے سے $2x_1 + 5x_2 = 0$ حاصل ہو گا جس میں $x_1 = 5$ چنتے ہوئے $x_2 = -2$ یعنی $\boldsymbol{x}_2 = \begin{bmatrix} 5 & -2 \end{bmatrix}^T$ حاصل ہوتا ہے۔ان سے $\hat{\boldsymbol{A}}$ کے آئگنی سمتیات حاصل کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{y}_1 = \boldsymbol{P}^{-1}\boldsymbol{x}_1 = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & \frac{5}{7} \\ \frac{1}{7} & -\frac{1}{7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$
$$\boldsymbol{y}_2 = \boldsymbol{P}^{-1}\boldsymbol{x}_2 = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & \frac{5}{7} \\ \frac{1}{7} & -\frac{1}{7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

آپ تسلی کر لیں کہ یہی $\hat{\boldsymbol{A}}$ کے آئگنی سمتیات ہیں۔

درج بالا مثال میں $\boldsymbol{P}$ کے قطار، $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات ہیں جس سے حاصل وتری قالب $\boldsymbol{\hat{A}}$ کے ارکان، $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار ہیں۔یوں ہم کسی بھی قالب $\boldsymbol{A}$ کو موزوں تشابہت تبادلے سے ایسے وتری قالب میں تبدیل کر سکتے ہیں جس کے وتری ارکان، $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار ہوں۔

مسئلہ 9.12: قالب کو وتری بنانا
اگر $n \times n$ قالب $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات کی اساس ہو تب

$$\boldsymbol{D} = \boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{X} \tag{9.27}$$

وتری ہو گا جس کے مرکزی وتر کے ارکان $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار ہوں گے۔یہاں $\boldsymbol{X}$ ایسا قالب ہے جس کے قطار $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات ہیں۔مزید درج ذیل بھی ہو گا۔

$$\boldsymbol{D}^m = \boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}^m\boldsymbol{X} \qquad (m = 2, 3, \cdots) \tag{9.28}$$

ثبوت : فرض کریں کہ $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی سمتیات $\boldsymbol{x}_1$ ، $\cdots$ ، $\boldsymbol{x}_n$ فضا R^n کی اساس ہیں اور ان کے مطابقتی آئگنی اقدار بالترتیب λ_1 ، $\cdots$ ، λ_n ہیں لہٰذا $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_1 = \lambda_1\boldsymbol{x}_1$ ، $\cdots$ ، $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_n = \lambda_n\boldsymbol{x}_n$ ہو گا۔یوں $\boldsymbol{X} = [\boldsymbol{x}_1, \cdots, \boldsymbol{x}_n]$ کا درجہ مسئلہ 8.4 کے تحت n ہو گا لہٰذا مسئلہ 8.16 کے تحت $\boldsymbol{X}^{-1}$ موجود ہو گا۔ہم دعویٰ کرتے ہیں کہ درج ذیل درست ہے

$$\boldsymbol{A}\boldsymbol{X} = \boldsymbol{A}[\boldsymbol{x}_1, \cdots, \boldsymbol{x}_n] = [\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_1, \cdots, \boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_n] = [\lambda_1\boldsymbol{x}_1, \cdots, \lambda_n\boldsymbol{x}_n] = \boldsymbol{X}\boldsymbol{D} \tag{9.29}$$

جہاں $\boldsymbol{D}$ کو مساوات 9.27 پیش کرتی ہے۔ہم بائیں ہاتھ دوسری مساوات کو $n = 2$ کے لئے ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned}
\boldsymbol{A}\boldsymbol{X} = \boldsymbol{A}\begin{bmatrix}\boldsymbol{x}_1 & \boldsymbol{x}_2\end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22}\end{bmatrix}\begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22}\end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} a_{11}x_{11} + a_{12}x_{21} & a_{11}x_{12} + a_{12}x_{22} \\ a_{21}x_{11} + a_{22}x_{21} & a_{21}x_{12} + a_{22}x_{22}\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_1 & \boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_2\end{bmatrix}
\end{aligned}$$

تیسری مساوات $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}_k = \lambda_k\boldsymbol{x}_k$ سے حاصل ہوتی ہے۔آپ اسی طرح پہلے $n = 2$ اور بعد میں عمومی n کے لئے چوتھی مساوات کو ثابت کر سکتے ہیں۔

مساوات 9.29 کو دائیں $\boldsymbol{X}^{-1}$ سے ضرب کرتے ہوئے مساوات 9.27 حاصل ہوتی ہے۔چونکہ مساوات 9.27 تشابہت تبادلہ ہے لٰہذا مسئلہ 9.11 کے تحت $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار ہی $\boldsymbol{D}$ کے آئگنی اقدار ہوں گے۔مساوات 9.28 کو $m=2$ کے لئے ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned}\boldsymbol{D}^2=\boldsymbol{D}\boldsymbol{D}=(\boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{X})(\boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{X})=\boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}(\boldsymbol{X}\boldsymbol{X}^{-1})\boldsymbol{A}\boldsymbol{X}\\=\boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}\boldsymbol{X}=\boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}^2\boldsymbol{X}\end{aligned}$$

مثال 9.17: قالب کو وتری بنانا
درج ذیل قالب کو وتری بنائیں۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}-2 & -4 & 2\\ -2 & 1 & 2\\ 4 & 2 & 5\end{bmatrix}$$

$\boldsymbol{A}$ کی امتیازی مقطع سے اس کی امتیازی کثیر رکنی $-\lambda^3+4\lambda^2+27\lambda-90=0$ حاصل ہوتی ہے جس کے جذر $\lambda_1=6$ ، $\lambda_2=3$ اور $\lambda_3=-5$ ہیں۔ مساوات $(\boldsymbol{A}-\lambda\boldsymbol{I})\boldsymbol{x}=\boldsymbol{0}$ میں باری باری λ_1 ، λ_2 اور λ_3 پر کرتے ہوئے گاوسی اسقاط سے حل کر کے درج ذیل آئگنی سمتیات حاصل ہوتے ہیں۔

$$\boldsymbol{x}_1=\begin{bmatrix}1\\ 6\\ 16\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{x}_2=\begin{bmatrix}1\\ -\frac{3}{2}\\ -\frac{1}{2}\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{x}_3=\begin{bmatrix}1\\ \frac{1}{2}\\ -\frac{1}{2}\end{bmatrix}$$

ان آئگنی سمتیات سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\boldsymbol{X}=\begin{bmatrix}1 & 1 & 1\\ 6 & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2}\\ 16 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2}\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{X}^{-1}=\begin{bmatrix}\frac{1}{33} & 0 & \frac{2}{33}\\ \frac{1}{3} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{6}\\ \frac{7}{11} & \frac{1}{2} & -\frac{5}{22}\end{bmatrix}$$

$\boldsymbol{AX}$ حاصل کر کے بائیں $\boldsymbol{X}^{-1}$ سے ضرب دے کر $\boldsymbol{D}$ حاصل کرتے ہیں۔

$$\boldsymbol{D} = \boldsymbol{X}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{X} = \begin{bmatrix} \frac{1}{33} & 0 & \frac{2}{33} \\ \frac{1}{3} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{6} \\ \frac{7}{11} & \frac{1}{2} & -\frac{5}{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 & 3 & -5 \\ 36 & -\frac{9}{2} & -\frac{5}{2} \\ 96 & -\frac{3}{2} & \frac{5}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -5 \end{bmatrix}$$

آثار قالب

چکور $n \times n$ قالب $\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ کے مرکزی وتر کے اجزاء کے مجموعے کو آثار $\boldsymbol{A}$ کہتے[23] ہیں۔

$$\text{آثار}\ \boldsymbol{A} = a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn} = \sum_{j=1}^{n} a_{jj}$$

دو قالبوں کے حاصل ضرب کے آثار کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$\text{آثار}\,(\boldsymbol{AB}) = \sum_{i=1}^{m} (\boldsymbol{AB})_{ii} = \sum_{i=1}^{m}\sum_{j=1}^{n} A_{ij}B_{ji} = \sum_{j=1}^{n}\sum_{i=1}^{m} B_{ji}A_{ij} = \sum_{j=1}^{n} (\boldsymbol{AB})_{jj} = \text{آثار}\,(\boldsymbol{BA}) \tag{9.30}$$

لہٰذا ضرب میں قالبوں کی ترتیب کا آثار پر کوئی اثر نہیں ہو گا۔

$\boldsymbol{A}$ اور اس کے متشابہ قالب $\hat{\boldsymbol{A}} = \boldsymbol{P}^{-1}\boldsymbol{AP}$ کا آثار ایک جیسا ہو گا یعنی:

$$\begin{aligned} \text{آثار}\,(\boldsymbol{P}^{-1}\boldsymbol{AP}) &= \text{آثار}\,(\boldsymbol{P}^{-1}(\boldsymbol{AP})) = \text{آثار}\,((\boldsymbol{AP})\boldsymbol{P}^{-1}) \\ &= \text{آثار}\,(\boldsymbol{APP}^{-1}) = \text{آثار}\,(\boldsymbol{A}) \end{aligned} \tag{9.31}$$

چونکہ متشابہ قالب $\hat{\boldsymbol{A}}$ کے مرکزی ارکان، $\boldsymbol{A}$ کے آئگنی اقدار ہوتے ہیں لہٰذا درج بالا کے تحت آثار $\boldsymbol{A}$ آئگنی اقدار کا مجموعہ ہو گا۔

---

[23] trace

دو درجی صورتیں۔ صدر محوروں پر تبادلہ

سمتیہ $\boldsymbol{x}$ کی **دو درجی صورت**[24] Q سے مراد x_1، $\cdots$، x_n اجزاء کی n^2 ارکان پر مشتمل درج ذیل مجموعہ ہے۔

$$Q = \boldsymbol{x}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \sum_{j=1}^{n}\sum_{k=1}^{n} a_{jk}x_jx_k$$

$$\begin{aligned}
&= a_{11}x_1^2 + a_{12}x_1x_2 + \cdots + a_{1n}x_1x_n \\
&\quad + a_{21}x_2x_1 + a_{22}x_2^2 + \cdots + a_{2n}x_2x_n \\
&\quad \vdots \\
&\quad + a_{n1}x_nx_1 + a_{n2}x_nx_2 + \cdots + a_{nn}x_n^2
\end{aligned} \tag{9.32}$$

$\boldsymbol{A} = [a_{jk}]$ کو اس صورت کا **عددی سر قالب** کہتے ہیں۔چونکہ ہم وتر سے ہٹ کر ارکان کے جوڑیوں کے مجموعے کو دو برابر اجزاء کی صورت میں لکھ سکتے ہیں لہٰذا ہم $\boldsymbol{A}$ کو تشاکلی فرض کر سکتے ہیں (درج ذیل مثال میں اس بات کی وضاحت کی گئی ہے)۔

مثال 9.18: فرض کریں کہ درج ذیل ہے۔

$$\boldsymbol{x}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 5 & 6 \\ 2 & 7 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 5x_1^2 + 6x_1x_2 + 2x_2x_1 + 7x_2^2 = 5x_1^2 + 8x_1x_2 + 7x_2^2$$

درج بالا میں درمیانے دو ارکان کے عددی سر کا مجموعہ $8 = 2 + 6$ ہے جس کو $4 + 4$ لکھا جا سکتا ہے۔یوں $\boldsymbol{A}$ کی جگہ مطابقتی تشاکلی قالب C استعمال کرتے ہوئے درج بالا نتیجہ حاصل کیا جا سکتا ہے یعنی

$$\boldsymbol{x}^T\boldsymbol{C}\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 5 & 4 \\ 4 & 7 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 5x_1^2 + 4x_1x_2 + 4x_2x_1 + 7x_2^2 = 5x_1^2 + 8x_1x_2 + 7x_2^2$$

---

[24] quadratic form

مسئلہ 9.10 کے تحت مساوات 9.32 میں تشاکلی عددی سر قالب A کے آئگنی سمتیات، معیاری قائمہ الزاویہ اساس ہیں۔انہیں سمتیہ قطار لیتے ہوئے ہمیں ایسا قالب X ملتا ہے جو قائمہ الزاویہ ہو گا لہٰذا $A^{-1} = A^T$ ہو گا۔یوں مساوات 9.27 کو بائیں سے X اور دائیں سے X^{-1} کے ساتھ ضرب دینے سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$A = XDX^{-1} = XDX^T$$

اس کو مساوات 9.32 میں پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$Q = x^T XDX^T x \tag{9.33}$$

اگر ہم $X^T x = y$ لیں تب $X^T = X^{-1}$ کی بنا $X^{-1}x = y$ ہو گا جس کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$x = Xy \tag{9.34}$$

مساوات 9.33 میں $x^T X = (X^T x)^T = y^T$ اور $X^T x = y$ ہو گا لہٰذا Q کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$Q = y^T Dy = \lambda_1 y_1^2 + \lambda_2 y_2^2 + \cdots + \lambda_n y_n^2 \tag{9.35}$$

اس سے **مسئلہ صدر محور**[25] ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 9.13: مسئلہ صدر محور
دو درجی صورت

$$Q = x^T Ax = \sum_{j=1}^{n}\sum_{k=1}^{n} a_{jk}x_j x_k \qquad (a_{kj} = a_{jk}) \tag{9.36}$$

میں مساوات 9.34 پر کرنے سے مساوات 9.35 میں دی گئی **صدر محوری صورت** یا **با ضابطہ صورت**[26] حاصل ہوتی ہے جہاں λ_1 ، $\dots$ ، λ_n تشاکلی قالب A کے آئگنی اقدار ہیں (جو غیر منفرد بھی ہو سکتے ہیں) اور X ایسا قائمہ الزاویہ قالب ہے جس کے سمتیہ قطار مطابقتی (بالترتیب) آئگنی سمتیات x_1 ، $\dots$ ، x_n ہیں۔

---

[25] Principal Axes Theorem
[26] canonical form

مثال 9.19: صدر محور پر تبادلہ۔ مخروطی حصے
درج ذیل دو درجی صورت کس مخروطی حصے کو ظاہر کرتی ہے۔ اس کا صدر محور پر تبادلہ کریں۔

$$Q = 17x_1^2 - 30x_1x_2 + 17x_2^2 = 128$$

حل: ہم $Q = \boldsymbol{x}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ لکھ سکتے ہیں جہاں $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{x}$ درج ذیل ہیں۔

$$\boldsymbol{A} = \begin{bmatrix} 17 & -15 \\ -15 & 17 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

اس سے امتیازی مساوات $(17-\lambda)^2 - 15^2$ ملتا ہے جس کے جذر $\lambda_1 2$ اور $\lambda_2 = 32$ ہیں لہٰذا مساوات 9.36 کو درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$Q = 2y_1^2 + 32y_2^2$$

ہم دیکھتے ہیں کہ $Q = 128$ ترخیم $2y_1^2 + 32y - 2^2 = 128$ کو ظاہر کرتا ہے یعنی:

$$\frac{y_1^2}{8^2} + \frac{y_2}{2^2} = 1$$

x_1x_2 محدد میں صدر محور جاننے کی خاطر ہمیں $\lambda = \lambda_1 = 2$ اور $\lambda = \lambda_2 = 8$ لیتے ہوئے $(\boldsymbol{A} - \lambda\boldsymbol{I})\boldsymbol{x} = \boldsymbol{0}$ سے معیاری آئگنی سمتیات حاصل کر کے مساوات 9.34 کا استعمال کرنا ہو گا۔ یوں

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$$

سے

$$\boldsymbol{x} = \boldsymbol{X}\boldsymbol{y} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad \begin{aligned} x_1 &= \frac{1}{\sqrt{2}}y_1 - \frac{1}{\sqrt{2}}y_2 \\ x_2 &= \frac{1}{\sqrt{2}}y_1 + \frac{1}{\sqrt{2}}y_2 \end{aligned}$$

ملتا ہے۔ یہ 45° گھومنے کو ظاہر کرتی ہے۔

سوالات

سوال 9.49 تا سوال 9.54 میں $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{P}$ دیے گئے ہیں۔انہیں استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ قالب $\boldsymbol{A}$ اور متشابہ قالب $\hat{\boldsymbol{A}}$ کے ایک جیسے آئگنی اقدار ہیں۔مزید اگر $\hat{\boldsymbol{A}}$ کا آئگنی سمتیہ $\boldsymbol{y}$ ہو تب ثابت کریں کہ $\boldsymbol{A}$ کا آئگنی سمتیہ $\boldsymbol{x}=\boldsymbol{P}\boldsymbol{y}$ ہو گا۔

سوال 9.49:
$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}1 & 0\\ 3 & -1\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{P}=\begin{bmatrix}2 & -3\\ 1 & 3\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\lambda=-1,\ 1;\quad \boldsymbol{y}=\begin{bmatrix}1 & \frac{2}{3}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & \frac{4}{15}\end{bmatrix}^T;\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}0 & 1\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & \frac{3}{2}\end{bmatrix}^T$$

سوال 9.50:
$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}6 & 4\\ -3 & -1\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{P}=\begin{bmatrix}1 & 4\\ 2 & 5\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\lambda=3,\ 2;\quad \boldsymbol{y}=\begin{bmatrix}1 & -\frac{11}{32}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & -\frac{1}{3}\end{bmatrix}^T;\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}1 & -\frac{3}{4}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & -1\end{bmatrix}^T$$

سوال 9.51:
$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}-6 & -10\\ 2 & 3\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{P}=\begin{bmatrix}-4 & 3\\ -5 & 2\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\lambda=-2,\ -1;\quad \boldsymbol{y}=\begin{bmatrix}1 & \frac{33}{16}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & 2\end{bmatrix}^T;\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}1 & -\frac{2}{5}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & -\frac{1}{2}\end{bmatrix}^T$$

سوال 9.52:
$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}0 & 2 & -1\\ 1 & 1 & 1\\ -1 & 1 & 1\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{P}=\begin{bmatrix}1 & 0 & 3\\ 0 & 1 & 0\\ -1 & 1 & 0\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\lambda=2,\ -1,\ 1;\quad \boldsymbol{y}=\begin{bmatrix}1 & 1 & 0\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & \frac{1}{4} & -\frac{3}{4}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}0 & 1 & \frac{1}{3}\end{bmatrix}^T$$
$$\boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}1 & 1 & 0\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & -\frac{1}{5} & \frac{3}{5}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & 1 & 1\end{bmatrix}^T$$

سوال 9.53:
$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}0 & 1 & 2\\ 1 & 0 & 2\\ -1 & 1 & 0\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{P}=\begin{bmatrix}-1 & 1 & 0\\ 1 & 0 & 2\\ 1 & 0 & 1\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\lambda=-1,\ 1,\ 0;\quad \boldsymbol{y}=\begin{bmatrix}1 & \frac{6}{7} & -\frac{5}{7}\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & 0 & -1\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & \frac{1}{2} & -\frac{3}{4}\end{bmatrix}^T$$
$$\boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}1 & 3 & -2\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & 1 & 0\end{bmatrix}^T,\ \begin{bmatrix}1 & 1 & -\frac{1}{2}\end{bmatrix}^T$$

سوال 9.54: مساوات 9.31 کے تحت کسی بھی قالب کا آثار اس قالب کے آئگنی اقدار کا مجموعہ ہو گا۔ سوال 9.49 تا سوال 9.54 میں دیے گئے A کے آئگنی اقدار اور آثار کا موازنہ کرتے ہوئے تسلی کر لیں کہ ایسا ہی ہے۔

سوال 9.55 تا سوال 9.62 میں آئگنی اساس (آئگنی سمتیات کی اساس) دریافت کرتے ہوئے قالب کو وتری بنائیں۔

سوال 9.55:
$$\begin{bmatrix}1 & 2\\ 2 & 4\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\boldsymbol{X}=\begin{bmatrix}1 & 1\\ -\frac{1}{2} & 2\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{D}=\begin{bmatrix}0 & 0\\ 0 & 5\end{bmatrix}$$

سوال 9.56:
$$\begin{bmatrix}0 & 2\\ \frac{1}{2} & 0\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\boldsymbol{X}=\begin{bmatrix}1 & -\frac{1}{2}\\ 1 & \frac{1}{2}\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{D}=\begin{bmatrix}1 & 0\\ 0 & -1\end{bmatrix}$$

سوال 9.57:
$$\begin{bmatrix}\frac{7}{5} & -\frac{1}{5}\\ -\frac{6}{5} & \frac{8}{5}\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\boldsymbol{X}=\begin{bmatrix}1 & 1\\ 2 & -3\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{D}=\begin{bmatrix}1 & 0\\ 0 & 2\end{bmatrix}$$

سوال 9.58:
$$\begin{bmatrix}-12 & -5\\ 30 & 13\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\boldsymbol{X}=\begin{bmatrix}1 & 1\\ -2 & -3\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{D}=\begin{bmatrix}-2 & 0\\ 0 & 3\end{bmatrix}$$

سوال 9.59:
$$\begin{bmatrix}-\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -1\\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1\\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0\end{bmatrix}$$
جوابات:
$$\boldsymbol{X}=\begin{bmatrix}1 & 1 & -1\\ -1 & 1 & 1\\ 0 & -1 & -1\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{D}=\begin{bmatrix}1 & 0 & 0\\ 0 & -1 & 0\\ 0 & 0 & 0\end{bmatrix}$$

سوال 9.60: $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ \frac{8}{7} & \frac{5}{7} & -\frac{4}{7} \\ \frac{10}{7} & -\frac{6}{7} & \frac{9}{7} \end{bmatrix}, \quad \lambda_1 = 2$

جوابات: $\boldsymbol{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{D} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

سوال 9.61: $\begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -9 & -7 & -15 \\ 6 & 6 & 11 \end{bmatrix}, \quad \lambda_1 = 5$

جوابات: $\boldsymbol{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{D} = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

سوال 9.62: $\begin{bmatrix} \frac{7}{2} & -\frac{5}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ -1 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad \lambda_1 = 3$

جوابات: $\boldsymbol{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{D} = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

سوال 9.63 تا سوال 9.63 میں صدر محور پر منتقل کریں۔ مثال 9.19 کی طرح $\boldsymbol{x}$ کو نئے محور $\boldsymbol{y}$ کی صورت میں لکھیں۔

سوال 9.63: $5x_1^2 + 2x_1x_2 + 5x_2^2 = 10$

جوابات: $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad \frac{3}{5}y_1^2 + \frac{2}{5}y_2^2 = 1, \quad \boldsymbol{C} = \begin{bmatrix} 5 & 1 \\ 1 & 5 \end{bmatrix}$ ترخیم

سوال 9.64: $-9x_1^2 - 24x_1x_2 + 9x_2^2 = 30$

جوابات: $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad -\frac{y_1^2}{2} + \frac{y_2^2}{2} = 1, \quad \boldsymbol{C} = \begin{bmatrix} -9 & -12 \\ -12 & 9 \end{bmatrix}$ قطع زائد

سوال 9.65: $7x_1^2 - 2x_1x_2 + 7x_2^2 = 0$

جوابات: $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad 6y_1^2 + 8y_2^2 = 0, \quad \boldsymbol{C} = \begin{bmatrix} 7 & -1 \\ -1 & 7 \end{bmatrix}$ سیدھے خط

سوال 9.66: $5x_1^2+6x_1x_2+5x_2^2=16$

جوابات: $\begin{bmatrix}x_1\\x_2\end{bmatrix}=\frac{1}{\sqrt{2}}\begin{bmatrix}1&1\\-1&1\end{bmatrix}\begin{bmatrix}y_1\\y_2\end{bmatrix}$، $\frac{y_1^2}{8}+\frac{y_2^2}{2}=1$، $C=\begin{bmatrix}5&3\\3&5\end{bmatrix}$ ترخیم

سوال 9.67: $31x_1^2-24x_1x_2+21x_2^2=13$

جوابات: $\begin{bmatrix}x_1\\x_2\end{bmatrix}=\frac{1}{\sqrt{13}}\begin{bmatrix}3&2\\-2&3\end{bmatrix}\begin{bmatrix}y_1\\y_2\end{bmatrix}$، $3y_1^2+y_2^2=1$، $C=\begin{bmatrix}31&-12\\-12&21\end{bmatrix}$ ترخیم

سوال 9.68: $4x_1^2+12x_1x_2+13x_2^2=32$

جوابات: $\begin{bmatrix}x_1\\x_2\end{bmatrix}=\frac{1}{\sqrt{5}}\begin{bmatrix}2&1\\-1&2\end{bmatrix}\begin{bmatrix}y_1\\y_2\end{bmatrix}$، $\frac{y_1^2}{32}+\frac{y_2^2}{2}=1$، $C=\begin{bmatrix}4&6\\6&13\end{bmatrix}$ ترخیم

9.5 مخلوط قالب اور مخلوط صورتیں

تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالبوں پر حصہ 9.3 میں غور کیا گیا۔ان قالبوں کی مخلوط صورتیں بھی پائی جاتی ہیں جو کوانٹم میکانیات[27] میں استعمال ہوتی ہیں۔

مخلوط قالب $\boldsymbol{A}=[a_{jk}]$ کے ہر رکن $a_{jk}=\alpha+i\beta$ (جہاں α اور β حقیقی ہیں) کی جگہ اس کا جوڑی دار مخلوط $\bar{a}_{jk}=\alpha-i\beta$ لیتے ہوئے جوڑی دار مخلوط قالب $\bar{\boldsymbol{A}}=[\bar{a}_{jk}]$ ملتا ہے۔اسی طرح $\boldsymbol{A}^T$ کا مخلوط جوڑی دار اور $\boldsymbol{A}$ کا مخلوط تبدیل محل $\bar{\boldsymbol{A}}^T=[\bar{a}_{kj}]$ ہو گا۔

مثال 9.20: قالب $\boldsymbol{A}$ کا مخلوط جوڑی دار $\bar{\boldsymbol{A}}$ اور مخلوط تبدیل محل $\bar{\boldsymbol{A}}^T$

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}-2+i3&1-i2\\4&3+i\end{bmatrix},\quad \bar{\boldsymbol{A}}=\begin{bmatrix}-2-i3&1+i2\\4&3-i\end{bmatrix},\quad \bar{\boldsymbol{A}}^T=\begin{bmatrix}-2-i3&4\\1+i2&3-i\end{bmatrix}$$

[27] quantum mechanics

تعریف : ہرمشی قالب[28]، منحرف ہرمشی قالب اور اکہرا قالب

چکور قالب $\boldsymbol{A}=[a_{jk}]$

ہرمشی[29] کہلائے گا اگر $\bar{\boldsymbol{A}}^T=\boldsymbol{A}$ یعنی $\bar{a}_{kj}=a_{jk}$ ہو،

منحرف ہرمشی[30] کہلائے گا اگر $\bar{\boldsymbol{A}}^T=-\boldsymbol{A}$ یعنی $\bar{a}_{kj}=-a_{jk}$ ہو اور

اکہرا[31] کہلائے گا اگر $\bar{\boldsymbol{A}}^T=\boldsymbol{A}^{-1}$ ہو۔

درج بالا تعریف سے ظاہر ہے کہ ہرمشی قالب کے مرکزی وتری ارکان $\bar{a}_{jj}=a_{jj}$ پر پورا اتریں گے لہٰذا یہ ارکان حقیقی ہوں گے۔ منحرف ہرمشی قالب کے مرکزی وتری ارکان $\bar{a}_{jj}=-a_{jj}$ پر پورا اتریں گے۔ یوں اگر $a_{jj}=\alpha+i\beta$ ہو تب $\alpha-i\beta=-(\alpha+i\beta)$ ہو گا جس سے $\alpha=0$ ملتا ہے۔ یوں منحرف ہرمشی قالب کے مرکزی وتر کے ارکان خالص خیالی یا صفر (0) ہوں گے۔

مثال 9.21: ہرمشی، منحرف ہرمشی اور اکہرا قالب

درج ذیل میں $\boldsymbol{A}$ ہرمشی، $\boldsymbol{B}$ منحرف ہرمشی اور $\boldsymbol{C}$ اکہرا قالب ہے۔

$$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}3 & -4+i5\\ -4-i5 & -7\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{B}=\begin{bmatrix}i3 & 2+i\\ -2+i & -i7\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{C}=\begin{bmatrix}i\frac{1}{2} & \frac{1}{2}\sqrt{3}\\ \frac{1}{2}\sqrt{3} & i\frac{1}{2}\end{bmatrix}$$

حقیقی ہرمشی قالب $\bar{\boldsymbol{A}}=\boldsymbol{A}^T=\boldsymbol{A}$ پر پورا اترے گا لہٰذا حقیقی ہرمشی قالب **تشاکلی** ہو گا۔ اسی طرح حقیقی منحرف ہرمشی قالب $\bar{\boldsymbol{A}}=\boldsymbol{A}^T=-\boldsymbol{A}$ پر پورا اترے گا لہٰذا حقیقی منحرف ہرمشی قالب **منحرف تشاکلی** ہو گا۔ آخر میں حقیقی اکہرا قالب $\bar{\boldsymbol{A}}=\boldsymbol{A}^T=\boldsymbol{A}^{-1}$ پر پورا اترے گا لہٰذا حقیقی اکہرا قالب **قائمہ الزاویہ** ہو گا۔

اس سے ظاہر ہے کہ ہرمشی، منحرف ہرمشی اور اکہرا قالب در حقیقت میں تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب کی بالترتیب عمومی صورتیں ہیں۔

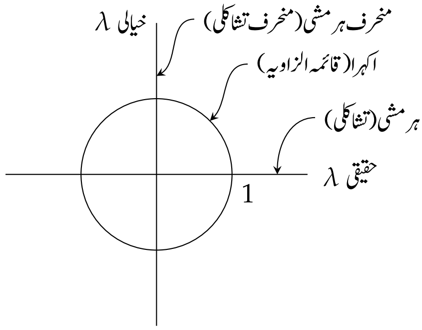
---

[28] یہ قالب چارلس ہرمائٹ کے نام ہے۔

[29] Hermitian

[30] skew Hermitian

[31] Unitary



شکل 9.2: مخلوط λ سطح پر ہرمشی، منحرف ہرمشی اور اکہرا قالبوں کے آئگنی اقدار کا مقام۔

آئگنی اقدار

ہرمشی، منحرف ہرمشی اور اکہرا قالبوں کے طیف (آئگنی اقدار) کا مخلوط λ سطح پر مقام شکل 9.2 میں دکھایا گیا ہے۔

مسئلہ 9.14: آئگنی اقدار
(الف) ہرمشی قالب (اور تشاکلی قالب) کے آئگنی اقدار حقیقی ہوں گے۔
(ب) منحرف ہرمشی قالب (اور منحرف تشاکلی قالب) کے آئگنی اقدار خالص خیالی یا صفر (0) ہوں گے۔
(پ) اکہرا قالب (اور قائمہ الزاویہ قالب) کے آئگنی اقدار کی حتمی قیمت اکائی (1) ہو گی۔

ثبوت: فرض کریں کہ $\boldsymbol{A}$ کا آئگنی قدر λ اور مطابقتی آئگنی سمتیہ $\boldsymbol{x}$ ہیں۔یوں $\boldsymbol{Ax} = \lambda \boldsymbol{x}$ کو بائیں $\bar{\boldsymbol{x}}^T$ سے ضرب دیتے ہوئے $\bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{Ax} = \lambda \bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{x}$ حاصل ہو گا۔اس کو $\bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{x}$ سے تقسیم کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\lambda = \frac{\bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{Ax}}{\bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{x}} \tag{9.37}$$

$\bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{x}$ سے تقسیم کرنا اس لئے ممکن ہے کہ $\boldsymbol{x} \neq \boldsymbol{0}$ ہے لہٰذا درج ذیل حقیقی اور غیر صفر ہو گا۔

$$\bar{\boldsymbol{x}}^T \boldsymbol{x} = \bar{x}_1 x_1 + \cdots + \bar{x}_n x_n = x_1^2 + \cdots + x_n^2$$

(الف) اگر $\boldsymbol{A}$ ہرمشی ہو تب $\bar{\boldsymbol{A}}^T = \boldsymbol{A}$ یعنی $\boldsymbol{A}^T = \bar{\boldsymbol{A}}$ ہو گا۔چونکہ $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ حقیقی ہے لہٰذا اس کا تبدیل محل لینے سے اس کی قیمت پر کوئی اثر نہیں ہو گا لہٰذا درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = (\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x})^T = \boldsymbol{x}^T\boldsymbol{A}^T\bar{\boldsymbol{x}} = \boldsymbol{x}^T\bar{\boldsymbol{A}}\bar{\boldsymbol{x}} = (\overline{\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}}) \tag{9.38}$$

یوں $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ اپنے جوڑی دار مخلوط کے برابر ہے لہٰذا $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ حقیقی ہو گا ($\alpha + i\beta = \alpha - i\beta$ سے مراد $\beta = 0$ ہے)۔یوں مساوات 9.37 سے λ حقیقی حاصل ہوتا ہے۔

(ب) اگر $\boldsymbol{A}$ منحرف ہرمشی ہو تب $\boldsymbol{A}^T = -\bar{\boldsymbol{A}}$ ہو گا اور مساوات 9.38 کی جگہ

$$\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = -(\overline{\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}}) \tag{9.39}$$

حاصل ہو گا لہٰذا $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ خالص خیالی یا صفر (0) ہو گا [$\alpha + i\beta = -(\alpha - i\beta)$ سے مراد $\alpha = 0$ ہے]۔ یوں مساوات 9.37 سے λ خالص خیالی یا صفر (0) حاصل ہوتا ہے۔

(پ) فرض کریں کہ $\boldsymbol{A}$ اکہرا قالب ہے۔اب $\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \lambda\boldsymbol{x}$ اور اس کے جوڑی دار مخلوط تبدیل محل $(\bar{\boldsymbol{A}}\bar{\boldsymbol{x}})^T = (\bar{\lambda}\bar{\boldsymbol{x}})^T = \bar{\lambda}\bar{\boldsymbol{x}}^T$ کے بائیں اطراف آپس میں ضرب کرتے ہوئے اور ان کے دائیں اطراف آپس میں ضرب کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(\bar{\boldsymbol{A}}\bar{\boldsymbol{x}})^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \bar{\lambda}\lambda\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{x} = |\lambda|^2\,\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{x}$$

اب $\boldsymbol{A}$ اکہرا ہے لہٰذا $\bar{\boldsymbol{A}}^T = \boldsymbol{A}^{-1}$ ہو گا اور یوں بائیں ہاتھ درج ذیل کے برابر ہو گا۔

$$(\bar{\boldsymbol{A}}\bar{\boldsymbol{x}})^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \bar{\boldsymbol{x}}^T\bar{\boldsymbol{A}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}^{-1}\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{I}\boldsymbol{x} = \bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{x}$$

اس طرح $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{x} = |\lambda|^2\,\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{x}$ ہو گا جس کو $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{x}(\neq 0)$ سے تقسیم کرتے ہوئے $|\lambda|^2 = 1$ ملتا ہے۔

یوں موجودہ مسئلے کا ثبوت مکمل ہوتا ہے اور ساتھ ہی ساتھ مسئلہ 9.4 اور مسئلہ 9.8 کا ثبوت بھی مکمل ہوتا ہے۔

مثال 9.22: ہرمشی، منحرف ہرمشی اور اکہرا قالب مثال 9.21 میں دیے گئے ہیں۔ ان کے آئگنی اقدار درج ذیل ہیں۔

اندراج	قالب	امتیازی مساوات	آئگنی اقدار
(الف)	ہرمشی	$\lambda^2 + 4\lambda - 62 = 0$	$-2 + \sqrt{66},\ -2 - \sqrt{66}$
(ب)	منحرف ہرمشی	$\lambda^2 + i4\lambda + 26 = 0$	$i(-2 - \sqrt{30}),\ i(-2 + \sqrt{30})$
(پ)	اکہرا	$\lambda^2 - i\lambda - 1 = 0$	$\frac{-\sqrt{3}+i}{2},\ \frac{\sqrt{3}+i}{2}$

اور $\left|\frac{1}{2}(i \mp \sqrt{3})\right| = \frac{1}{4}(1+3) = 1$ ہے۔

قائمہ الزاویہ قالب کے بنیادی خصوصیات (مثلاً اندرونی ضرب کی عدم تغیر، صفوں اور قطاروں کی معیاری قائمیت) اکہرا قالب میں بھی پائے جاتے ہیں۔

یہ دیکھنے کی خاطر R^n کی جگہ مخلوط سمتی فضا C^n لیتے ہیں۔ایسے مخلوط سمتیات کی اندرونی ضرب کی تعریف درج ذیل ہے(مخلوط جوڑی دار پر لکیر ہے)۔

$$\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b} = \bar{\boldsymbol{a}}^T \boldsymbol{b} \tag{9.40}$$

ایسے مخلوط سمتیہ کی لمبائی یا **معیار** (جس کی تعریف درج ذیل ہے) **حقیقی عدد** ہو گا۔

$$\|\boldsymbol{a}\| = \sqrt{\boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{a}} = \sqrt{\bar{\boldsymbol{a}}^T \boldsymbol{a}} = \sqrt{\bar{a}_1 a_1 + \cdots + \bar{a}_n a_n} = \sqrt{a_1^2 + \cdots + a_n^2} \tag{9.41}$$

مسئلہ 9.15: اندرونی ضرب کی عدم تغیر

اکھرا تبادلہ $\boldsymbol{y} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ جہاں $\boldsymbol{A}$ اکہرا قالب ہے، اندرونی ضرب (مساوات 9.40) کی قیمت برقرار رکھتا ہے لہٰذا یہ معیار (مساوات 9.41) کی قیمت بھی برقرار رکھتا ہے۔

ثبوت: یہ مسئلہ حصہ 9.3 میں دیے گئے مسئلہ 9.5 کی عمومی صورت ہے۔یوں اس مسئلے کا ثبوت بالکل مسئلہ 9.5 کی ثبوت کی طرح ہے یعنی:

$$\boldsymbol{u} \cdot \boldsymbol{v} = \bar{\boldsymbol{u}}^T \boldsymbol{v} = (\bar{\boldsymbol{A}}\bar{\boldsymbol{a}})^T \boldsymbol{A}\boldsymbol{b} = \bar{\boldsymbol{a}}^T \bar{\boldsymbol{A}}^T \boldsymbol{A}\boldsymbol{b} = \bar{\boldsymbol{a}}^T \boldsymbol{I}\boldsymbol{b} = \boldsymbol{a} \cdot \boldsymbol{b}$$

حقیقی سمتیات کے معیاری قائمہ الزاویہ نظام کی مماثل معیاری مخلوط نظام کی تعریف درج ذیل ہے۔

تعریف: اکہرا نظام
اکہرا نظام سے مراد ایسے مخلوط سمتیات کا نظام ہے جو درج ذیل پر پورا اترتے ہوں۔

$$\boldsymbol{a}_j \cdot \boldsymbol{a}_k = \bar{\boldsymbol{a}}_j^T \boldsymbol{a}_k = \begin{cases} 0 & j \neq k \\ 1 & j = k \end{cases} \tag{9.42}$$

مسئلہ 9.6 کی مخلوط صورت درج ذیل ہے۔

مسئلہ 9.16: سمتیات صف اور سمتیات قطار کا اکہرا نظام
مخلوط چکور قالب صرف اور صرف اس صورت اکہرا ہو گا جب اس کے سمتیات صف (اور سمتیات قطار) اکہرا نظام بناتے ہوں۔

ثبوت: اس کا ثبوت مسئلہ 9.6 کی ثبوت کی طرح ہے بس یہاں جوڑی دار مخلوط سمتیات پر لکیر لگائی جائے گی۔یوں $\bar{\boldsymbol{A}}^T = \boldsymbol{A}^{-1}$ لکھا جائے گا جیسے مساوات 9.40 اور مساوات 9.42 میں لگائے گئے ہیں۔

مسئلہ 9.17: مقطع اکہرا قالب
اکہرا قالب $\boldsymbol{A}$ کے مقطع کی حتمی قیمت اکائی (1) ہو گی یعنی $1 =$ مقطع $\boldsymbol{A}$ ہو گا۔

ثبوت: اس کا ثبوت مسئلہ 9.7 کی ثبوت کی طرح ہے۔

$$\begin{aligned} 1 &= \text{مقطع}\,(\boldsymbol{A}\boldsymbol{A}^{-1}) = \text{مقطع}\,(\boldsymbol{A}\bar{\boldsymbol{A}}^T) = (\text{مقطع}\,\boldsymbol{A})(\text{مقطع}\,\bar{\boldsymbol{A}}^T) \\ &= (\text{مقطع}\,\boldsymbol{A})(\text{مقطع}\,\bar{\boldsymbol{A}}) = (\text{مقطع}\,\boldsymbol{A})(\overline{\text{مقطع}\,\boldsymbol{A}}) = \left|\text{مقطع}\,\boldsymbol{A}\right|^2 \end{aligned} \tag{9.43}$$

یوں $1 = \left|\text{مقطع}\,\boldsymbol{A}\right|$ ہو گا جہاں $\boldsymbol{A}$ اب مخلوط ہو سکتا ہے۔

تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کی آئگنی اساس کو موجودگی مسئلہ 9.10 بیان کرتی ہے جس کا مماثل مسئلہ درج ذیل ہے۔

مسئلہ 9.18: آئگنی سمتیات کی اساس
ہر مشی، منحرف ہر مشی اور اکہرا قالب کے آئگنی سمتیات C^n کی اساس ہے۔ یہ آئگنی سمتیات اکہرا نظام بناتے ہیں۔

اس مسئلے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔

ہر مشی اور منحرف ہر مشی صورتیں

دو درجی صورت (حصہ 9.4) کے تصور کو وسعت دے کر اس کو مخلوط کے لئے بھی بیان کیا جا سکتا ہے۔ ہم مساوات 9.37 میں شمار کنندہ $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ کو $\boldsymbol{x}$ کے ارکان x_1 ، $\cdots$ ، x_n ، جو اب مخلوط بھی ہو سکتے ہیں، کی صورت کہتے ہیں۔ یہ صورت (درج ذیل) n^2 ارکان پر مشتمل ہو گی۔

$$
\begin{aligned}
\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} &= \sum_{j=1}^{n}\sum_{k=1}^{n} a_{jk}\bar{x}_j x_k \\
&= \quad a_{11}\bar{x}_1x_1 + a_{12}\bar{x}_1x_2 + \cdots + a_{1n}\bar{x}_1x_n \\
&\quad + a_{21}\bar{x}_2x_1 + a_{22}\bar{x}_2x_2 + \cdots + a_{2n}\bar{x}_2x_n \\
&\quad \vdots \\
&\quad + a_{n1}\bar{x}_nx_1 + a_{n2}\bar{x}_nx_2 + \cdots + a_{nn}\bar{x}_nx_n
\end{aligned}
\tag{9.44}
$$

$\boldsymbol{A}$ کو **عددی سر قالب** کہتے ہیں۔ اگر $\boldsymbol{A}$ ہر مشی ہو تب اس صورت کو **ہرمشی صورت** کہیں گے اور اگر $\boldsymbol{A}$ منحرف ہر مشی ہو تب اس کو **منحرف ہرمشی صورت**
فرہنگمنحرف ہر مشی!صورت کہیں گے۔ ہر مشی صورت کا قدر حقیقی ہو گا جبکہ منحرف ہر مشی کا قدر خالص خیالی یا صفر (0) ہو گا۔ یہ حقائق مساوات 9.38 اور مساوات 9.39 سے ظاہر ہیں جو طبیعیات کے میدان میں ان صورتوں کی اہمیت کا باعث بنتے ہیں۔ دھیان رہے کہ مساوات 9.38 اور مساوات 9.39 کسی بھی سمتیات کے لئے درست ہیں

چونکہ ان کے ثبوت میں ہم نے $\boldsymbol{x}$ کو آئگنی سمتیہ تصور نہیں کیا تھا بلکہ صرف اتنا فرض کیا تھا کہ $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{c}$ حقیقی اور غیر صفر ہے۔

مثال 9.23: ہرمشی صورت
فرض کریں کہ $\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix}1-i & i4\end{bmatrix}^T$ ہے اور مثال 9.21 کا $\boldsymbol{A}$ استعمال کرتے ہیں تب درج ذیل ہو گا۔

$$\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x} = \begin{bmatrix}1+i & -i4\end{bmatrix}\begin{bmatrix}3 & -4+i5\\ -4-i5 & -7\end{bmatrix}\begin{bmatrix}1-i\\ i4\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}1+i & -i4\end{bmatrix}\begin{bmatrix}-17-i19\\ -9-i29\end{bmatrix} = -114$$

ظاہر ہے کہ اگر $\boldsymbol{A}$ اور $\boldsymbol{x}$ حقیقی ہوں تب مساوات 9.44 **دو درجی صورت** دے گا۔

سوالات

سوال 9.69 تا سوال 9.73 میں دریافت کریں کہ آیا دیا گیا قالب ہرمشی، منحرف ہرمشی یا اکہرا ہے۔ان کے آئگنی اقدار اور آئگنی سمتیات بھی دریافت کریں۔

سوال 9.69: $\begin{bmatrix}3 & i2\\ -i2 & 6\end{bmatrix}$

جوابات: ہرمشی، $7, \begin{bmatrix}1 & -i2\end{bmatrix}^T; \quad 2, \begin{bmatrix}1 & \frac{i}{2}\end{bmatrix}^T$

سوال 9.70: $\begin{bmatrix}i & 1-i\\ -1-i & 0\end{bmatrix}$

جوابات: منحرف ہرمشی، $-i, \begin{bmatrix}1 & 1-i\end{bmatrix}^T; \quad i2, \begin{bmatrix}1 & -\frac{1}{2}+\frac{i}{2}\end{bmatrix}^T$

سوال 9.71: $\begin{bmatrix}i\frac{4}{5} & \frac{3}{5}\\ \frac{3}{5} & i\frac{4}{5}\end{bmatrix}$

جوابات: اکہرا، $-\frac{3}{3}+i\frac{4}{5}, \begin{bmatrix}1 & -1\end{bmatrix}^T; \quad \frac{3}{3}+i\frac{4}{5}, \begin{bmatrix}1 & 1\end{bmatrix}^T$

سوال 9.72: $\begin{bmatrix} 0 & i3 \\ i3 & i0 \end{bmatrix}$

جوابات: منحرف ہرمشی، $i3, [1 \quad 1]^T; \quad -i3, [1 \quad -1]^T$

سوال 9.73: $\begin{bmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & i \\ 0 & i & -i2 \end{bmatrix}$

جوابات: منحرف ہرمشی، $i(-\sqrt{2}-1), [0 \quad 1 \quad -\sqrt{2}-1]^T;$
$i(\sqrt{2}-1), [0 \quad 1 \quad \sqrt{2}-1]^T; \quad i, [1\ 0\ 0]^T$

سوال 9.74: **پالی قالب چکر**

درج ذیل پالی قالب چکر[32] کہلاتے ہیں۔

$$S_x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad S_y = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix}, \quad S_z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \tag{9.45}$$

پالی قالب چکر[33] کے درج ذیل تعلقات ثابت کریں۔

$$S_x S_y = iS_z, \quad S_y S_x = -iS_z, \quad S_x^2 = S_y^2 = S_z^2 = I^2 \tag{9.46}$$

جواب: $S_x S_y = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{bmatrix} = i\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = iS_z$

$$S_x^2 = S_x S_x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I$$

سوال 9.75: **آئگنی سمتیات**

مثال 9.21 میں دیے گئے قالب A ، B اور C کے آئگنی سمتیات دریافت کریں۔

جوابات: $A: \ [1 \ 1.28+i1.6]^T, \ [1 \ -0.305-i0.381]^T$
$B: \ [1 \ -2.09-i4.19]^T, \ [1 \ -0.09+i0.19]^T \quad C: \ [1 \ -1]^T, \ [1 \ 1]^T$

---

[32] Pauli spin matrices

[33] آسٹریا کے ماہر طبیعیات اور نوبل انعام یافتہ ولفگنگ ارنسٹ پالی [1900-1958]

سوال 9.76 تا سوال 9.79 **مخلوط صورتوں** کے سوالات ہیں۔ کیا ان میں $\boldsymbol{A}$ ہرمشی ہے یا منحرف ہرمشی ہے؟ ان سوالات میں $\bar{\boldsymbol{x}}^T\boldsymbol{A}\boldsymbol{x}$ حاصل کریں۔

سوال 9.76: $$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}3 & 2-i2\\ 2+i2 & -4\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}i2\\ -4+i2\end{bmatrix}^T$$

جوابات: ہرمشی، -20

سوال 9.77: $$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}0 & -3+i2\\ 3+i2 & i\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}2\\ i3\end{bmatrix}^T$$

جوابات: منحرف ہرمشی، $-i27$

سوال 9.78: $$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}i2 & 1 & 4+i3\\ -1 & 0 & i5\\ -4+i3 & i5 & -i\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}i\\ 1\\ -i\end{bmatrix}^T$$

جوابات: منحرف ہرمشی، $-i7$

سوال 9.79: $$\boldsymbol{A}=\begin{bmatrix}1 & i & 5\\ -i & -2 & 0\\ 5 & 0 & 3\end{bmatrix},\quad \boldsymbol{x}=\begin{bmatrix}1\\ -i\\ i\end{bmatrix}^T$$

جوابات: ہرمشی، 4

سوال 9.80 تا سوال 9.80 **عمومی** سوالات ہیں۔

سوال 9.80: کسی بھی $n\times n$ ہرمشی $\boldsymbol{A}$ ، منحرف ہرمشی $\boldsymbol{B}$ اور اکہرا $\boldsymbol{C}$ کے لئے درج ذیل ثابت کریں۔

$$(\overline{\boldsymbol{ABC}})^T=-\boldsymbol{C}^{-1}\boldsymbol{BA}$$

جواب: $(\overline{\boldsymbol{ABC}})^T=\bar{\boldsymbol{C}}^T\bar{\boldsymbol{B}}^T\bar{\boldsymbol{A}}=\boldsymbol{C}^{-1}(-\boldsymbol{B})\boldsymbol{A}$

سوال 9.81: کسی بھی $n\times n$ ہرمشی $\boldsymbol{A}$ اور منحرف ہرمشی $\boldsymbol{B}$ کے لئے درج ذیل ثابت کریں۔

$$(\overline{\boldsymbol{AB}})^T=-\boldsymbol{BA}$$

جواب: $(\overline{\boldsymbol{AB}})^T=\bar{\boldsymbol{B}}^T\bar{\boldsymbol{A}}=-\boldsymbol{BA}$

سوال 9.82: ثابت کریں کہ کسی بھی قالب A کو ہرمشی قالب H اور منخرف ہرمشی قالب S کا مجموعہ لکھا جا سکتا ہے۔

جواب: $A = H + S$, $\quad S = \frac{1}{2}(A - \bar{A}^T), \quad H = \frac{1}{2}(A + \bar{A}^T)$

حوالہ

[1] Coddington, E. A. and N. Levinson, Theory of Ordinary Differential Equations. Malabar, FL: Krieger, 1984.

[2] Ince, E. L., Ordinary Differential Equations. New York: Dover, 1956.

[3] Watson, G. N., A Treatise on the Theory of Bessel Functions. 2nd ed. Cambridge: University Press, 1944.

ضمیمہ ا

اضافی ثبوت

صفحہ 143 پر مسئلہ 2.2 بیان کیا گیا جس کا ثبوت یہاں پیش کرتے ہیں۔

ثبوت: یکتائی (مسئلہ 2.2)
تصور کریں کہ کھلے وقفے I پر ابتدائی قیمت مسئلہ

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0, \quad y(x_0) = K_0, \quad y'(x_0) = K_1 \tag{ا.1}$$

کے دو عدد حل $y_1(x)$ اور $y_2(x)$ پائے جاتے ہیں۔ہم ثابت کرتے ہیں کہ I پر ان کا فرق

$$y(x) = y_1(x) - y_2(x)$$

مکمل صفر کے برابر ہے۔یوں $y_1(x) \equiv y_2(x)$ ہو گا جو یکتائی کا ثبوت ہے۔

چونکہ مساوات ا.1 خطی اور متجانس ہے لہٰذا I پر $y(x)$ بھی اس کا حل ہو گا اور چونکہ y_1 اور y_2 دونوں یکساں ابتدائی معلومات پر پورا اترتے ہیں لہٰذا y درج ذیل ابتدائی معلومات پر پورا اترے گا۔

$$y(x_0) = 0, \quad y'(x_0) = 0 \tag{ا.2}$$

ہم تفاعل

$$z = y^2 + y'^2 \tag{ا.3}$$

اور اس کے تفرق

$$z' = 2yy' + 2y'y'' \tag{ا.4}$$

پر غور کرتے ہیں۔ تفرقی مساوات ا.1 کو

$$y'' = -py' - qy$$

لکھتے ہوئے اس کو z' میں پر کرتے ہیں۔

$$z' = 2yy' + 2y'(-py' - qy) = 2yy' - 2py'^2 - 2qyy' \tag{ا.5}$$

اب چونکہ y اور y' حقیقی تفاعل ہیں لہٰذا ہم

$$(y \mp y')^2 = y^2 \mp 2yy' + y'^2 \geq 0 \tag{ا.6}$$

یعنی

$$\text{(الف)} \quad 2yy' \leq y^2 + y'^2 = z, \qquad \text{(ب)} \quad -2yy' \leq y^2 + y'^2 = z, \tag{ا.7}$$

لکھ سکتے ہیں جہاں مساوات ا.3 کا استعمال کیا گیا ہے۔ مساوات ا.7-ب کو $2yy' \geq -z$ لکھتے ہوئے مساوات ا.7 کے دونوں حصوں کو $|2yy'| \leq z$ لکھا جا سکتا ہے۔ یوں مساوات ا.5 کے آخری جزو کے لئے

$$-2qyy' \leq \left|-2qyy'\right| = |q|\left|2yy'\right| \leq |q|\, z$$

لکھا جا سکتا ہے۔ اس نتیجے کے ساتھ ساتھ $-p \leq |p|$ استعمال کرتے ہوئے اور مساوات ا.7-الف کو مساوات ا.5 کے $2yy'$ جزو میں استعمال کرتے ہوئے

$$z' \leq z + 2|p|\, y'^2 + |q|\, z$$

ملتا ہے۔ اب چونکہ $y'^2 \leq y^2 + y'^2 = z$ ہے لہٰذا اس سے

$$z' \leq (1 + |p| + |q|)z$$

ملتا ہے۔ اس میں $1 + |q| + |p| = h$ لکھتے ہوئے

$$z' \leq hz \qquad I \text{ پر تمام } x \tag{ا.8}$$

حاصل ہوتا ہے۔ اسی طرح مساوات ا.5 اور مساوات ا.7 سے درج ذیل بھی حاصل ہوتا ہے۔

$$\begin{aligned} -z' &= -2yy' + 2py'^2 + 2qyy' \\ &\leq z + 2|p|\, z + |q|\, z = hz \end{aligned} \tag{ا.9}$$

مساوات ا.8 اور مساوات ا.9 کے غیر مساوات درج ذیل غیر مساوات کے مترادف ہیں

$$z' - hz \leq 0, \quad z' + hz \geq 0 \tag{ا.10}$$

جن کے بائیں ہاتھ کے جزو تکمل درج ذیل ہیں۔

$$F_1 = e^{-\int h(x)\,\mathrm{d}x}, \qquad F_2 = e^{\int h(x)\,\mathrm{d}x}$$

چونکہ $h(x)$ استمراری ہے لہٰذا اس کا تکمل پایا جاتا ہے۔چونکہ F_1 اور F_2 مثبت ہیں لہٰذا انہیں مساوات ا.10 کے ساتھ ضرب کرنے سے

$$(z' - hz)F_1 = (zF_1)' \leq 0, \quad (z' + hz)F_2 = (zF_2)' \geq 0$$

حاصل ہوتا ہے۔اس کا مطلب ہے کہ I پر zF_1 بڑھ نہیں رہا اور zF_2 گھٹ نہیں رہا۔مساوات ا.2 کے تحت $z(x_0) = 0$ ہے لہٰذا $x \leq x_0$ کی صورت میں

$$zF_1 \geq (zF_1)_{x_0} = 0, \qquad zF_2 \leq (zF_2)_{x_0} \tag{ا.11}$$

ہو گا اور اسی طرح $x \geq x_0$ کی صورت میں

$$zF_1 \leq 0, \qquad zF_2 \geq 0 \tag{ا.12}$$

ہو گا۔اب انہیں مثبت قیمتوں F_1 اور F_2 سے تقسیم کرتے ہوئے

$$z \leq 0, \qquad z \geq 0 \qquad \text{پر تمام } x \text{ کے لئے } I \tag{ا.13}$$

ملتا ہے جس کا مطلب ہے کہ I پر $z = y^2 + y'^2 \equiv 0$ ہے۔یوں I پر $y \equiv 0$ یعنی $y_1 \equiv y_2$ ہے جو درکار ثبوت ہے۔

ضمیمہ ب

مفید معلومات

1.ب اعلیٰ تفاعل کے مساوات

قوت نمائی تفاعل e^x (شکل 1.ب-الف)

$$e = 2.718\,281\,828\,459\,045\,235\,360\,287\,471\,353$$

$$e^x e^y = e^{x+y}, \quad \frac{e^x}{e^y} = e^{x-y}, \quad (e^x)^y = e^{xy} \tag{ب.1}$$

قدرتی لوگارتھم (شکل 1.ب-ب)

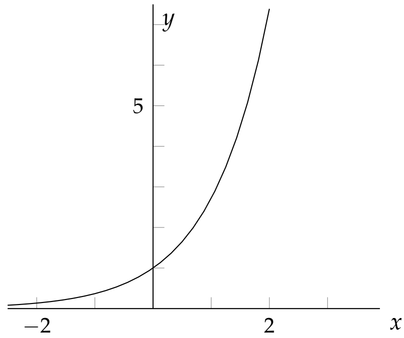
$$\ln(xy) = \ln x + \ln y, \quad \ln\frac{x}{y} = \ln x - \ln y, \quad \ln(x^a) = a\ln x \tag{ب.2}$$

e^x کا الٹ $\ln x$ ہے۔اس کے علاوہ $e^{\ln x} = x$ اور $e^{-\ln x} = e^{\ln\frac{1}{x}} = \frac{1}{x}$ ہیں۔

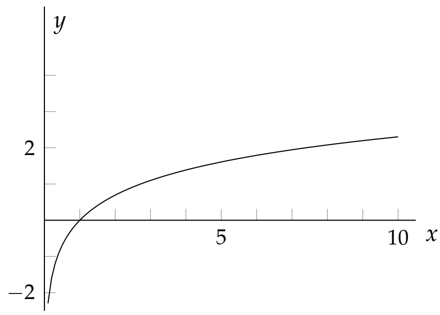
اساس دس کا لوگارتھم $\log_{10} x$ یا $\log x$

$$\log x = M \ln x, \quad M = \log e = 0.434\,294\,481\,903\,251\,827\,651\,128\,918\,917 \tag{ب.3}$$

$$\ln x = \frac{1}{M}\log x, \quad \frac{1}{M} = 2.302\,585\,092\,994\,045\,684\,017\,991\,454\,684 \tag{ب.4}$$

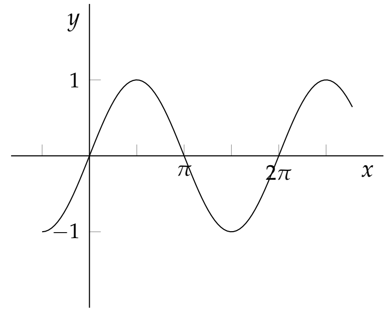


(الف) قوت نمائی تفاعل e^x

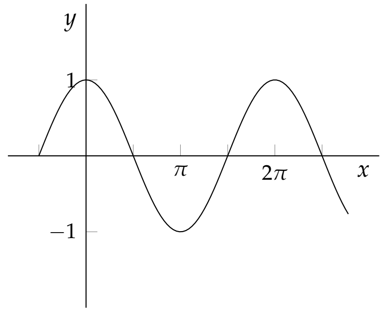


(ب) قدرتی لوگارتھم $\ln x$

شکل 1.ب: قوت نمائی تفاعل اور قدرتی لوگارتھم تفاعل



(الف) $\sin x$



(ب) $\cos x$

شکل 2.ب: سائن نما تفاعل

10^x کا الٹ $\log x$ ہے۔اس کے علاوہ $10^{\log x}=x$ اور $10^{-\log x}=10^{\log\frac{1}{x}}=\frac{1}{x}$ ہیں۔

سائن اور کوسائن تفاعل (شکل 2.ب-الف اور ب)۔ احصائے تکملات میں زاویہ کو ریڈئیں میں ناپا جاتا ہے۔یوں $\sin x$ اور $\cos x$ کا دوری عرصہ 2π ہو گا۔ $\sin x$ طاق ہے یعنی $\sin(-x)=-\sin x$ ہو گا جبکہ $\cos x$ جفت ہے یعنی $\cos(-x)=\cos x$ ہو گا۔

$$
\begin{aligned}
1^\circ &= 0.017\,453\,292\,519\,943\,\text{rad}\\
1\,\text{radian} &= 57^\circ\,17'\,44.80625'' = 57.2957795131^\circ
\end{aligned}
$$

$$\sin^2 x+\cos^2 x=1 \tag{ب.5}$$

$$\begin{aligned}\sin(x-y) &= \sin x\cos y - \cos x\sin y\\ \cos(x+y) &= \cos x\cos y - \sin x\sin y\\ \cos(x-y) &= \cos x\cos y + \sin x\sin y\end{aligned} \tag{ب.6}$$

$$\sin 2x = 2\sin x\cos x,\quad \cos 2x = \cos^2 x - \sin^2 x \tag{ب.7}$$

$$\begin{aligned}\sin x &= \cos\left(x-\frac{\pi}{2}\right) = \cos\left(\frac{\pi}{2}-x\right)\\ \cos x &= \sin\left(x+\frac{\pi}{2}\right) = \sin\left(\frac{\pi}{2}-x\right)\end{aligned} \tag{ب.8}$$

$$\sin(\pi-x) = \sin x,\quad \cos(\pi-x) = -\cos x \tag{ب.9}$$

$$\cos^2 x = \frac{1}{2}(1+\cos 2x),\quad \sin^2 x = \frac{1}{2}(1-\cos 2x) \tag{ب.10}$$

$$\begin{aligned}\sin x\sin y &= \frac{1}{2}[-\cos(x+y)+\cos(x-y)]\\ \cos x\cos y &= \frac{1}{2}[\cos(x+y)+\cos(x-y)]\\ \sin x\cos y &= \frac{1}{2}[\sin(x+y)+\sin(x-y)]\end{aligned} \tag{ب.11}$$

$$\begin{aligned}\sin u+\sin v &= 2\sin\frac{u+v}{2}\cos\frac{u-v}{2}\\ \cos u+\cos v &= 2\cos\frac{u+v}{2}\cos\frac{u-v}{2}\\ \cos v-\cos u &= 2\sin\frac{u+v}{2}\sin\frac{u-v}{2}\end{aligned} \tag{ب.12}$$

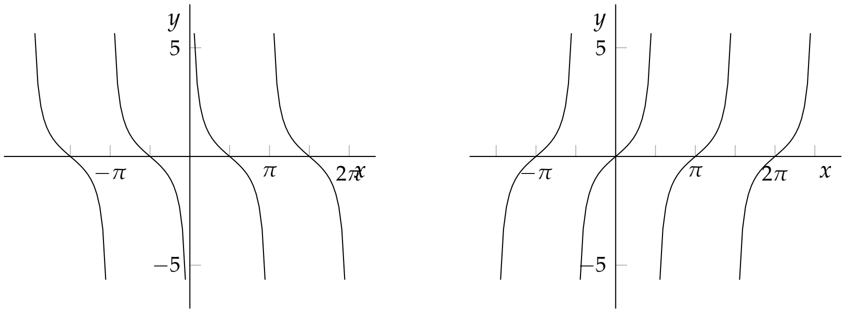
$$A\cos x + B\sin x = \sqrt{A^2+B^2}\cos(x\mp\delta),\quad \tan\delta = \frac{\sin\delta}{\cos\delta} = \pm\frac{B}{A} \tag{ب.13}$$

$$A\cos x + B\sin x = \sqrt{A^2+B^2}\sin(x\mp\delta),\quad \tan\delta = \frac{\sin\delta}{\cos\delta} = \mp\frac{A}{B} \tag{ب.14}$$

ٹینجنٹ، کوٹینجنٹ، سیکنٹ، کوسیکنٹ (شکل 3.ب-الف، ب)

$$\tan x = \frac{\sin x}{\cos x},\quad \cot x = \frac{\cos x}{\sin x},\quad \sec x = \frac{1}{\cos x},\quad \csc = \frac{1}{\sin x} \tag{ب.15}$$

$$\tan(x+y) = \frac{\tan x+\tan y}{1-\tan x\tan y},\quad \tan(x-y) = \frac{\tan x-\tan y}{1+\tan x\tan y} \tag{ب.16}$$



$\cot x$ (ب) $\tan x$ (الف)

شکل 3.ب: ٹینجنٹ اور کوٹینجنٹ

ہذلولی تفاعل (ہذلولی سائن $\sin hx$ وغیرہ۔ شکل 4.ب-الف، ب)

$$\sinh x = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x}), \quad \cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x}) \tag{ب.17}$$

$$\tanh x = \frac{\sinh x}{\cosh x}, \quad \coth x = \frac{\cosh x}{\sinh x} \tag{ب.18}$$

$$\cosh x + \sinh x = e^x, \quad \cosh x - \sinh x = e^{-x} \tag{ب.19}$$

$$\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1 \tag{ب.20}$$

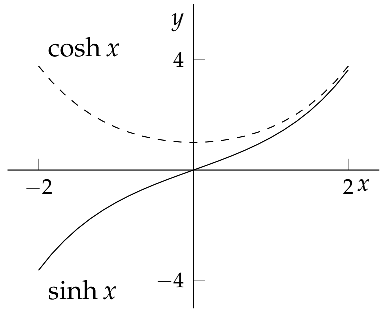
$$\sinh^2 = \frac{1}{2}(\cosh 2x - 1), \quad \cosh^2 x = \frac{1}{2}(\cosh 2x + 1) \tag{ب.21}$$

$$\begin{aligned} \sinh(x \mp y) &= \sinh x \cosh y \mp \cosh x \sinh y \\ \cosh(x \mp y) &= \cosh x \cosh y \mp \sinh x \sinh y \end{aligned} \tag{ب.22}$$

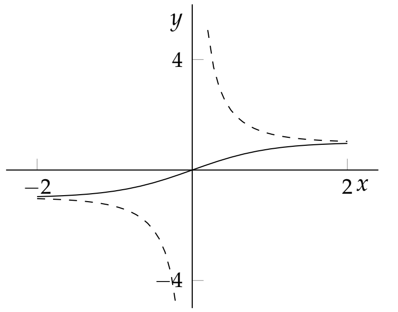
$$\tanh(x \mp y) = \frac{\tanh x \mp \tanh y}{1 \mp \tanh x \tanh y} \tag{ب.23}$$

گیما تفاعل (شکل 5.ب) $\Gamma(\alpha)$ کی تعریف درج ذیل تکمل ہے

$$\Gamma(\alpha) = \int_0^\infty e^{-t} t^{\alpha-1} \, \mathrm{d}t \qquad (\alpha > 0) \tag{ب.24}$$



(الف) ٹھوس خط $\sinh x$ ہے جبکہ نقطہ دار خط $\cosh x$ ہے۔



(ب) ٹھوس خط $\tanh x$ ہے جبکہ نقطہ دار خط $\coth x$ ہے۔

شکل 4.ب: ہذلولی سائن، ہذلولی تفاعل۔

جو صرف مثبت ($\alpha > 0$) کے لئے معنی رکھتا ہے (یا اگر ہم مخلوط α کی بات کریں تب یہ α کی ان قیمتوں کے لئے معنی رکھتا ہے جن کا حقیقی جزو مثبت ہو)۔ تکمل بالحصص سے درج ذیل اہم تعلق حاصل ہوتا ہے۔

$$\Gamma(\alpha+1) = \alpha\Gamma(\alpha) \tag{ب.25}$$

مساوات 24.ب سے $\Gamma(1) = 1$ ملتا ہے۔ یوں مساوات 25.ب استعمال کرتے ہوئے $\Gamma(2) = 1$ حاصل ہو گا جسے دوبارہ مساوات 25.ب میں استعمال کرتے ہوئے $\Gamma(3) = 2 \times 1$ ملتا ہے۔اسی طرح بار بار مساوات 25.ب استعمال کرتے ہوئے α کی کسی بھی عدد صحیح مثبت قیمت k کے لئے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$\Gamma(k+1) = k! \qquad (k = 0, 1, 2, \cdots) \tag{ب.26}$$

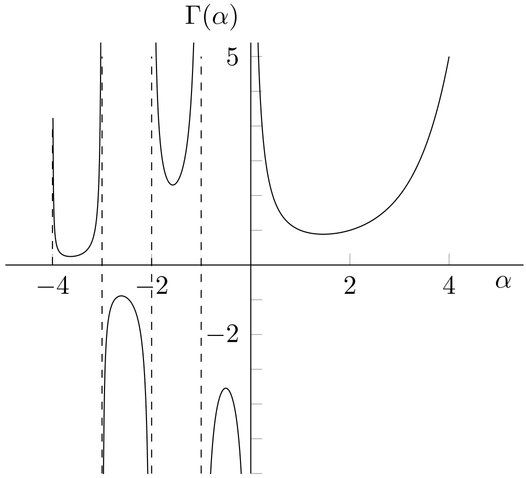
مساوات 25.ب کے بار بار استعمال سے درج ذیل حاصل ہوتا ہے

$$\Gamma(\alpha) = \frac{\Gamma(\alpha+1)}{\alpha} = \frac{\Gamma(\alpha+2)}{\alpha(\alpha+1)} = \cdots = \frac{\Gamma(\alpha+k+1)}{\alpha(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k)}$$

جس کو استعمال کرتے ہوئے ہم α کی منفی قیمتوں کے لئے گیما تفاعل کی درج ذیل تعریف پیش کرتے ہیں

$$\Gamma(\alpha) = \frac{\Gamma(\alpha+k+1)}{\alpha(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k)} \qquad (\alpha \neq 0, -1, -2, \cdots) \tag{ب.27}$$

جہاں k کی ایسی کم سے کم قیمت چنی جاتی ہے کہ $\alpha + k + 1 > 0$ ہو۔ مساوات 24.ب اور مساوات 27.ب مل کر α کی تمام مثبت قیمتوں اور غیر عددی صحیحی منفی قیمتوں کے لئے گیما تفاعل دیتے ہیں۔



شکل 5.ب: گیما تفاعل

گیما تفاعل کو حاصل ضرب کی حد بھی فرض کیا جا سکتا ہے یعنی

$$\Gamma(\alpha)=\lim_{n\to\infty}\frac{n!n^{\alpha}}{\alpha(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+n)}\qquad(\alpha\neq 0,-1,\cdots) \tag{ب.28}$$

مساوات 27.ب اور مساوات 28.ب سے ظاہر ہے کہ مخلوط α کی صورت میں $\alpha=0,-1,-2,\cdots$ پر گیما تفاعل کے قطب پائے جاتے ہیں۔

α کی بڑی قیمت کے لئے گیما تفاعل کی قیمت کو درج ذیل کلیہ سٹرلنگ سے حاصل کیا جا سکتا ہے جہاں e قدرتی لوگارتھم کی اساس ہے۔

$$\Gamma(\alpha+1)\approx\sqrt{2\pi\alpha}\left(\frac{\alpha}{e}\right)^{\alpha} \tag{ب.29}$$

آخر میں گیما تفاعل کی ایک اہم اور مخصوص (درج ذیل) قیمت کا ذکر کرتے ہیں۔

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right)=\sqrt{\pi} \tag{ب.30}$$

نا مکمل گیما تفاعل

$$P(\alpha, x) = \int_0^x e^{-t} t^{\alpha-1}\,\mathrm{d}t, \quad Q(\alpha, x) = \int_x^\infty e^{-t} t^{\alpha-1}\,\mathrm{d}t \qquad (\alpha > 0) \tag{ب.31}$$

$$\Gamma(\alpha) = P(\alpha, x) + Q(\alpha, x) \tag{ب.32}$$

بیٹا تفاعل

$$B(x, y) = \int_0^1 t^{x-1}(1-t)^{y-1}\,\mathrm{d}t \qquad (x > 0,\ y > 0) \tag{ب.33}$$

بیٹا تفاعل کو گیما تفاعل کی صورت میں بھی پیش کیا جا سکتا ہے۔

$$B(x, y) = \frac{\Gamma(x)\Gamma(y)}{\Gamma(x+y)} \tag{ب.34}$$

تفاعل خلل(شکل 6.ب)

$$\operatorname{erf} x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2}\,\mathrm{d}t \tag{ب.35}$$

مساوات 35.ب کے تفرق $\operatorname{erf}' x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} e^{-t^2}$ کی مکلارن تسلسل

$$\operatorname{erf}' x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \left(x - \frac{x^3}{1!3} + \frac{x^5}{2!5} - \frac{x^7}{3!7} + - \cdots \right)$$

کا تکمل لینے سے تفاعل خلل کی تسلسل صورت حاصل ہوتی ہے۔

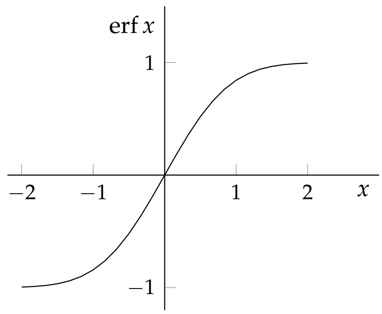
$$\operatorname{erf} x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \left(x - \frac{x^3}{1!3} + \frac{x^5}{2!5} - \frac{x^7}{3!7} + - \cdots \right) \tag{ب.36}$$

$erf\infty = 1$ ہے۔ **مکملہ تفاعل خلل**

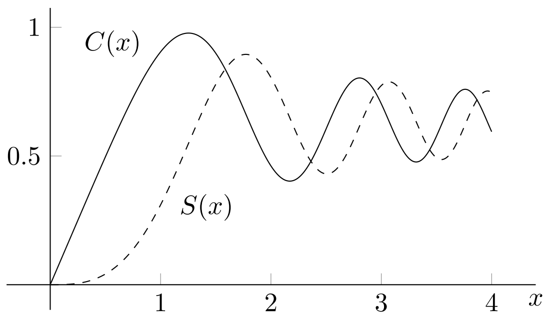
$$\operatorname{erfc} x = 1 - \operatorname{erf} x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_x^\infty e^{-t^2}\,\mathrm{d}t \tag{ب.37}$$

فرسنل تکملات (شکل 7.ب)

$$\mathrm{C}(x) = \int_0^x \cos(t^2)\,\mathrm{d}t, \quad \mathrm{S}(x) = \int_0^x \sin(t^2)\,\mathrm{d}t \tag{ب.38}$$



شکل 6.ب: تفاعل خلل۔



شکل 7.ب: فرسنل تکملات

$\mathrm{C}(\infty)=\sqrt{\frac{\pi}{8}}$ اور $\mathrm{S}(\infty)=\sqrt{\frac{\pi}{8}}$ ہیں۔ **مکملہ تفاعل**[1]

$$\mathrm{c}(x)=\frac{\pi}{8}-\mathrm{C}(x)=\int_x^{\infty}\cos(t^2)\,\mathrm{d}t \tag{ب.39}$$

$$\mathrm{s}(x)=\frac{\pi}{8}-\mathrm{S}(x)=\int_x^{\infty}\sin(t^2)\,\mathrm{d}t \tag{ب.40}$$

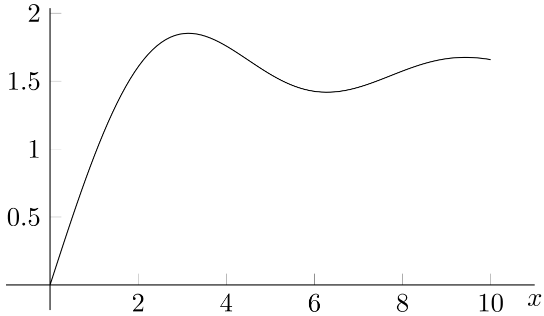
تکمل سائن (شکل 8.ب)

$$\mathrm{Si}(x)=\int_0^{x}\frac{\sin t}{t}\,\mathrm{d}t \tag{ب.41}$$

$\mathrm{Si}\,\infty=\frac{\pi}{2}$ کے برابر ہے۔ **تکملہ تفاعل**

$$\mathrm{si}(x)=\frac{\pi}{2}-\mathrm{Si}(x)=\int_x^{\infty}\frac{\sin t}{t}\,\mathrm{d}t \tag{ب.42}$$

[1] complementary functions



شکل 8.ب: تکمل سائن

تکمل کوسائن

$$\operatorname{si}(x)=\int_x^\infty \frac{\cos t}{t}\,\mathrm{d}t \qquad (x>0) \tag{ب.43}$$

تکمل قوت نمائی

$$\operatorname{Ei}(x)=\int_x^\infty \frac{e^{-t}}{t}\,\mathrm{d}t \qquad (x>0) \tag{ب.44}$$

تکمل لوگارتھمی

$$\operatorname{li}(x)=\int_0^x \frac{\mathrm{d}t}{\ln t} \tag{ب.45}$$