

$$\begin{pmatrix} h_{1,1} & h_{1,2} & 0 & 0 & 0 & 0 & 00 \\ h_{2,1} & h_{2,2} & h_{2,3} & 0 & 0 & 0 & 00 \\ 0 & h_{3,2} & h_{3,3} & h_{3,4} & 0 & 0 & 00 \\ & 0 & 0 & 00 & h_{N-3,N-4} & h_{N-3,N-3} & h_{N-3,N-2} & 0 \\ & 0 & 0 & 00 & 0 & h_{N-2,N-3} & h_{N-2,N-2} & h_{N-2,N-1} \\ & 0 & 0 & 00 & 0 & 0 & h_{N-1,N-2} & h_{N-1,N-1} \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} \psi_1 \\ \psi_2 \\ \psi_3 \\ \vdots \\ \psi_{N-3} \\ \psi_{N-2} \\ \psi_{N-1} \end{pmatrix} = E \begin{pmatrix} \psi_1 \\ \psi_2 \\ \psi_3 \\ \vdots \\ \psi_{N-3} \\ \psi_{N-2} \\ \psi_{N-1} \end{pmatrix},$$

gdzie $h_{i,i-1}=h_{i-1,i} = -1/[2(\Delta x)^2]$ dla $i = 2, \dots, N-1$, $h_{i,i}=(\Delta x)^{-2}+x_i^2/2$, $x_i = -L + i\Delta x$ dla $i = 1, \dots, N-1$ oraz $\Delta x = 2L/N$.

Korzystając z faktu, że macierz jest nie tylko rzeczywistą i symetryczną, ale i trójkątniową, znaleźć jej wektory i własności własne.

3. Opis metody

3.1 Wartości i wektory własne

Wektorem własnym macierzy kwadratowej nazywamy wektor V , który zachowuje kierunek po wykonaniu mnożenia przez tę macierz.

$$A * V = \lambda * V,$$

gdzie λ jest wartością własną macierzy A odpowiadającą wektorowi własnemu V .

Każdy wektor własny ma odpowiadającą wartość własną. Wartości własne są określone dla danej macierzy jednoznacznie.

Równaniem charakterystycznym macierzy A nazywamy równanie:

$$\det(A - \lambda * I) = p(\lambda) = 0,$$

w którym I oznacza macierz jednostkową, p jest wielomianem stopnia n zmiennej λ .

3.2 Twierdzenie Gershgorina

Twierdzenie Gershgorina to twierdzenie, pozwalające nałożyć ograniczenia na wartości własne macierzy o współczynnikach rzeczywistych lub zespolonych i wyznaczyć przedział, w którym znajdują się wartości własne macierzy.

Każda wartość własna macierzy A leży wewnątrz lub na brzegu przynajmniej jednego z kół $D(a_{ii}, R_i)$, gdzie $D(a_{ii}, R_i)$ to koło domknięte o środku w a_{ii} i promieniu R_i , $R_i = \sum_{j \neq i} |a_{ij}|$.

3.3 Metoda bisekcji

Algorytm wyznacza miejsca zerowe funkcji $f(x)$ z dokładnością do pewnego ϵ (dokładność tą ustalamy na początku programu) w przedziale obustronnie domkniętym $[a, b]$ przy następujących założeniach:

- Funkcja f jest określona i ciągła w przedziale $[a, b]$
- W końcach przedziału $[a, b]$ wartości funkcji są przeciwnych znaków.

W przedziale $[a, b]$ funkcja ma co najmniej jedno miejsce zerowe.

Wyznaczenie wartości własnych macierzy trójdzielnej hermitowskiej powyższą metodą:

Po zredukowaniu macierzy A do postaci:

$$J = \begin{bmatrix} \delta_1 & \tilde{\gamma}_2 & \dots & 0 \\ \gamma_2 & & \ddots & \tilde{\gamma}_n \\ \vdots & & & \gamma_n \\ 0 & \dots & \gamma_n & \delta_n \end{bmatrix}$$

chcemy znaleźć sposób na wyznaczenie wartości własnych J .

Jeśli warunek $\gamma_i \neq 0, i = 2, \dots, n$ to macierz jest nieredukowalna.

W przeciwnym wypadku można zapisać w postaci

$$J = \begin{bmatrix} J_1 & & 0 \\ & J_2 & \\ 0 & \ddots & \\ & & J_k \end{bmatrix}.$$

Macierze $J_i, k = 1, \dots, k$ są nieredukowane.

Szukamy wielomianu charakterystycznego, rozwijając wyznacznik względem kolejnych kolumn macierzy:

$$\omega_i(\lambda) = (\det(A - \lambda^* I)).$$

$$\omega_0 = 1, \omega_1 = \delta_1 - \lambda, \dots, \omega_i = (\delta_i - \lambda) \omega_{i-1}(\lambda) - |\gamma_i|^2 \omega_{i-2}(\lambda), i = 2, 3, \dots, n$$

$$W(\lambda) = \omega_n(\lambda).$$

Do znalezienia wartości własnych wykorzystujemy [metodę bisekcji](#).

[Sposób postępowania:](#)

- Wybieramy dowolną liczbę λ i obliczamy wartość wielomianu charakterystycznego rekurencyjnie

- Następnie korzystamy z poniższych twierdzeń:

[Jeżeli:](#)

1) $\omega_i = 0$ dla pewnego $i < n$, to $\omega_{i-1}(\lambda) \omega_{i+1}(\lambda) < 0$

2) $\omega_n(\lambda) = \omega(\lambda)$ jest różne od 0, to liczba zmian znaków sąsiednich liczb $\omega_0(\lambda), \omega_1(\lambda), \dots, \omega_n(\lambda)$ jest równa liczbie wartości własnych macierzy J mniejszych od λ .

3) $\omega_n(\lambda) = 0$, to λ jest wartością własną macierzy J , a ponadto jest tyle wartości własnych mniejszych niż λ , ile nastąpiło zmian znaków w ciągu $\omega_0(\lambda), \omega_1(\lambda), \dots, \omega_{n-1}(\lambda)$.

Liczba iteracji potrzebna do wyznaczenia $\lambda_k = \log_2 \frac{\alpha_0 - \beta_0}{\rho}$,

gdzie α_0, β_0 – przedział poszukiwań wartości własnej, ρ – dokładność wartości własnej.

Wektory własne

Znając wartość własną macierzy J wektor własny wyznaczamy według wzorów:

$$x_1 = 1, x_2 = \frac{\lambda - \delta_1}{\gamma_2},$$

$$x_{i+1} = \frac{(\lambda - \delta_i)x_i - \gamma_i x_{i-1}}{\gamma_{i+1}}, \quad i = 2, 3, \dots, n-1.$$

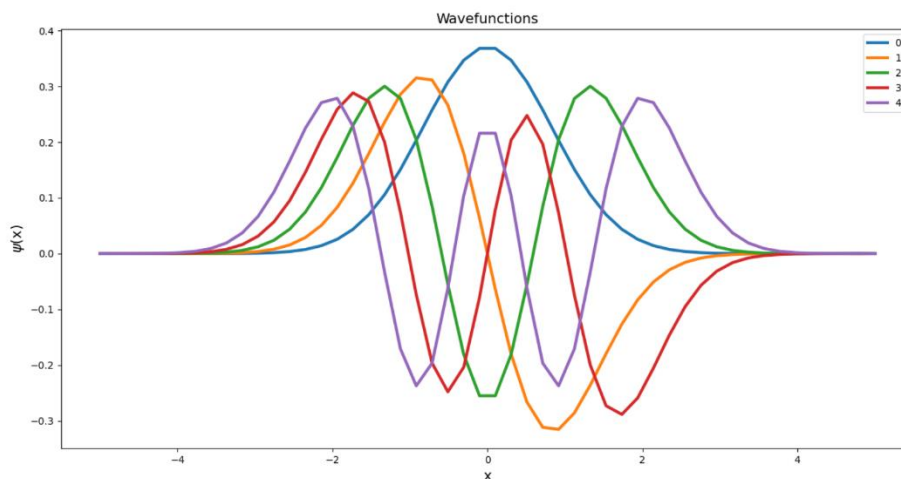
gdzie δ_i – elementy diagonalne J , γ_i – elementy pozadiagonalne J .

4. Wykresy i wyniki

W Pythonie wyliczyliśmy wartości własne i otrzymaliśmy następujące wyniki:

[1, 2.99252659, 4.97002002, 6.93230412, 8.87919574].

Następnie wyliczyliśmy wektory własne i wygenerowaliśmy wykresy za pomocą biblioteki matplotlib.



Rys.1 Wygenerowane funkcje falowe w przedziale [-5, 5]

Powyższe wykresy zgadzają się z wynikami analitycznymi.

5. Podsumowanie

Za pomocą metody bisekcji znaleźliśmy wartości i wektory własne macierzy trójdzielnej hermitowskiej. Powyższa metoda służy do poszukiwania rozwiązań równania Schrodingera, co jest bardzo przydatne dla fizyków.

Metoda bisekcji jest bardzo dokładna. Wadą jest uzyskiwanie dużych wartości ciągu: $\omega_0(\lambda)$, $\omega_1(\lambda)$, ..., $\omega_n(\lambda)$, jeśli λ znacznie się różni od wartości J . Zaletą jest natomiast możliwość obliczenia wartości własnej o określonym indeksie.

Bibliografia:

http://home.agh.edu.pl/~chwiej/mn/diagonalizacja_2018.pdf

https://pl.wikipedia.org/wiki/Twierdzenie_Gerszgorina

http://home.agh.edu.pl/~dpawlus/pliki/matlab/MO_algorytmy.pdf

<https://www.cce.pk.edu.pl/~michal/pdfy/Metody15.pdf>