

学籍番号 E/A32

名前 藤村 勇仁

第7回課題

ヤコビ法による固有値導出に関して以下を確認せよ

1. 行列 M_i が直行行列であること ($M_i^T M_i = M_i M_i^T = I$ となること).
2. $A_{i+1} = M_i^T A_i M_i$ の (p, q) 成分が $(a_{pp} - a_{qq}) \cos \theta \sin \theta + a_{pq}(\cos^2 \theta - \sin^2 \theta)$ となること.
3. 2. の式の値が0となる θ が講義で示した式で与えられること.

<解答>

$$1. \quad M_i^T M_i = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & \cos \theta & \cdots & -\sin \theta & 0 & \vdots \\ \vdots & & \ddots & & \vdots & \\ 0 & \sin \theta & \cdots & \cos \theta & 0 & \vdots \\ \vdots & & & & & \ddots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & \cos \theta & \cdots & \sin \theta & 0 & \vdots \\ \vdots & & \ddots & & \vdots & \\ 0 & -\sin \theta & \cdots & \cos \theta & 0 & \vdots \\ \vdots & & & & & \ddots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & \cos^2 \theta + \sin^2 \theta & \cdots & \cos \theta \sin \theta - \sin \theta \cos \theta & 0 & \vdots \\ \vdots & & \ddots & & \vdots & \\ 0 & \sin \theta \cos \theta - \cos \theta \sin \theta & \cdots & \cos^2 \theta + \sin^2 \theta & 0 & \vdots \\ \vdots & & & & & \ddots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} = I$$

$$M_i^T M_i = M_i M_i^T = I \quad \text{だから、} M_i \text{ は直行行列}$$

2.

$$\begin{bmatrix} 0 & \cdots & \cos \theta & \cdots & -\sin \theta & \cdots & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1p} & \cdots & a_{1q} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & & & & & & \vdots \\ a_{p1} & \cdots & a_{pp} & \cdots & a_{pq} & \cdots & a_{pn} \\ \vdots & & \ddots & & \vdots & & \vdots \\ a_{q1} & \cdots & a_{qp} & \cdots & a_{qq} & \cdots & a_{qn} \\ \vdots & & & & \ddots & & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{np} & \cdots & a_{nq} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ \cos \theta \\ \vdots \\ \sin \theta \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$(a_{pp} - a_{qq}) \cos \theta \sin \theta + a_{qp} \cos^2 \theta - a_{pq} \sin^2 \theta$$

$$A_i \text{ on } \mathbb{R}^2 \text{ (1D)}. a_{pp} = a_{qq} \quad \text{if } \mathbb{R}^2.$$

$$(a_{pp} - a_{qq}) \cos \theta \sin \theta + a_{qp} (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta)$$

3.

$$(a_{pp} - a_{qq}) \cos \theta \sin \theta + a_{qp} (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta) = 0 \quad \text{if } \mathbb{R}^2.$$

$$\frac{1}{2} (a_{pp} - a_{qq}) \sin 2\theta + a_{qp} \cos 2\theta = 0$$

$$i) \quad a_{pp} \neq a_{qq}$$

$$\frac{\sin 2\theta}{\cos 2\theta} = \frac{2a_{qp}}{a_{qq} - a_{pp}}$$

$$\theta = \frac{1}{2} \tan^{-1} \left(\frac{2a_{qp}}{a_{qq} - a_{pp}} \right)$$

$$ii) \quad a_{pp} = a_{qq}$$

$$a_{qp} (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta)$$

$$\theta = \frac{\pi}{4} \text{ or } \frac{3\pi}{4}. \text{ in } \mathbb{R}^2 \text{ or } \mathbb{R}^3.$$

$$\cos \theta = \sin \theta \quad \text{if } \theta = \frac{\pi}{4} \text{ or } \frac{3\pi}{4}. \quad A_{i+1} = M_i^T A_i M_i \text{ on}$$

$$(p, q) \text{ or } \frac{1}{2} \text{ or } \frac{3}{4}.$$