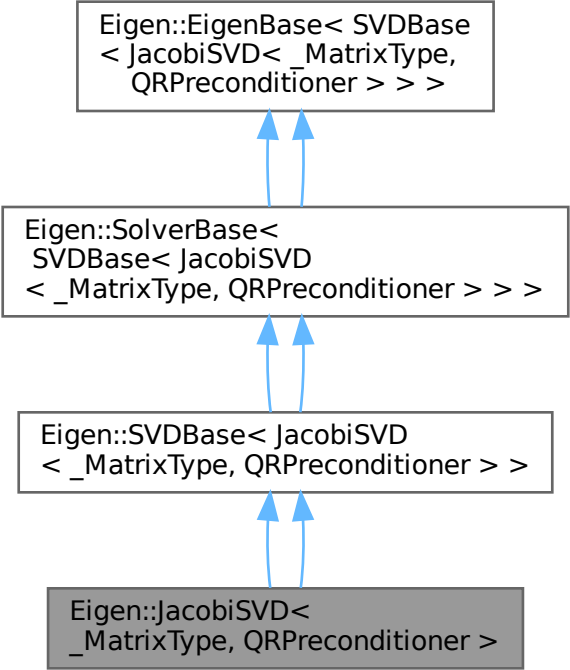


```
Eigen::EigenBase< SVDBase  
< JacobiSVD< _MatrixType,  
  QRPreconditioner > > >
```



```
graph BT; A[Eigen::EigenBase< SVDBase< JacobiSVD< _MatrixType, QRPreconditioner > > >] --> B[Eigen::SolverBase< SVDBase< JacobiSVD< _MatrixType, QRPreconditioner > > >]; B --> C[Eigen::SVDBase< JacobiSVD< _MatrixType, QRPreconditioner > >]; C --> D[Eigen::JacobiSVD< _MatrixType, QRPreconditioner >];
```

```
Eigen::SolverBase<  
  SVDBase< JacobiSVD  
  < _MatrixType, QRPreconditioner > > >
```

```
Eigen::SVDBase< JacobiSVD  
  < _MatrixType, QRPreconditioner > >
```

```
Eigen::JacobiSVD<  
  _MatrixType, QRPreconditioner >
```