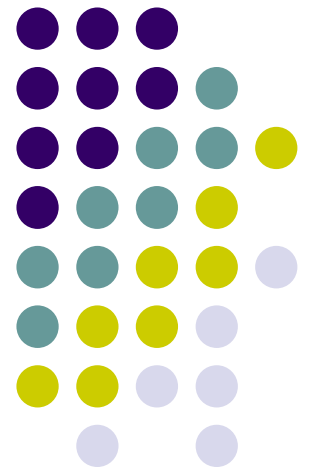


Sajátértékek és sajátvektorok

A fizika numerikus módszerei I.
mf1n1a06- mf1n2a06
Csabai István





Lineáris transzformáció

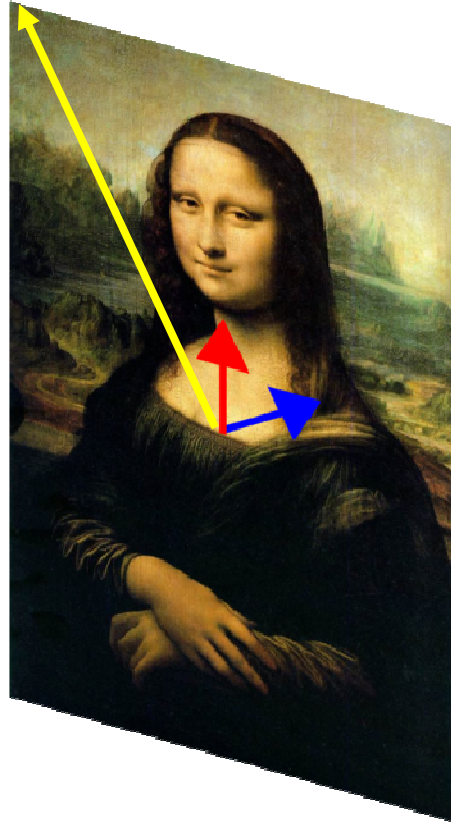
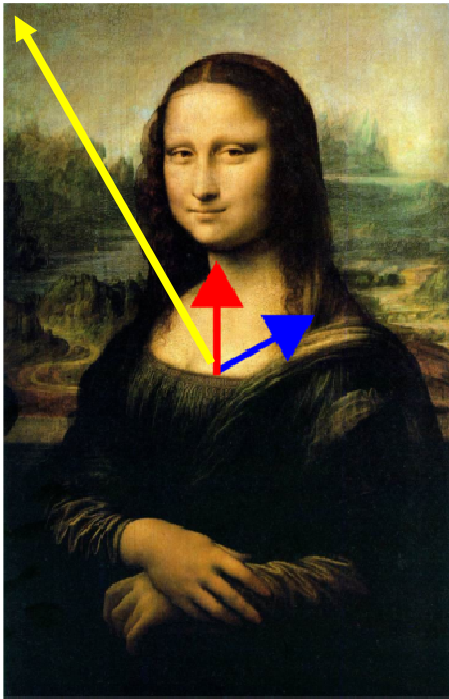
$$Ax = b$$

- Vektorok lineáris transzformációja: általános esetben az x vektor iránya és nagysága változik
- Bizonyos vektorok iránya nem változik: ezek a sajátvektorok
- Ha a vektor hossza se változik, akkor a sajátérték értéke 1

$$Ax = \lambda x \quad \lambda = \text{const.}$$



Példa: Mona Lisa „nyírása”



- A kép pixeleinek koordinátái 2 dimenziós vektorok
- A nyírás egy mátrixszal írható le
- A piros vektor sajátvektor
- Mivel hossza se változott, a hozzá tartozó sajátérték = 1
- Minden vele párhuzamos vektor is sajátvektor, vagyis egy sajátértékhez több eltolt sajátvektor tartozik
- A kék és sárga vektorok nem sajátvektorok

Sajátérték probléma

$$Ax = \lambda x$$

- Ismert A mátrix esetében keressük az ismeretlen x sajátvektorokat és az ismeretlen λ sajátértékeket
- Elvi megoldás: karakterisztikus polinom:

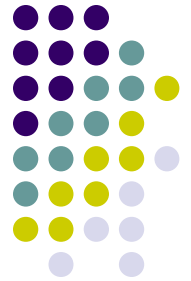
$$Ax - \lambda x = 0$$

$$0 = \det(A - \lambda I) = p_A(\lambda)$$

- $N \times N$ mátrix esetében a karakterisztikus polinom N -ed rendű, tehát N gyöke van
- Azaz a mátrixnak maximum N darab (komplex vagy valós) sajátértéke van
- Egy sajátértékhez több sajátvektor is tartozhat (a nulla vektor mindig megoldás)
- Sajátvektorok kiszámolhatóak a sajátérték behelyettesítése után kapott lineáris egyenletekből.



Két dimenzió: analitikus megoldás



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

- Csak akkor van nemtriviális ($\mathbf{x} \neq 0$) megoldása, ha a determináns 0

$$\det(A - \lambda I) = 0 \qquad \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

$$\lambda^2 - \lambda(a_{11} + a_{22}) + (a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}) = 0,$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{1}{2} \left[(a_{11} + a_{22}) \pm \sqrt{4a_{12}a_{21} + (a_{11} - a_{22})^2} \right].$$

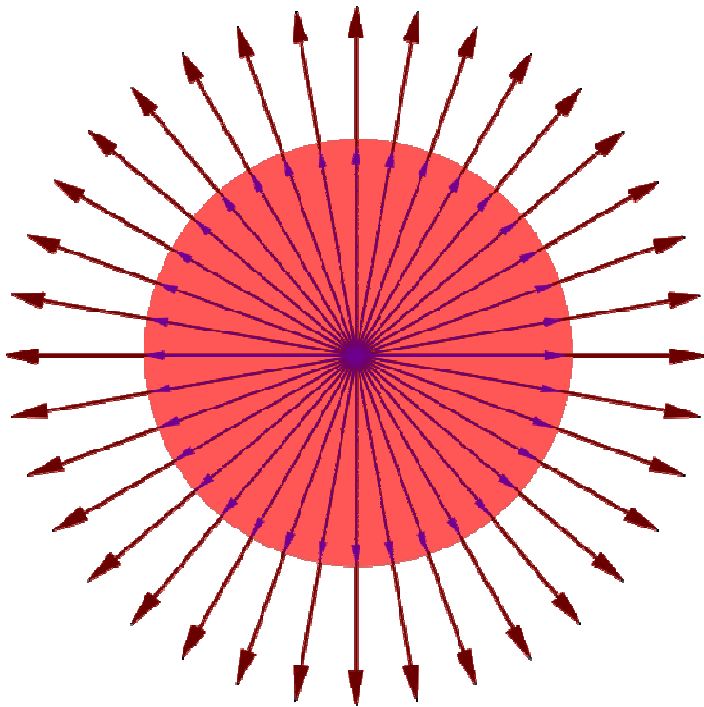
- Behelyettesítve a sajátértékeket, megkapjuk a sajátvektorokat

$$\left(\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} - \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

$$\begin{cases} (a_{11} - \lambda)x + a_{12}y = 0 \\ a_{21}x + (a_{22} - \lambda)y = 0 \end{cases}$$

- Lineáris egyenletrendszer

Középpontos nagyítás, identitás, középpontos tükrözés



$$A\mathbf{x} = \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda \cdot x + 0 \cdot y \\ 0 \cdot x + \lambda \cdot y \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \lambda \mathbf{x},$$

- Sajátértékek (λ) egybeesnek
- Minden vektor sajátvektor
- $\lambda = 1$: identitás
- $\lambda > 1$, $\lambda < 1$: középpontos nagyítás, kicsinyítés
- $\lambda = -1$: középpontos tükrözés
- $\lambda = 0$: null transzformáció: minden vektort 0-ba visz (nincs sajátvektor)

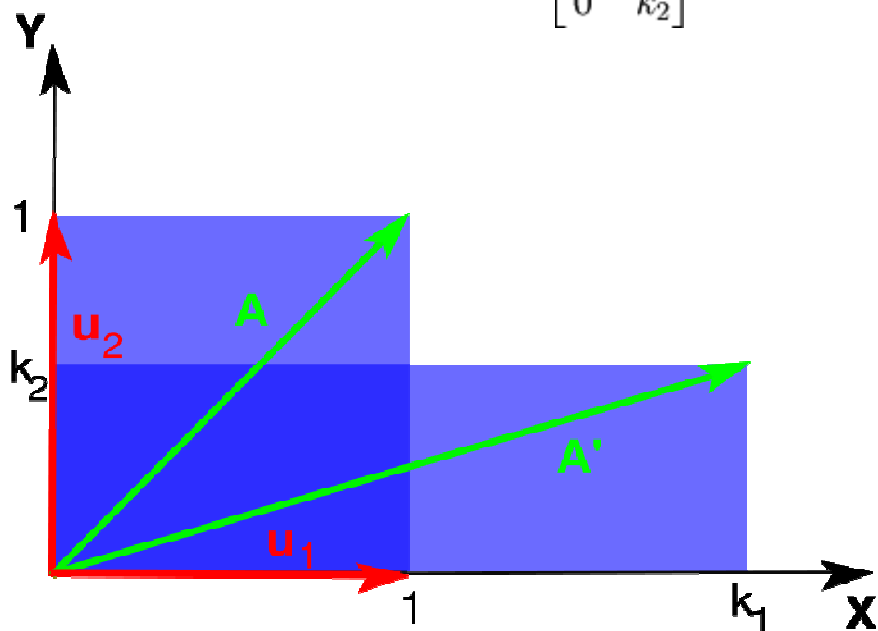
Egyenes nyújtás



$$\begin{bmatrix} k_1 & 0 \\ 0 & k_2 \end{bmatrix}$$

$$Ax - \lambda x = 0$$

$$0 = \det(A - \lambda I) = p_A(\lambda)$$



- Karakterisztikus polinom:
 $\lambda^2 - \lambda(k_1 + k_2) + k_1k_2 = 0$.
- Gyökei: $\lambda_1 = k_1$, and $\lambda_2 = k_2$
- Sajátértékek: $\lambda_1 = k_1$, $\lambda_2 = k_2$
- Pl. $\lambda_2 = 0$, $\lambda_1 = 1$: vetítés
- Visszahelyettesítve k_1 -et, megkapjuk a sajátvektorokat:

1. sajátvektor kiszámítása,
lineáris egyenletrendszer
megoldása:

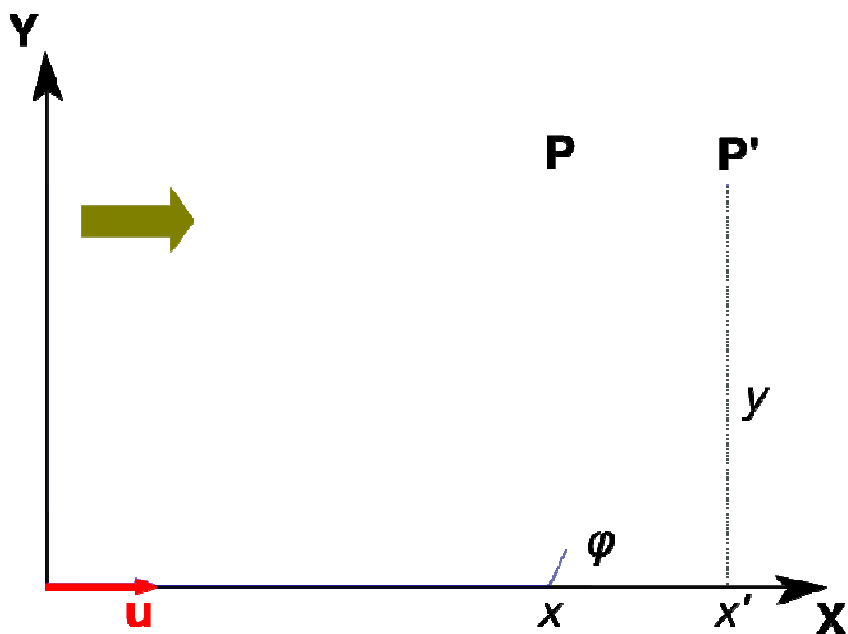
$$\begin{bmatrix} k_1 - k_1 & 0 \\ 0 & k_2 - k_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{cases} (k_1 - k_1)x + 0 \cdot y \\ 0 \cdot x + (k_2 - k_1)y \end{cases} = \begin{cases} 0 \\ (k_2 - k_1)y = 0 \end{cases}$$

Az első sajátvektor-tér tehát az $y=0$ vagyis az x tengely. Hasonlóan a másokra az y tengely jön ki.

Nyírás



$$\begin{bmatrix} 1 & k \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$



- A nyírás arányos *y*-nal, a nyírás szöge
 $\varphi: k = x' - x = y \operatorname{ctg}(\varphi)$
- Karakterisztikus polinom:
 $\lambda^2 - 2\lambda + 1 = (1 - \lambda)^2 = 0$
- Egy dupla (kétszeres multiplicitás) gyöke van:
 $\lambda = 1$
- 1 sajátvektora van: x

$$\begin{bmatrix} 1 - 1 & k \\ 0 & 1 - 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & k \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = ky = 0.$$

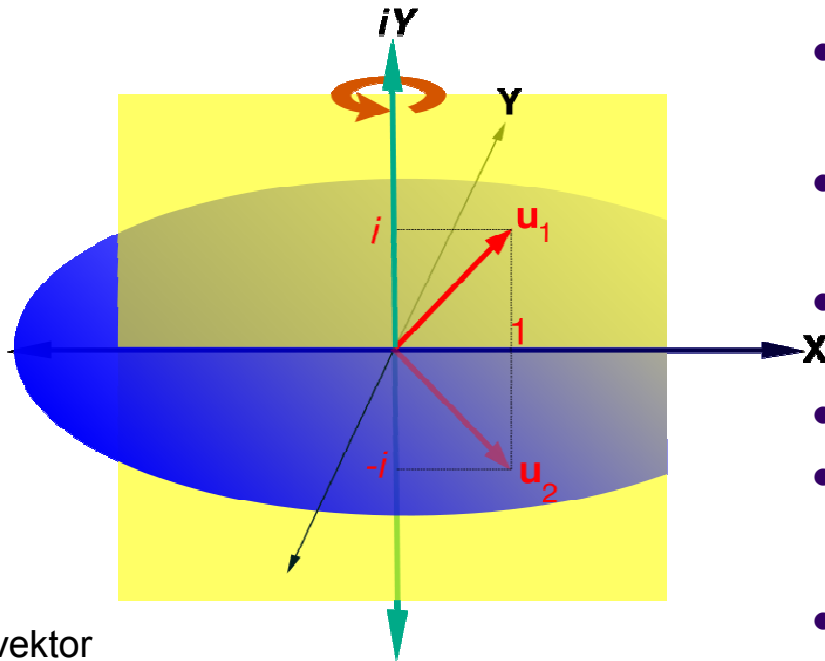
Másik irányú nyírás hasonló:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ k & 1 \end{bmatrix}$$



2D forgatás

$$\mathbf{R} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix}$$

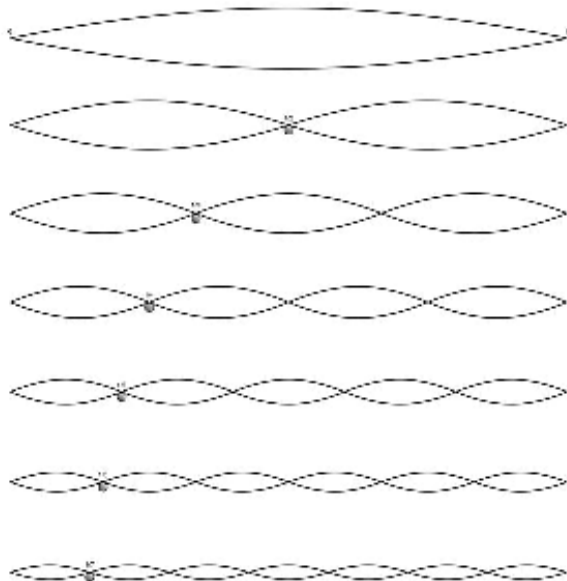


Sajátvektor
kiszámítása:

$$\begin{bmatrix} \cos \varphi - \lambda_1 & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi - \lambda_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i \sin \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & -i \sin \varphi \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}. \quad \begin{cases} ix \sin \varphi + y \sin \varphi = 0 \\ x \sin \varphi - iy \sin \varphi = 0 \end{cases}$$

- Karakterisztikus polinom:
 $\lambda^2 - 2\lambda \cos \varphi + 1 = 0$
- A diszkrimináns:
 $D = 4(\cos^2 \varphi - 1) = -4 \sin^2 \varphi$
- Negatív, kivéve ha: $180^\circ \times k$;
($k = 0, 1, 2, \dots$)
- Nincs valós gyök, a sajátértékek komplexek
 $\lambda_{1,2} = \cos \varphi \pm i \sin \varphi = e^{\pm i\varphi}$
- Sajátvektorok is komplexek:
 $\mathbf{u}_1 = [1; i]$ és $\mathbf{u}_2 = [1; -i]$
- $0^\circ, 360^\circ, \cos \varphi = 1, \sin \varphi = 0$: identitás
- $180^\circ, 540^\circ, \dots, \cos \varphi = -1, \sin \varphi = 0$:
tükrözés
- Fizika: tehetetlenségi nyomaték

Végtelen dimenzió, sajátfüggvények



- A folytonos x tengelyt $D \rightarrow \infty$ részre bontva
- Végtelen dimenziós sajátvektorok: sajátfüggvények
- Mátrix: operátor, függvényt függvénybe képez (pl. differenciáloperátor)
- Pl. harmonikus rezgés

$$F = ma = -kx \quad m \frac{d^2x}{dt^2} = -kx$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega_0^2 x = 0$$

$$Ax = \lambda x \quad A = \frac{d^2}{dt^2} \quad \lambda = -\omega^2$$

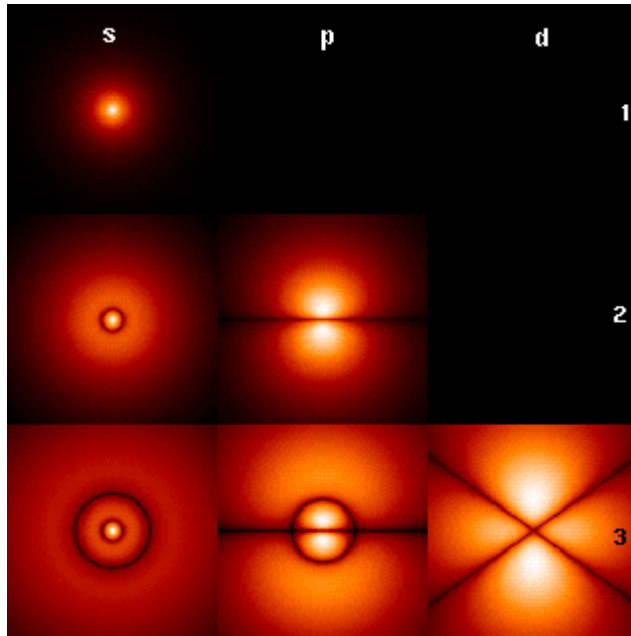
$$x = A \sin(\omega_0 t + \phi)$$

- Határfeltételek által meghatározott harmonikus saját-rezgések
- Sajátértékek ($-\omega^2$) a frekvenciát adják



Schrödinger egyenlet

$$H\psi_E = E\psi_E$$

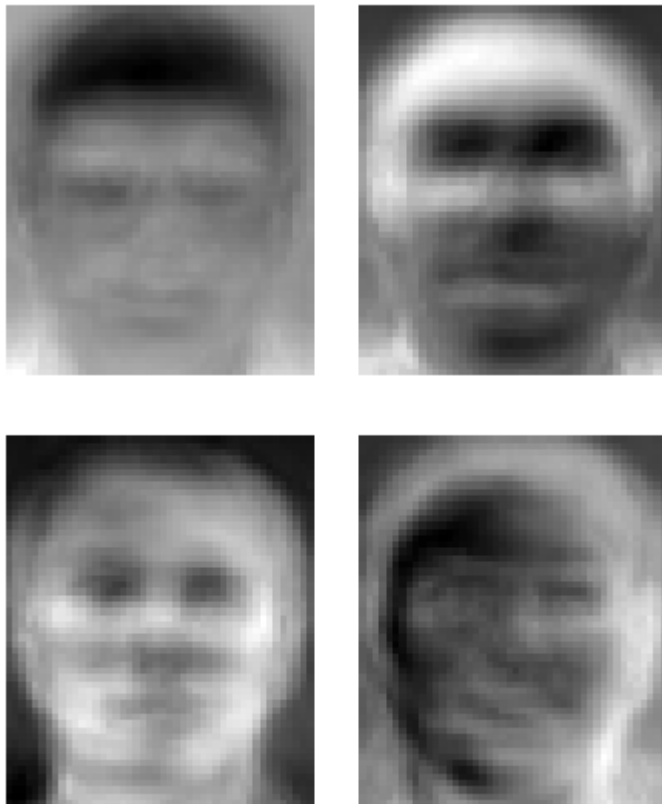


- Pl. atomok, molekulák elektronpályái, Hartree-Fock közelítés

$$\left[-\frac{1}{2} \sum_i \nabla_i^2 - \sum_{A,i} \frac{Z_A}{r_{Ai}} + \sum_{A>B} \frac{Z_A Z_B}{R_{AB}} + \sum_{i>j} \frac{1}{r_{ij}} \right] \Psi(\mathbf{r}; \mathbf{R}) = E_{el} \Psi(\mathbf{r}; \mathbf{R}),$$

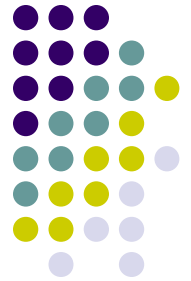
- H: Hamilton-operátor
E: sajátenergia

Főkomponens analízis



- Faktor analízis, PCA: principal component analysis
- Adat-vektorok fő irányainak meghatározása
- Pl. képfeldolgozás: „sajátarcok”
- Adattömörítés, zajcsökkentés, pl. Google page rank

Sajátérték probléma megoldása sok dimenzióban



- $N < 5$: létezik explicit megoldása a karakterisztikus polinomnak (Abel-Ruffini)
- $N \geq 5$: a polinom gyökeinek direkt numerikus meghatározása, iteratív módon oldható csak meg, szinguláris lineáris egyenletrendszerre vezet. Numerikusan nagyon érzékeny, általában nem használják.

- Legnagyobb sajátérték: hatvány módszer

- Tegyük fel hogy $|\lambda_1| > |\lambda_2| \geq |\lambda_3| \geq \dots \geq |\lambda_n|$
- A sajátvektorok bázisán kifejtve:
$$\bar{x} = \sum_{i=1}^n a_i \bar{x}^{(i)}$$
$$H\bar{x}^{(i)} = \lambda_i \bar{x}^{(i)}$$

- Egyre magasabb hatványokra, az első sajátérték a többinél gyorsabban nő:

$$H\bar{x} = \sum_{i=1}^n a_i \lambda_i \bar{x}^{(i)}, \quad H^k \bar{x} = \sum_{i=1}^n a_i \lambda_i^k \bar{x}^{(i)} \xrightarrow{k \rightarrow \infty} \lambda_1^k a_1 \bar{x}^{(1)}$$

- Mátrix diagonalizáció hasonlósági transzformációval: Jacobi transzformáció, QR módszer

- Keressük azt a P mátrixot, amely az A mátrixot diagonális alakra hozza, a sajátértékek nem változnak, a diagonálisból leolvashatóak:

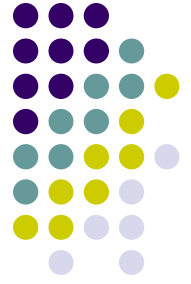
$$\det |P^{-1}AP - \lambda E| = \det |P^{-1}(A - \lambda E)P|$$

$$P^{-1}AP = A'$$

$$= \det P \det A - \lambda E \det |P^{-1}|$$

$$= \det A - \lambda E$$

Octave



- `[V, LAMBDA] = eig (A)`

- **Példa:**

```
octave:##> A=[5 7 9; -1 3 2; 2 5 8]
```

```
A =
```

```
  5   7   9
 -1   3   2
  2   5   8
```

```
octave:##> [v, lambda]=eig(A)
```

```
v =
```

```
-0.042259   0.733901   0.831021
  0.796459  -0.600522   0.033678
 -0.603214   0.317432   0.555221
```

```
lambda =
```

```
 1.53832   0.00000   0.00000
 0.00000   3.16492   0.00000
 0.00000   0.00000  11.29676
```