

# Nove metode za računanje spektralne dekompozicije simetrične matrice reda 3 i 4

---

Kranjčević, Marija

Master's thesis / Diplomski rad

2015

Degree Grantor / Ustanova koja je dodijelila akademski / stručni stupanj: **University of Zagreb, Faculty of Science / Sveučilište u Zagrebu, Prirodoslovno-matematički fakultet**

Permanent link / Trajna poveznica: <https://um.nsk.hr/um:nbn:hr:217:909396>

Rights / Prava: [In copyright](#)/Zaštićeno autorskim pravom.

Download date / Datum preuzimanja: **2024-08-04**



Repository / Repozitorij:

[Repository of the Faculty of Science - University of Zagreb](#)



**SVEUČILIŠTE U ZAGREBU**  
**PRIRODOSLOVNO-MATEMATIČKI FAKULTET**  
**MATEMATIČKI ODSJEK**

Marija Kranjčević

**NOVE METODE ZA RAČUNANJE  
SPEKTRALNE DEKOMPOZICIJE  
SIMETRIČNE MATRICE REDA 3 I 4**

Diplomski rad

Voditelj rada:  
prof.dr.sc. Vjeran Hari

Zagreb, 2015.

Ovaj diplomski rad obranjen je dana \_\_\_\_\_ pred ispitnim povjerenstvom u sastavu:

1. \_\_\_\_\_, predsjednik
2. \_\_\_\_\_, član
3. \_\_\_\_\_, član

Povjerenstvo je rad ocijenilo ocjenom \_\_\_\_\_.

Potpisi članova povjerenstva:

1. \_\_\_\_\_
2. \_\_\_\_\_
3. \_\_\_\_\_

# Sadržaj

<b>Sadržaj</b>	<b>iii</b>
<b>Uvod</b>	<b>1</b>
<b>1 Osnovni pojmovi, oznake i rezultati</b>	<b>3</b>
1.1 Oznake . . . . .	3
1.2 Svojstvene vrijednosti i svojstveni vektori . . . . .	5
<b>2 Spektralna dekompozicija streličastih matrica</b>	<b>11</b>
2.1 Algoritam <i>aheig_basic</i> . . . . .	11
2.2 Točnost algoritma <i>aheig_basic</i> . . . . .	32
2.3 Algoritam <i>aheig</i> . . . . .	47
2.4 Algoritam <i>aheig</i> za matrice reda 3 i 4 . . . . .	47
<b>3 Jacobijeva rotacija</b>	<b>53</b>
<b>4 Nova metoda</b>	<b>57</b>
4.1 Spektralna dekompozicija simetričnih matrica reda 3 . . . . .	57
4.2 Spektralna dekompozicija simetričnih matrica reda 4 . . . . .	63
<b>Dodatak</b>	<b>69</b>
<b>Bibliografija</b>	<b>83</b>

# Uvod

Cilj ovog rada je opisati i implementirati nove metode za računanje spektralne dekompozicije simetričnih matrica malog reda. Ti algoritmi se zatim mogu koristiti kao jezgri algoritmi za računanje blok dijagonalizacijskih algoritama za simetrične matrice reda  $n$ . Mi ćemo opisati, analizirati i implementirati algoritam za računanje spektralne dekompozicije simetričnih matrica reda 3 i 4 koji se bazira na algoritmu za spektralnu dekompoziciju streličastih matrica zvanom *aheig* (ArrowHEead EIGenvalues/eigenvectors, [7, 8]).

U prvom, uvodnom poglavlju, uvodimo osnovne oznake, te navodimo temeljne definicije i teoreme bitne za računanje spektralne dekompozicije simetričnih matrica.

U drugom poglavlju definiramo simetričnu ireducibilnu streličastu matricu, opisujemo algoritam *aheig* za računanje njene spektralne dekompozicije, te dokazujemo da on, pod određenim uvjetima, sve svojstvene vrijednosti i sve komponente pripadnih svojstvenih vektora računa s visokom relativnom točnošću. U drugom poglavlju zbog preglednosti navodimo samo tvrdnje, a njihove dokaze dajemo u Dodatku. Opisane algoritme implementiramo u Matlabu, a analizu točnosti i tok algoritma ilustriramo na konkretnim primjerima.

U trećem poglavlju opisujemo Jacobijevu rotaciju, dajemo neke rezultate o njenoj točnosti, te implementaciju u Matlabu.

U četvrtom poglavlju kombiniramo Jacobijevu rotaciju s algoritmom *aheig* kako bi dobili spektralnu dekompoziciju simetrične matrice reda 3, a zatim, korištenjem opisanog postupka, i spektralnu dekompoziciju simetrične matrice reda 4. Primjenom Jacobijeve rotacije od proizvoljne simetrične matrice reda 3 dobivamo streličastu matricu, čiju spektralnu dekompoziciju onda možemo izračunati algoritmom *aheig*. U slučaju simetrične matrice reda 4, prvo na opisan način izračunamo spektralnu dekompoziciju njene podmatrice, čime dobivamo streličastu matricu reda 4, a zatim ponovo možemo primijeniti algoritam *aheig*.



# Poglavlje 1

## Osnovni pojmovi, oznake i rezultati

U ovom poglavlju uvodimo osnovne oznake, te navodimo temeljne definicije i teoreme bitne za računanje spektralne dekompozicije simetričnih matrica.

### 1.1 Oznake

Polje realnih brojeva označavamo s  $\mathbb{R}$ , a skalarne veličine uglavnom malim grčkim slovima. Vektorski prostor uređenih  $n$ -torki realnih brojeva označavamo s  $\mathbb{R}^n$ , a vektorski prostor realnih matrica tipa  $m \times n$  s  $\mathbb{R}^{m \times n}$ . Elemente prostora  $\mathbb{R}^n$  zovemo vektori i označavamo malim latinskim slovima, a matrice označavamo velikim latinskim slovima. Ako je  $\mathcal{X}$  potprostor od  $\mathbb{R}^n$ , pišemo  $\mathcal{X} \leq \mathbb{R}^n$ , a njegov ortogonalni komplement označavamo s  $\mathcal{X}^\perp$ . Neka je  $x \in \mathbb{R}^n$ . Tada pišemo  $x = [x_i]_{i=1}^n$ ,  $x = [x_i]$  ili

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix},$$

tj.  $i$ -ta komponenta vektora je jednaka  $x_i$ . Za  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  pišemo  $A = [a_{ij}]$  i

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix},$$

tj. element matrice na mjestu  $(i, j)$  je  $a_{ij}$ .

Koristimo i Matlab-ove oznake

$$\begin{aligned}x(i) &= x_i, \\x(i : j) &= \begin{bmatrix} x_i \\ \vdots \\ x_j \end{bmatrix}, \\A(i, j) &= a_{ij}, \\A(i : j, k : l) &= \begin{bmatrix} a_{ik} & \dots & a_{il} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{jk} & \dots & a_{jl} \end{bmatrix}, \\A(:, k : l) &= A(1 : m, k : l), \\A(i : j, :) &= A(i : j, 1 : n).\end{aligned}$$

S  $I_n = [e_1 \dots e_n]$  označavamo jediničnu matricu, a s  $0_{(m \times n)}$  nul-matricu reda  $m \times n$ . S  $A^T$  i  $A^{-1}$  označavamo transponiranu i inverznu matricu matrice  $A$ , respektivno. Kažemo da je matrica  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična ako vrijedi  $A^T = A$ , ortogonalna ako je  $A^T A = I_n$ , te dijagonalna ako je  $a_{ij} = 0$ , za sve  $i \neq j$ ,  $i, j \in \{1, \dots, n\}$ . Koristimo i standardni skalarni produkt u  $\mathbb{R}^n$

$$\langle x, y \rangle = x^T y = \sum_{i=1}^n x_i y_i,$$

vektorske norme  $\|x\|_2 = \sqrt{x^T x}$ ,  $\|x\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq n} |x_i|$ , te matrice norme

$$\begin{aligned}\|A\|_2 &= \max_{\|x\|_2=1} \|Ax\|_2, \\ \|A\|_\infty &= \max_{1 \leq i \leq n} \sum_{j=1}^n |a_{ij}|, \\ \|A\|_F &= \sqrt{\text{trag}(A^T A)} = \sqrt{\sum_{i,j=1}^n a_{ij}^2}.\end{aligned}$$

Za egzaktnu vrijednost  $x$  izračunatu vrijednost označavamo s  $\tilde{x} = fl(x)$ . Egzaktne vrijednosti ponekad označavamo i s  $\hat{\cdot}$ , a jediničnu grešku zaokruživanja računala s  $\varepsilon_M$ . Pretpostavljamo da računamo u aritmetici s korektnim zaokruživanjem tj. da vrijedi

$$fl(x \circ y) = (x \circ y)(1 + \varepsilon), \quad |\varepsilon| \leq \varepsilon_M, \quad \circ \in \{+, -, *, /, \sqrt{\cdot}\},$$

gdje su  $x$  i  $y$  reprezentabilni brojevi. Pretpostavljamo i da nema prekoračenja ni potkoračenja. Također, u analizi grešaka zaokruživanja zanemarujemo članove reda veličine  $O(\varepsilon_M^k)$ ,  $k \geq 2$ .



## 1.2 Svojstvene vrijednosti i svojstveni vektori

Neka je  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Ako vrijedi

$$Ax = \lambda x, \quad x \neq 0, \quad \lambda \in \mathbb{R}, \quad x \in \mathbb{R}^n,$$

onda kažemo da je  $\lambda$  svojstvena vrijednost, a  $x$  svojstveni vektor matrice  $A$ . Za svaki skalar  $\alpha \neq 0$ , vektor  $\alpha x$  je također svojstveni vektor od  $A$  pridružen svojstvenoj vrijednosti  $\lambda$ . Uređeni par  $(\lambda, x)$  zovemo svojstveni par od  $A$ . Skup svih svojstvenih vrijednosti nazivamo spektar matrice  $A$  i označavamo sa  $\sigma(A)$ . Nadalje pretpostavljamo da je  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična matrica. Tada je njena spektralna dekompozicija

$$A = U \Lambda U^T, \quad (1.1)$$

gdje je  $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ ,  $\lambda_1 \geq \dots \geq \lambda_n$  svojstvene vrijednosti u padajućem poretku, a  $U = [u_1 \dots u_n]$  ortogonalna matrica. Posebno,  $u_1, \dots, u_n$  su normirani svojstveni vektori tj. vrijedi  $\|u_i\|_2 = 1$ , za  $i = 1, \dots, n$ .

Slijede osnovne tvrdnje teorije spektralne dekompozicije i simetričnih matrica, koje ćemo kasnije koristiti.

**Teorem 1.1** (Geršgorin, [2, 11]). *Neka je  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična matrica. Tada vrijedi*

$$\sigma(A) \subseteq \bigcup_{i=1}^n [a_{ii} - r_i, a_{ii} + r_i], \quad \text{gdje je } r_i = \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}|, \quad i = 1, \dots, n.$$

*Dokaz.* Neka je (1.1) spektralna dekompozicija matrice  $A$  i neka je  $i \in \{1, \dots, n\}$ . Tada imamo

$$Au_i = \lambda_i u_i, \quad (1.2)$$

gdje je  $u_i = [u_1^{(i)}, \dots, u_n^{(i)}]^T$ . Neka je  $j \in \{1, \dots, n\}$  takav da je  $|u_j^{(i)}| = \|u_i\|_\infty$ . Tada  $j$ -ta jednačba u (1.2) glasi

$$\sum_{k=1}^n a_{jk} u_k^{(i)} = \lambda_i u_j^{(i)}. \quad (1.3)$$

Budući da je  $u_i$  svojstveni vektor, vrijedi  $u_i \neq 0$ . Zato je  $|u_j^{(i)}| = \|u_i\|_\infty \neq 0$ , pa onda i  $u_j^{(i)} \neq 0$ . Dijeljenjem jednačbe (1.3) s  $u_j^{(i)}$  dobivamo

$$\sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^n a_{jk} \frac{u_k^{(i)}}{u_j^{(i)}} = \lambda_i - a_{jj}.$$

Slijedi

$$|\lambda_i - a_{jj}| \leq \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^n |a_{jk}| \underbrace{\left| \frac{u_k^{(i)}}{u_j^{(i)}} \right|}_{\leq 1} \leq \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^n |a_{jk}| = r_j.$$

Dakle,  $\lambda_i \in [a_{jj} - r_j, a_{jj} + r_j]$ , pa vrijedi i  $\lambda_i \in \bigcup_{k=1}^n [a_{kk} - r_k, a_{kk} + r_k]$ . Budući da je  $i \in \{1, \dots, n\}$  bio proizvoljan, slijedi tvrdnja.  $\square$

**Lema 1.2** ([11]). *Neka je  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična matrica i neka je  $s$  (1.1) dana njena spektralna dekompozicija. Tada za  $k = 1, \dots, n$  vrijedi*

$$\lambda_k = \max_{\substack{x^T x = 1 \\ x \perp u_1, \dots, u_{k-1}}} x^T A x = \min_{\substack{x^T x = 1 \\ x \perp u_{k+1}, \dots, u_n}} x^T A x.$$

*Dokaz.* Uzmimo normirani vektor  $x \in \mathbb{R}^n$  tj. neka vrijedi  $\|x\|_2^2 = x^T x = 1$ . Uz  $y = U^T x$  vrijedi

$$x^T A x = x^T U \Lambda U^T x = y^T \Lambda y = \sum_{i=1}^n \lambda_i y_i^2 \in [\lambda_n, \lambda_1], \quad (1.4)$$

jer je  $\sum_{i=1}^n y_i^2 = y^T y = x^T U U^T x = x^T x = 1$ . Odmah vidimo da je

$$\begin{aligned} \lambda_n &= u_n^T A u_n = \min_{x^T x = 1} x^T A x, \\ \lambda_1 &= u_1^T A u_1 = \max_{x^T x = 1} x^T A x. \end{aligned}$$

Nadalje, iz (1.4) vidimo da uvjet  $x \perp u_1$  (tj.  $u_1^T x = 0$ ) daje  $y_1 = 0$ , pa je

$$x^T A x = \sum_{i=2}^n \lambda_i y_i^2 \in [\lambda_n, \lambda_2]$$

i

$$\lambda_2 = u_2^T A u_2 = \max_{\substack{x^T x = 1 \\ x \perp u_1}} x^T A x.$$

Analogno, uzimanjem  $x \perp u_n$ , dobivamo

$$\lambda_{n-1} = u_{n-1}^T A u_{n-1} = \min_{\substack{x^T x = 1 \\ x \perp u_n}} x^T A x.$$

Dodavanjem novih uvjeta ortogonalnosti dobivamo da za  $k = 1, \dots, n$  vrijedi

$$\lambda_k = u_k^T A u_k = \max_{\substack{x^T x = 1 \\ x \perp u_1, \dots, u_{k-1}}} x^T A x = \min_{\substack{x^T x = 1 \\ x \perp u_{k+1}, \dots, u_n}} x^T A x.$$

□

**Teorem 1.3** (Cauchyjev teorem o preplitanju, [9]). *Neka je  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična matrica i neka je (1.1) njena spektralna dekompozicija. Označimo*

$$A = \begin{bmatrix} B & c \\ c^T & d \end{bmatrix}, \quad c \in \mathbb{R}^{n-1}, \quad d \in \mathbb{R},$$

te neka je

$$B y_i = \mu_i y_i, \quad \|y_i\|_2 = 1, \quad i = 1, \dots, n-1, \quad \mu_1 \geq \dots \geq \mu_{n-1}.$$

Tada vrijedi

$$\lambda_k \geq \mu_k \geq \lambda_{k+1}, \quad k = 1, \dots, n-1.$$

*Dokaz.* Iz (1.1) imamo

$$A u_i = \lambda_i u_i, \quad \|u_i\|_2 = 1, \quad i = 1, \dots, n, \quad \lambda_1 \geq \dots \geq \lambda_n.$$

Neka je  $k \in \{1, \dots, n-1\}$  i neka je

$$\begin{aligned} \mathcal{U}^{k-1} &= \text{span}(u_1, \dots, u_{k-1}), \\ \mathcal{Y}^k &= \text{span}(y_1, \dots, y_k). \end{aligned}$$

Za  $y \in \mathcal{Y}^k$  označimo  $y' = \begin{bmatrix} y \\ 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n$ . Tada vrijedi  $(y')^T (y') = y^T y$  i

$$(y')^T A (y') = [y^T \ 0] \begin{bmatrix} B & c \\ c^T & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y \\ 0 \end{bmatrix} = [y^T \ 0] \begin{bmatrix} B y \\ c^T y \end{bmatrix} = y^T B y. \quad (1.5)$$

Neka je  $\mathcal{X}^k = \left\{ \begin{bmatrix} y \\ 0 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n : y \in \mathcal{Y}^k \right\}$ . Budući da su  $\mathcal{X}^k$  i  $\mathcal{U}^{k-1}$  potprostori od  $\mathbb{R}^n$ ,  $n < \infty$ , te

$$\dim \mathcal{U}^{k-1} = k-1, \quad \dim \mathcal{X}^k = k,$$

postoji  $v \in (\mathcal{U}^{k-1})^\perp \cap \mathcal{X}^k$ ,  $\|v\|_2 = 1$ . Tada vrijedi

$$\begin{aligned}
 \lambda_k &= \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp \mathcal{U}^{k-1}}} x^T A x && \text{lema 1.2} \\
 &\geq v^T A v && \text{jer je } v \perp \mathcal{U}^{k-1} \\
 &\geq \min_{\substack{x^T x=1 \\ x \in \mathcal{X}^k}} x^T A x && \text{jer je } v \in \mathcal{X}^k \\
 &= \min_{\substack{x^T x=1 \\ x \in \mathcal{Y}^k}} x^T B x && \text{zbog (1.5)} \\
 &= \mu_k && \text{lema 1.2.}
 \end{aligned}$$

Dakle,

$$\lambda_k \geq \mu_k, \quad \forall k \in \{1, \dots, n-1\}. \quad (1.6)$$

Kako bi dokazali drugu nejednakost,

$$\mu_k \geq \lambda_{k+1}, \quad \forall k \in \{1, \dots, n-1\}, \quad (1.7)$$

uvedimo notaciju

$$\lambda_{-j} \equiv \lambda_{n+1-j}, \quad \mu_{-j} \equiv \mu_{n-j}.$$

Sada (1.7) možemo zapisati kao

$$\mu_{-j} = \mu_{n-j} \geq \lambda_{n+1-j} = \lambda_{-j}, \quad \forall j \in \{1, \dots, n-1\}. \quad (1.8)$$

Svojtvene vrijednosti matrice  $-A$  su

$$(-\lambda_{-1}) \geq \dots \geq (-\lambda_{-(n-1)}) \geq (-\lambda_1),$$

a svojtvene vrijednosti matrice  $-B$

$$(-\mu_{-1}) \geq \dots \geq (-\mu_{-(n-1)}),$$

pa primjenom tvrdnje (1.6) za matricu  $-A$  dobivamo upravo

$$(-\lambda_{-k}) \geq (-\mu_{-k}), \quad \forall k \in \{1, \dots, n-1\},$$

što je ekvivalentno (1.8) tj. (1.7). □

**Teorem 1.4** (Courant - Fischer, [2, Teorem 8.1.2]). *Neka je  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična matrica i neka je  $s$  (1.1) dana njena spektralna dekompozicija. Tada za  $k = 1, \dots, n$  vrijedi*

$$\lambda_k = \min_{S_{k-1}} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} x^T A x,$$

gdje  $S_{k-1}$  označava  $(k-1)$ -dimenzionalan potprostor od  $\mathbb{R}^n$ .

*Dokaz.* Neka je  $k \in \{1, \dots, n\}$ . Iz leme 1.2 slijedi

$$\lambda_k = \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp u_1, \dots, u_{k-1}}} x^T A x \geq \min_{S_{k-1}} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} x^T A x.$$

Još treba dokazati obratnu nejednakost. Uzmimo proizvoljan  $S_{k-1} \leq \mathbb{R}^n$ ,  $\dim S_{k-1} = k-1$ . Vrijedi  $\dim S_{k-1}^\perp = n-k+1$ ,  $\dim[\{u_{k+1}, \dots, u_n\}]^\perp = k$ , pa je  $S_{k-1}^\perp \cap [\{u_{k+1}, \dots, u_n\}]^\perp \neq \emptyset$ . Uzmimo  $y \in S_{k-1}^\perp \cap [\{u_{k+1}, \dots, u_n\}]^\perp$ ,  $y^T y = 1$ . Tada je

$$\begin{aligned} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} x^T A x &\geq y^T A y && \text{jer je } y \perp S_{k-1}, y^T y = 1 \\ &\geq \min_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp u_{k+1}, \dots, u_n}} x^T A x && \text{jer je } y \perp u_{k+1}, \dots, u_n, y^T y = 1 \\ &= \lambda_k && \text{lema 1.2.} \end{aligned}$$

Budući da je  $S_{k-1}$  bio proizvoljan  $(k-1)$ -dimenzionalan podskup od  $\mathbb{R}^n$ , vrijedi

$$\min_{S_{k-1}} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} x^T A x \geq \lambda_k.$$

Dakle,

$$\lambda_k = \min_{S_{k-1}} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} x^T A x, \quad k = 1, \dots, n.$$

□

**Korolar 1.5** ([3]). *Neka su  $A, E \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrične matrice. Tada je*

$$|\lambda_k(A + E) - \lambda_k(A)| \leq \|E\|_2, \quad k = 1, \dots, n.$$

*Dokaz.* Neka je  $k \in \{1, \dots, n\}$ . Iz teorema 1.4 slijedi

$$\lambda_k(A + E) = \min_{S_{k-1}} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} x^T (A + E)x = \min_{S_{k-1}} \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp S_{k-1}}} (x^T Ax + x^T Ex).$$

Neka je (1.1) spektralna dekompozicija od  $A$  i neka je  $q_i = Ue_i$ ,  $i = 1, \dots, k - 1$ . Tada je  $\dim[\{q_1, \dots, q_{k-1}\}] = k - 1$ , pa vrijedi

$$\lambda_k(A + E) \leq \max_{\substack{x^T x=1 \\ x \perp \{q_1, \dots, q_{k-1}\}}} (x^T Ax + x^T Ex).$$

Neka je  $i \in \{1, \dots, k - 1\}$ . Iz  $x \perp q_i$ , slijedi  $0 = q_i^T x = e_i^T (U^T x) \equiv e_i^T y$ , tj. prvih  $k - 1$  komponenti vektora  $y$  su nula. Zato je

$$x^T Ax = x^T U \Lambda U^T x = y^T \Lambda y = \sum_{i=k}^n \lambda_i(A) y_i^2.$$

Budući da je

$$\sum_{i=k}^n \lambda_i(A) y_i^2 \leq \lambda_k(A), \quad x^T Ex \leq \lambda_1(E),$$

imamo

$$\lambda_k(A + E) \leq \lambda_k(A) + \lambda_1(E). \quad (1.9)$$

Kada prethodno dokazanu tvrdnju (1.9) primijenimo na  $A = (A + E) - E$ , dobivamo

$$\lambda_k(A) \leq \lambda_k(A + E) + (-\lambda_n(E)) \quad (1.10)$$

Iz (1.9) i (1.10) slijedi

$$|\lambda_k(A + E) - \lambda_k(A)| \leq \max\{|\lambda_1(E)|, |\lambda_n(E)|\} = \|E\|_2.$$

□

## Poglavlje 2

# Spektralna dekompozicija streličastih matrica

U ovom poglavlju opisujemo algoritam za spektralnu dekompoziciju streličastih matrica zvan *aheig* (ArrowHEead EIGenvalues/eigenvectors), preuzet iz [7] i [8]. Prvo definiramo streličastu matricu, te prezentiramo osnovnu verziju algoritma, *aheig\_basic*, njegovu implementaciju u Matlabu i neke primjere. Zatim analiziramo točnost opisanog algoritma *aheig\_basic*, dajemo ispravke u određenim ‘lošim’ slučajevima, te konačno dolazimo do algoritma *aheig*.

### 2.1 Algoritam *aheig\_basic*

Za realnu simetričnu matricu  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  kažemo da je streličasta ako je oblika

$$A = \begin{bmatrix} D & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix}, \quad (2.1)$$

gdje je

$$D = \text{diag}(d_1, d_2, \dots, d_{n-1})$$

dijagonalna matrica reda  $n - 1$ ,

$$z = [\zeta_1 \ \zeta_2 \ \cdots \ \zeta_{n-1}]^T$$

vektor, a  $\alpha$  skalar.

Do kraja poglavlja 2 smatramo da je matrica  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  streličasta, oblika (2.1).





Matrica  $G_{(i,j)}$  na dijagonali ima jedinice, osim na mjestima  $g_{ii} = g_{jj} = \cos \varphi$ , a izvan dijagonale nule, osim na  $g_{ij} = \sin \varphi$ ,  $g_{ji} = -\sin \varphi$ . Kut  $\psi$  odaberemo tako da za matricu  $G_{(i,j)}^T A G_{(i,j)} = [a'_{kl}]_{k,l=1}^n$  vrijedi

$$0 = a'_{in} = a'_{ni} = a_{in} \cos \psi - a_{jn} \sin \psi$$

tj.

$$\tan \psi = \frac{a_{in}}{a_{jn}} = \frac{\zeta_i}{\zeta_j}.$$

Dakle, možemo staviti

$$\sin \psi = \frac{a_{in}}{\sqrt{a_{in}^2 + a_{jn}^2}} = \frac{\zeta_i}{\sqrt{\zeta_i^2 + \zeta_j^2}}, \quad \cos \psi = \frac{a_{jn}}{\sqrt{a_{in}^2 + a_{jn}^2}} = \frac{\zeta_j}{\sqrt{\zeta_i^2 + \zeta_j^2}}.$$

Za ostale elemente u matrici  $G_{(i,j)}^T A G_{(i,j)}$  tada vrijedi

$$\begin{aligned} a'_{ii} &= a_{ii} \cos^2 \psi - 2a_{ij} \sin \psi \cos \psi + a_{jj} \sin^2 \psi \\ &= d_i \cos^2 \psi + d_j \sin^2 \psi \\ &= d_i, \quad \text{jer je } d_i = d_j, \quad a_{ij} = 0, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a'_{jj} &= a_{ii} \sin^2 \psi + 2a_{ij} \sin \psi \cos \psi + a_{jj} \cos^2 \psi \\ &= d_i \sin^2 \psi + d_j \cos^2 \psi \\ &= d_j = d_i, \quad \text{jer je } d_i = d_j, \quad a_{ij} = 0, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a'_{ir} &= a'_{ri} = a_{ir} \cos \psi - a_{jr} \sin \psi \\ &= 0, \quad r \notin \{i, j, n\}, \quad \text{jer je } a_{ir} = a_{jr} = 0, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a'_{jr} &= a'_{rj} = a_{rj} \cos \psi + a_{ri} \sin \psi \\ &= 0, \quad r \notin \{i, j, n\}, \quad \text{jer je } a_{ri} = a_{rj} = 0, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} a'_{ij} &= a'_{ji} = a_{ij}(\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi) + (a_{ii} - a_{jj}) \sin \varphi \cos \varphi, \\ &= (d_i - d_j) \sin \varphi \cos \varphi \\ &= 0, \quad \text{jer je } d_i = d_j, \quad a_{ij} = 0, \end{aligned}$$

$$a'_{rs} = a_{rs}, \quad r, s \notin \{i, j\},$$

$$\zeta'_j \equiv a'_{jn} = a'_{nj} = a_{nj} \cos \psi + a_{ni} \sin \psi = \sqrt{a_{nj}^2 + a_{ni}^2} = \sqrt{\zeta_j^2 + \zeta_i^2}.$$

Sve zajedno, dobivamo matricu

$$G_{(i,j)}^T A G_{(i,j)} = \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \zeta_1 \\ \vdots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & d_i & \cdots & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & d_i & \cdots & 0 & \zeta'_j \\ \vdots & & \vdots & & \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & \cdots & 0 & \cdots & d_{n-1} & \zeta_{n-1} \\ \zeta_1 & \cdots & 0 & \cdots & \zeta'_j & \cdots & \zeta_{n-1} & \alpha \end{bmatrix},$$

pa možemo nastaviti kao u slučaju 1.

Matlab kod opisane rotacije je u Algoritmu 1.

---

### Algoritam 1

---

```

1 function [A,Q] = Givens(A,i,j)
2 n = size(A,1);
3 t = sqrt(A(i,n)*A(i,n)+A(j,n)*A(j,n));
4 s = A(i,n)/t;
5 c = A(j,n)/t;
6 Q = eye(size(A)); Q(i,i) = c; Q(j,j) = c; Q(i,j) = s; Q(j,i) = -s
7
8 A(j,n) = t; A(n,j)=t;
9 A(i,n) = 0; A(n,i) = 0;
10 end

```

---

3.  $d_1 > d_2 > \cdots > d_{n-1}$ .

Ako to ne vrijedi, moguće je naći permutaciju  $p : \{1, \dots, n-1\} \rightarrow \{1, \dots, n-1\}$  takvu da vrijedi

$$d_{p(1)} > d_{p(2)} > \cdots > d_{p(n-1)}. \quad (2.3)$$

Neka je  $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$  matrica za koju vrijedi  $Pe_i = e_{p(i)}$ . Tada je

$$\begin{aligned} \text{za } i \in \{1, \dots, n-1\}, \quad & P(p(i), i) = 1, \quad P(j, i) = 0, \quad j \neq p(i), \quad j \in \{1, \dots, n\}, \\ & P(n, n) = 1, \quad P(j, n) = 0, \quad 1 \leq j \leq n-1. \end{aligned}$$

Dakle, matrica  $P$  ima u svakom retku i u svakom stupcu po jednu jedinicu, a ostalo nule i vrijedi

$$P^T P = \begin{bmatrix} P(p(1), :) \\ \vdots \\ P(p(n-1), :) \\ P(n, :) \end{bmatrix} = I_n,$$

tj.  $P^{-1} = P^T$ . Zato imamo

$$B = AP = \begin{bmatrix} A(:, p(1)) & \cdots & A(:, p(n-1)) & A(:, n) \end{bmatrix}$$

i

$$P^{-1}AP = \begin{bmatrix} B(p(1), :) \\ \vdots \\ B(p(n-1), :) \\ B(n, :) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_{p(1)} & \cdots & 0 & \zeta_{p(1)} \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & d_{p(n-1)} & \zeta_{p(n-1)} \\ \zeta_{p(1)} & \cdots & \zeta_{p(n-1)} & \zeta_n \end{bmatrix}.$$

Dakle, matrica  $P^{-1}AP$  ima traženo svojstvo (2.3), a iz

$$P^{-1}APx = \lambda x \iff A(Px) = \lambda(Px)$$

tj.

$$P^{-1}AP = U \Lambda U^T \iff A = (PU) \Lambda (PU)^T.$$

se vidi da je dovoljno je naći spektralnu dekompoziciju matrice  $P^{-1}AP$ .

Kažemo da je  $A$  reducirana ako vrijedi 1 i 2. Ako vrijedi 3, kažemo da je uređena. U nastavku poglavlja smatramo da je  $A$  uređena i reducirana.

**Teorem 2.1** ([10]). *Neka je  $A$  streličasta matrica oblika (2.1) koja je uređena i reducirana, i neka je  $s$  (1.1) dana njena spektralna dekompozicija. Neka je*

$$d_0 > \max\{d_1 + |\zeta_1|, \dots, d_{n-1} + |\zeta_{n-1}|, \alpha + \sum_{i=1}^{n-1} |\zeta_i|\}, \quad (2.4)$$

$$d_n < \min\{d_1 - |\zeta_1|, \dots, d_{n-1} - |\zeta_{n-1}|, \alpha - \sum_{i=1}^{n-1} |\zeta_i|\}, \quad (2.5)$$

$i$  neka je  $f_A : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  funkcija definirana s

$$f_A(x) = \alpha - x - \sum_{i=1}^{n-1} \frac{\zeta_i^2}{d_i - x} = \alpha - x - z^T (D - xI)^{-1} z, \quad \forall x \in \mathbb{R}. \quad (2.6)$$

Tada vrijedi

$$d_0 > \lambda_1 > d_1 > \lambda_2 > \cdots > \lambda_{n-1} > d_{n-1} > \lambda_n > d_n \quad (2.7)$$

$i$

$$\lambda \text{ je svojstvena vrijednost matrice } A \text{ ako i samo ako vrijedi } f_A(\lambda) = 0. \quad (2.8)$$

Svojstveni vektori  $u_1, \dots, u_n$  su dani s

$$u_i = \frac{x_i}{\|x_i\|_2}, \quad x_i = \begin{bmatrix} (D - \lambda_i I)^{-1} z \\ -1 \end{bmatrix}, \quad i = 1, \dots, n.$$

*Dokaz.* Prvo ćemo pokazati da za  $\lambda \in \mathbb{R}$  koji je različit od  $d_i$ ,  $1 \leq i \leq n-1$ , vrijedi (2.8). Neka je  $\lambda \neq d_i$ ,  $\forall i \in \{1, \dots, n-1\}$ . Tada je  $\lambda$  svojstvena vrijednost od  $A$  ako i samo ako je  $\det(A - \lambda I) = 0$  tj.

$$\begin{vmatrix} d_1 - \lambda & 0 & \cdots & 0 & \zeta_1 \\ 0 & d_2 - \lambda & & 0 & \zeta_2 \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & 0 & & d_{n-1} - \lambda & \zeta_{n-1} \\ \zeta_1 & \zeta_2 & \cdots & \zeta_{n-1} & \alpha - \lambda \end{vmatrix} = 0.$$

Ako za  $i = 1, \dots, n-1$  redom zadnjem retku dodajemo  $i$ -ti redak pomnožen sa  $-\zeta_i/(d_i - \lambda)$  (to možemo jer je  $\lambda$  različit od svih  $d_i$ ), determinanta se neće promijeniti i dobivamo jednadžbu

$$\begin{vmatrix} d_1 - \lambda & 0 & \cdots & 0 & \zeta_1 \\ 0 & d_2 - \lambda & & 0 & \zeta_2 \\ \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & 0 & & d_{n-1} - \lambda & \zeta_{n-1} \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & f_A(\lambda) \end{vmatrix} = 0.$$

Determinanta trokutaste matrice je produkt elemenata na dijagonali, pa, budući da je  $\lambda$  različit od svih  $d_i$ , mora vrijediti  $f_A(\lambda) = 0$ . Obratno,  $f_A(\lambda) = 0$  povlači  $\det(A - \lambda I) = 0$ , pa je  $\lambda$  svojstvena vrijednost od  $A$ .

Sada uzmimo  $i \in \{1, \dots, n-1\}$ . Prema pretpostavci vrijedi  $d_i > d_{i+1}$ . Za  $\lambda \in \mathbb{R}$  koji je dovoljno blizu  $d_i$ , a ipak od njega manji vrijedi (jer je  $\zeta_i \neq 0$ )

$$f_A(\lambda) \approx -\frac{\zeta_i^2}{d_i - \lambda} < 0.$$

Za  $\lambda$  koji je dovoljno blizu  $d_{i+1}$ , a ipak od njega veći vrijedi

$$f_A(\lambda) \approx -\frac{\zeta_{i+1}^2}{d_{i+1} - \lambda} > 0.$$

Slijedi da  $f$  mijenja predznak na  $\langle d_{i+1}, d_i \rangle$ . Iz prve tvrdnje se vidi da se to dogodi u svojstvenoj vrijednosti matrice  $A$ . S obzirom da otvorenih intervala  $\langle d_{i+1}, d_i \rangle$  ima ukupno  $n-2$  i u svakom je jedna svojstvena vrijednost, preostaje pokazati da postoji svojstvena vrijednost veća od  $d_1$  i svojstvena vrijednost manja od  $d_n$ . Ako je  $\lambda$  dovoljno blizu  $d_1$ , ali je od nje veća, vrijedi

$$f_A(\lambda) \approx -\frac{\zeta_1^2}{d_1 - \lambda} > 0.$$

S druge strane, za dovoljno velike  $\lambda$  imamo  $f_A(\lambda) \approx -\lambda < 0$ , pa  $f$  mijenja predznak na  $\langle d_1, \infty \rangle$ . Analogno, ako je  $\lambda$  dovoljno blizu  $d_n$ , a od nje manja, vrijedi

$$f_A(\lambda) \approx -\frac{\zeta_n^2}{d_n - \lambda} < 0,$$

a za dovoljno male  $\lambda$  (tj. za  $\lambda < 0$ , koji je dovoljno velik po modulu) je  $f_A(\lambda) \approx -\lambda > 0$ , pa  $f_A$  mijenja predznak na  $\langle -\infty, d_n \rangle$ .

Iz teorema 1.1 slijedi

$$\begin{aligned} \sigma(A) &\subseteq \bigcup_{j=1}^n [a_{jj} - \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^n |a_{jk}|, a_{jj} + \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^n |a_{jk}|] \\ &= \bigcup_{j=1}^{n-1} [d_{jj} - |\zeta_j|, d_{jj} + |\zeta_j|] \cup [\alpha - \sum_{i=1}^{n-1} |\zeta_i|, \alpha + \sum_{i=1}^{n-1} |\zeta_i|] \\ &\subseteq [\min\{d_1 - |\zeta_1|, \dots, d_{n-1} - |\zeta_{n-1}|\}, \alpha - \sum_{i=1}^{n-1} |\zeta_i|], \\ &\quad \max\{d_1 + |\zeta_1|, \dots, d_{n-1} + |\zeta_{n-1}|\}, \alpha + \sum_{i=1}^{n-1} |\zeta_i|] \\ &\subset \langle d_n, d_0 \rangle. \end{aligned}$$

Time je pokazano da vrijedi

$$d_0 > \lambda_1 > d_1 > \lambda_2 > \cdots > \lambda_{n-1} > d_{n-1} > \lambda_n > d_n$$

i pritom su svojstvene vrijednosti matrice  $A$  nultočke funkcije  $f$ .

Neka je  $i \in \{1, \dots, n\}$ . Tada vrijedi

$$0 = f_A(\lambda_i) = \alpha - \lambda_i - z^T(D - \lambda_i I)^{-1}z$$

i

$$\begin{aligned} (D(D - \lambda_i I)^{-1} - I) &= \text{diag}\left(\frac{d_1}{d_1 - \lambda_i} - 1, \dots, \frac{d_{n-1}}{d_{n-1} - \lambda_i} - 1\right) \\ &= \text{diag}\left(\frac{\lambda_i}{d_1 - \lambda_i}, \dots, \frac{\lambda_i}{d_{n-1} - \lambda_i}\right) \\ &= \lambda_i(D - \lambda_i I)^{-1}, \end{aligned}$$

pa je

$$\begin{bmatrix} D & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (D - \lambda_i I)^{-1}z \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (D(D - \lambda_i I)^{-1} - I)z \\ z^T(D - \lambda_i I)^{-1}z - \alpha \end{bmatrix} = \lambda_i \begin{bmatrix} (D - \lambda_i I)^{-1}z \\ -1 \end{bmatrix}.$$

□

Vrijednosti  $d_i$ ,  $i \in \{1, \dots, n-1\}$  zovemo polovi.

Sada opisujemo ideju algoritma *aheig\_basic*. Neka je  $\lambda$  svojstvena vrijednost matrice  $A$ ,

$$x = \begin{bmatrix} (D - \lambda I)^{-1}z \\ -1 \end{bmatrix} \quad (2.9)$$

odgovarajući svojstveni vektor i  $u = x/\|x\|_2$  odgovarajući normirani svojstveni vektor. Neka je  $i \in \{1, \dots, n-1\}$  indeks za koji je pol  $d_i$  najbliži svojstvenoj vrijednosti  $\lambda$ . Iz (2.7) slijedi  $\lambda = \lambda_i$  ili  $\lambda = \lambda_{i+1}$ . Tada definiramo matricu  $A_i$  s

$$A_i = A - d_i I = \begin{bmatrix} D_1 & 0 & 0 & z_1 \\ 0 & 0 & 0 & \zeta_i \\ 0 & 0 & D_2 & z_2 \\ z_1^T & \zeta_i & z_2^T & a \end{bmatrix}, \quad (2.10)$$

gdje je

$$\begin{aligned} D_1 &= \text{diag}(d_1 - d_i, \dots, d_{i-1} - d_i) \quad \text{pozitivno definitna matrica,} \\ D_2 &= \text{diag}(d_{i+1} - d_i, \dots, d_{n-1} - d_i) \quad \text{negativno definitna matrica,} \\ z_1 &= [\zeta_1 \cdots \zeta_{i-1}]^T, \\ z_2 &= [\zeta_{i+1} \cdots \zeta_{n-1}]^T, \\ a &= \alpha - d_i. \end{aligned} \quad (2.11)$$

**Lema 2.2.** Inverz matrice  $A_i$  je dan s

$$A_i^{-1} = \begin{bmatrix} D_1^{-1} & w_1 & 0 & 0 \\ w_1^T & b & w_2^T & 1/\zeta_i \\ 0 & w_2 & D_2^{-1} & 0 \\ 0 & 1/\zeta_i & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad (2.12)$$

gdje je

$$\begin{aligned} w_1 &= -D_1^{-1}z_1 \frac{1}{\zeta_i}, \\ w_2 &= -D_2^{-1}z_2 \frac{1}{\zeta_i}, \\ b &= \frac{1}{\zeta_i^2}(-a + z_1^T D_1^{-1}z_1 + z_2^T D_2^{-1}z_2). \end{aligned} \quad (2.13)$$

*Dokaz.* Računamo

$$\begin{bmatrix} D_1^{-1} & w_1 & 0 & 0 \\ w_1^T & b & w_2^T & 1/\zeta_i \\ 0 & w_2 & D_2^{-1} & 0 \\ 0 & 1/\zeta_i & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} D_1 & 0 & 0 & z_1 \\ 0 & 0 & 0 & \zeta_i \\ 0 & 0 & D_2 & z_2 \\ z_1^T & \zeta_i & z_2^T & a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & B_{13} & B_{14} \\ B_{21} & B_{22} & B_{23} & B_{24} \\ B_{31} & B_{32} & B_{33} & B_{34} \\ B_{41} & B_{42} & B_{43} & B_{44} \end{bmatrix}.$$

Odmah se vidi da je

$$B_{11} = D_1^{-1}D_1 = I_{i-1}, \quad B_{33} = D_2^{-1}D_2 = I_{n-i-1}, \quad B_{22} = B_{44} = \frac{1}{\zeta_i}\zeta_i = 1,$$

te

$$\begin{aligned} B_{12} &= 0_{(i-1) \times 1}, \quad B_{13} = 0_{(i-1) \times (n-i-1)}, \quad B_{31} = 0_{(n-i-1) \times (i-1)}, \quad B_{32} = 0_{(n-i-1) \times 1}, \\ B_{41} &= B_{42} = B_{43} = 0. \end{aligned}$$

Zbog  $w_1 = -D_1^{-1}z_1 \frac{1}{\zeta_i}$  i činjenice da je  $D_1$  dijagonalna matrica, pa vrijedi  $D_1 = D_1^T$ , je

$$\begin{aligned} B_{14} &= D_1^{-1}z_1 + w_1\zeta_i = D_1^{-1}z_1 + (-D_1^{-1}z_1 \frac{1}{\zeta_i})\zeta_i = 0, \\ B_{21} &= w_1^T D_1 + \frac{1}{\zeta_i}z_1^T = (-\frac{1}{\zeta_i}z_1^T D_1^{-T})D_1 + \frac{1}{\zeta_i}z_1^T = 0. \end{aligned}$$

Zbog  $w_2 = -D_2^{-1}z_2 \frac{1}{\zeta_i}$  i činjenice da je  $D_2$  dijagonalna matrica, pa vrijedi  $D_2 = D_2^T$ , je

$$\begin{aligned} B_{34} &= w_2\zeta_i + D_2^{-1}z_2 = (-D_2^{-1}z_2 \frac{1}{\zeta_i})\zeta_i + D_2^{-1}z_2 = 0, \\ B_{23} &= w_2^T D_2 + \frac{1}{\zeta_i}z_2^T = (-\frac{1}{\zeta_i}z_2^T D_2^{-T})D_2 + \frac{1}{\zeta_i}z_2^T = 0. \end{aligned}$$

Budući da vrijedi  $b = \frac{1}{\zeta_i^2}(-a + z_1^T D_1^{-1} z_1 + z_2^T D_2^{-1} z_2)$  i  $w_i^T z_i = z_i^T w_i$ ,  $i = 1, 2$ , imamo

$$\begin{aligned} B_{24} &= w_1^T z_1 + b \zeta_i + w_2^T z_2 + \frac{1}{\zeta_i} a \\ &= w_1^T z_1 + \frac{1}{\zeta_i} (-a + z_1^T D_1^{-1} z_1 + z_2^T D_2^{-1} z_2) + w_2^T z_2 + \frac{1}{\zeta_i} a = 0. \end{aligned}$$

□

**Lema 2.3.** *Sljedeće tvrdnje su međusobno ekvivalentne:*

- (i)  $(\lambda, x)$  je svojstveni par matrice  $A$ ,
- (ii)  $(\mu, x) = (\lambda - d_i, x)$  je svojstveni par matrice  $A_i$ ,
- (iii)  $(\nu, x) = (1/\mu, x)$  je svojstveni par matrice  $A_i^{-1}$ .

*Dokaz.* (i)  $\Rightarrow$  (ii) Ako je  $\lambda$  svojstvena vrijednost od  $A$ , za pripadni svojstveni vektor  $x$  vrijedi

$$A_i x = (A - d_i I)x = (\lambda - d_i)x = \mu x,$$

tj.  $\mu$  je svojstvena vrijednost matrice  $A_i$  uz isti svojstveni vektor.

(ii)  $\Rightarrow$  (i) Vrijedi i obrat: ako je  $A_i y = \mu y$ , onda je  $\lambda = \mu + d_i$  svojstvena vrijednost matrice  $A$  uz isti svojstveni vektor jer vrijedi

$$\mu y = A_i y = (A - d_i I)y = Ay - d_i y \Rightarrow Ay = (\mu + d_i)y = \lambda y.$$

(ii)  $\iff$  (iii) Skalar  $\mu$  je svojstvena vrijednost matrice  $A_i$  ako i samo ako je  $\nu = 1/\mu$  svojstvena vrijednost od  $A_i^{-1}$ , za isti svojstveni vektor jer je

$$A_i y = \mu y \iff \nu y = A_i^{-1} y, \quad y \neq 0.$$

□

Iz prethodnih definicija i leme 2.3 odmah slijedi da vektor  $x$  definiran u (2.9) možemo zapisati i kao

$$x = \left[ \begin{array}{ccc|c} D_1 - \mu I_{i-1} & 0 & 0 & z_1 \\ 0 & -\mu & 0 & \zeta_i \\ 0 & 0 & D_2 - \mu I_{n-i-1} & z_2 \\ & & -1 & \end{array} \right]^{-1} \begin{bmatrix} z_1 \\ \zeta_i \\ z_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (D_1 - \mu I)^{-1} z_1 \\ -\frac{\zeta_i}{\mu} \\ (D_2 - \mu I)^{-1} z_2 \\ -1 \end{bmatrix}. \quad (2.14)$$



Sada ćemo prezentirati implementaciju algoritma *aheig\_basic* u Matlabu, detaljno opisati svrhu pojedinih linija koda, te pritom objasniti algoritam. Budući da se svaki svojstveni par može naći potpuno nezavisno od ostalih, opisivat ćemo verziju algoritma koja nalazi samo jedan svojstveni par  $(\lambda_k, u_k)$ .

Matlab funkcija *aheig\_basic* (Algoritam 2):

ULAZ:  $D \in \mathbb{R}^{n-1}$ ,  $z \in \mathbb{R}^{n-1}$ ,  $\alpha \in \mathbb{R}$ , indeks tražene svojstvene vrijednosti  $k$ .

2 Tražimo svojstveni par  $(\lambda_k, u_k)$  matrice

$$A = \begin{bmatrix} \text{diag}(D) & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}.$$

3-23 Odredimo indeks  $i \in \{1, \dots, n-1\}$ , za koji je  $d_i$  najbliži pol traženoj svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_k$ . Odmah zapamtimo pomak  $d_i$  u varijablu *shift*, te s koje strane strane pola  $d_i$  se nalazi vrijednost  $\lambda_k$  ('R' ako je  $d_i < \lambda_k$ , a 'L' ako je  $\lambda_k < d_i$ ). Pritom koristimo (2.7):

$$\lambda_1 > d_1 > \lambda_2 > \dots > \lambda_{n-1} > d_{n-1} > \lambda_n.$$

3-6 Ako je  $k = 1$  tražimo najveću svojstvenu vrijednost  $\lambda_1$ , pa je najbliži pol  $d_1$ .

7-10 Za  $k = n$ , tražimo najmanju svojstvenu vrijednost  $\lambda_n$  kojoj je najbliži pol  $d_{n-1}$ .

11-22 Ukoliko je  $2 \leq k \leq n-1$ , najbliži pol može biti  $d_k$  ili  $d_{k-1}$ . Koristimo funkciju  $f_A$  i činjenice iz dokaza teorema 2.1. Funkcija  $f_A$  je neprekidna na intervalu  $\langle d_k, d_{k-1} \rangle$ , a za brojeve  $x \in \mathbb{R}$  koji su dovoljno blizu polu  $d_k$  i od njega veći je  $f_A(x) > 0$ . Ako je  $x$  dovoljno blizu  $d_{k-1}$ , a od njega manji, onda je  $f_A(x) < 0$ . Također znamo da  $f_A$  mijenja predznak u  $\lambda_k$  (ilustracija za konkretnu matricu je na Slici 2.1). Zato izračunamo vrijednost

$$f_A\left(\frac{d_{k-1} + d_k}{2}\right).$$

Ako je ona pozitivna, zaključujemo da se promjena predznaka dogodi na intervalu  $\langle (d_{k-1} + d_k)/2, d_{k-1} \rangle$ , pa je najbliži pol  $d_{k-1}$ . Ako je negativna, onda se predznak promijeni na intervalu  $\langle d_k, (d_{k-1} + d_k)/2 \rangle$ . Kada bi bilo  $f_A((d_{k-1} + d_k)/2) = 0$ , onda bi tražena svojstvena vrijednost bila  $\lambda_k = (d_{k-1} + d_k)/2$ .

24 Pozivamo Matlab funkciju *invA* (Algoritam 3) koja računa matricu

$$A_i^{-1} = (A - d_i)^{-1}$$

prema (2.11), (2.12) i (2.13).

25 Tražimo svojstvenu vrijednost  $\lambda_k$  matrice  $A$  i koristimo tvrdnju leme 2.3:

$$\lambda_k \in \sigma(A) \iff \mu_k = \lambda_k - d_i \in \sigma(A_i) \iff \nu_k = \frac{1}{\mu_k} \in \sigma(A_i^{-1}). \quad (2.15)$$

Polu  $d_i$  su najbliže svojstvene vrijednosti  $\lambda_i$  i  $\lambda_{i+1}$ . Iz (2.15) slijedi da su tada  $\mu_i = \lambda_i - d_i$  i  $\mu_{i+1} = \lambda_{i+1} - d_i$  svojstvene vrijednosti matrice  $A_i$  koje su najbliže nuli, te da je  $\mu_i > 0$ , a  $\mu_{i+1} < 0$ . Iz (2.15) se također se vidi da je  $\nu_i = 1/\mu_i > 0$  najveća svojstvena vrijednost, a  $\nu_{i+1} = 1/\mu_{i+1} < 0$  najmanja svojstvena vrijednost matrice  $A_i^{-1}$ .

Budući da je  $d_i$  pronađen kao pol koji je najbliži svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_k$ , vrijedi  $k \in \{i, i+1\}$ . Ako je  $\lambda_k < d_i$ , onda je  $\mu_k = \mu_{i+1} < 0$ , pa tražimo najmanju svojstvenu vrijednost matrice  $A_i^{-1}$ , a ako je  $d_i < \lambda_k$ , onda je  $\mu_k = \mu_i > 0$  i tražimo najveću svojstvenu vrijednost od  $A_i^{-1}$ . Pritom svojstvena vrijednost  $\nu_k$  može biti po modulu najveća ili druga najveća svojstvena vrijednost matrice  $A_i^{-1}$ .

Svojstvenu vrijednost  $\nu_k$  računamo rješavanjem jednadžbe

$$0 = f(x) \equiv \alpha - x - \sum_{i=1}^{n-1} \frac{\zeta_i^2}{d_i - x} = \alpha - x - z^T(D - xI)^{-1}z, \quad x \in \mathbb{R}. \quad (2.16)$$

Pritom smo koristili činjenicu da se zamjenom  $i$ -tog i  $n$ -tog stupca, te  $i$ -tog i  $n$ -tog retka matrica  $A_i^{-1}$  može svesti na streličastu matricu. Neka je  $P_{(i,n)} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  matrica koja u svakom retku i svakom stupcu ima po jednu jedinicu, a ostalo nule i to

$$P_{(i,n)}(i, n) = P_{(i,n)}(n, i) = 1, P_{(i,n)}(j, j) = 1, j \notin \{i, n\}.$$

Tada je matrica

$$B = P_{(i,n)}^T A_i^{-1} P_{(i,n)},$$

streličasta, te vrijedi

$$By = \beta y \iff A_i^{-1}(P_{(i,n)}y) = \beta(P_{(i,n)}y).$$

Iz  $\sigma(A_i^{-1}) = \sigma(B)$  i tvrdnje teorema 2.1 zaključujemo da su nultočke funkcije  $f = f_B$  upravo svojstvene vrijednosti matrice  $A_i^{-1}$ .

Nultočku  $\nu_k$  funkcije  $f$  računamo metodom bisekcije za matricu  $B$  pozivom Matlab funkcije *bisect* (Algoritam 4).

26 Računamo  $\mu_k = 1/\nu_k$ .

27 Svojstveni vektor  $x_k$  pridružen svojstvenoj vrijednosti  $\mu_k$  računamo prema (2.14). Za to pozivamo Matlab funkciju *vect* (Algoritam 5) za matricu  $A_i$  i svojstvenu vrijednost  $\mu_k$ . Nakon što izračuna  $x_k$ , funkcija vrati normirani svojstveni vektor  $u_k = x_k / \|x_k\|_2$ .

28 Računamo svojstvenu vrijednost  $\lambda_k$  matrice  $A$  kao  $\lambda_k = \mu_k + d_i$ .

IZLAZ: svojstvena vrijednost  $\lambda_k$  i pripadni normirani svojstveni vektor  $u_k$ .

---

### Algoritam 2

---

```

1 function [lambda,u] = aheig_basic(D,z,alpha,k)
2 n = length(D)+1;
3 if k == 1
4     shift = D(1);
5     i = 1;
6     side = 'R';
7 elseif k == n
8     shift = D(n-1);
9     i = n-1;
10    side = 'L';
11 else
12    middle = (D(k-1)+D(k))/2;
13    Fmiddle = alpha - middle - sum(z.^2./(D-middle));
14    if Fmiddle < 0
15        shift = D(k);
16        i = k;
17        side = 'R';
18    else
19        shift = D(k-1);
20        i = k-1;
21        side = 'L';
22    end
23 end
24 [invD1,invD2,w1,w2,wKsi,b] = invA(D,z,alpha,i);
25 lambda = bisect([invD1;0;invD2],[w1;wKsi;w2],b,side);
26 lambda = 1/lambda;
27 u = vect(D-shift,z,lambda);
28 lambda = lambda + shift;
29 end

```

---

---

**Algoritam 3**

---

```

1 function [invD1,invD2,w1,w2,wKsi,b] = invA(D,z,alpha,i)
2 n = length(D)+1;
3 a = alpha-D(i);
4 D = D-D(i);
5 invD1 = 1./D(1:i-1);
6 invD2 = 1./D(i+1:n-1);
7 wKsi = 1/z(i);
8 w1 = -z(1:i-1).*invD1*wKsi;
9 w2 = -z(i+1:n-1).*invD2*wKsi;
10 b = (-a+sum(z(1:i-1).^2.*invD1)+sum(z(i+1:n-1).^2.*invD2))*wKsi*wKsi;
11 end

```

---



---

**Algoritam 4**

---

```

1 function lambda = bisect(D,z,alpha,side)
2 if side == 'L'
3     left = min(min(D-abs(z)),alpha-norm(z,1));
4     right = min(D);
5 else
6     right = max(max(D+abs(z)),alpha+norm(z,1));
7     left = max(D);
8 end
9 middle = (left+right)/2;
10 while(right-left)>2*eps*max(abs(left),abs(right))
11     Fmiddle = alpha - middle - sum(z.^2./(D-middle));
12     if Fmiddle>0
13         left = middle;
14     else
15         right = middle;
16     end
17     middle = (left+right)/2;
18 end
19 lambda = middle;

```

---



---

**Algoritam 5**

---

```

1 function v = vect(D,z,lambda)
2 v = [z./(D-lambda);-1];
3 v = v/norm(v,2);
4 end

```

---

Matlab funkcija *invA* (Algoritam 3):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ , indeks najbližeg pola  $i$ .

3-10 Za danu matricu

$$A = \begin{bmatrix} \text{diag}(D) & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix}$$

i indeks  $i \in \{1, \dots, n-1\}$  računamo matricu  $A_i^{-1}$  prema (2.11), (2.12) i (2.13).

IZLAZ: dijagonala matrica  $D_1^{-1}$ ,  $D_2^{-1}$ , vektori  $w_1$ ,  $w_2$ , skalari  $w_\xi = 1/\zeta_i$ ,  $b$ .

Matlab funkcija *bisect* (Algoritam 4):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ , varijabla  $side \in \{ 'L', 'R' \}$ .

2-8 Prvo odredimo interval na kojem ćemo tražiti nultočku funkcije  $f_C$  za matricu

$$C = \begin{bmatrix} \text{diag}(D) & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix}.$$

2-4 Ako je  $side = 'L'$ , tražimo najmanju svojstvenu vrijednost matrice  $C$ . Znamo da je ona manja od svih polova, pa za desni rub intervala uzimamo najmanji pol koji u Matlabu dobijemo s  $\text{min}(D)$ . Zbog (2.7) za lijevi rub uzimamo vrijednost  $d_n$  definiranu u (2.5).

5-7 Ako je  $side = 'R'$ , tražimo najveću svojstvenu vrijednost matrice  $C$ . Budući da je ona veća od svih polova, za lijevi rub intervala uzimamo najveći pol koji u Matlabu dobijemo s  $\text{max}(D)$ . Zbog (2.7) za desni rub uzimamo vrijednost  $d_0$  definiranu u (2.4).

9-19 Metodom bisekcije na intervalu  $\langle left, right \rangle$  tražimo nultočku funkcije  $f_C$ . U svakom koraku izračunamo

$$f_C(m), \quad m \equiv m = \frac{left + right}{2}.$$

Ako je vrijednost  $f_C(m)$  pozitivna, znamo da se nultočka nalazi na intervalu  $\langle m, right \rangle$ , pa stavimo  $left = m$ . Ako je  $f_C(m) < 0$ , onda se nultočka nalazi u  $\langle left, m \rangle$ , pa stavimo  $right = m$ . Ako je  $f_C(m) = 0$ , našli smo nultočku  $m$ . Postupak ponavljamo dok slučajno ne nađemo nultočku ili dok interval  $\langle left, right \rangle$  ne postane dovoljno mali. Tada sredinu tog intervala smatramo dobrom aproksimacijom tražene nultočke, pa stavimo  $lambda = m$ .

IZLAZ: skalar  $\lambda$ .

Ako je  $side = 'L'$ ,  $\lambda$  je najmanja svojstvena vrijednost matrice

$$C = \begin{bmatrix} \text{diag}(D) & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix},$$

inače je vraćena vrijednost  $\lambda$  najveća svojstvena vrijednost matrice  $C$ .

Matlab funkcija *vect* (Algoritam 5):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\lambda$ .

2 Računamo svojstveni vektor  $x$  pridružen svojstvenoj vrijednosti  $\lambda$  matrice

$$\begin{bmatrix} \text{diag}(D) & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix}$$

prema (2.9):

$$x = \begin{bmatrix} (\text{diag}(D) - \lambda I)^{-1} z \\ -1 \end{bmatrix}.$$

3 Računamo  $v = x/\|x\|_2$ .

IZLAZ: vektor  $v$ .

**Primjer 2.4.** *Neka je zadana matrica*

$$A = \begin{bmatrix} 8 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 4 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 3 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 5 \end{bmatrix},$$

*tj.*

$$D = [8 \ 4 \ 3], \quad z = [3 \ 2 \ 1]^T, \quad \alpha = 5.$$

*Svojstvene vrijednosti matrice A su (prema Wolfram Mathematici):*

$$\lambda_1 = 10.094421988827185,$$

$$\lambda_2 = 5.2748074542539303,$$

$$\lambda_3 = 3.1977211149230787,$$

$$\lambda_4 = 1.4330494419958059.$$

Matlab funkcija eig daje

$$\lambda_1 = 10.094421988827182,$$

$$\lambda_2 = 5.2748074542539305,$$

$$\lambda_3 = 3.1977211149230778,$$

$$\lambda_4 = 1.4330494419958042.$$

Koristeći algoritam aheig\_basic svojstvene vrijednosti računamo na sljedeći način:

- Neka je  $k = 1$ . Računamo najveću svojstvenu vrijednost  $\lambda_1$ , pa je najbliži pol  $d_1 = 8$ , te prema (2.10) formiramo matricu

$$A_1 = A - d_1 I = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & -4 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -5 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & -3 \end{bmatrix}.$$

Kako je  $\mu_1 = \lambda_1 - d_1 > 0$ ,  $\nu_1 = 1/\mu_1 > 0$  je najveća (iako ne nužno po modulu najveća) svojstvena vrijednost matrice  $A_1^{-1}$ , koju računamo prema (2.12), (2.13). Dakle, za matricu  $A_1^{-1}$ , koja izračunata u Matlabu iznosi

$$A_1^{-1} = \begin{bmatrix} 0.2 & 1.666666666666667 & 0.066666666666667 & 0.333333333333333 \\ 1.666666666666667 & -0.25 & 0 & 0 \\ 0.066666666666667 & 0 & -0.2 & 0 \\ 0.333333333333333 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

metodom bisekcije računamo najveću svojstvenu vrijednost i ona iznosi

$$\nu_1 = 0.4774586999824093.$$

Konačno dobivamo

$$\lambda_1 = \frac{1}{\nu_1} + d_1 = 10.094421988827186.$$

- Neka je  $k = 4$ . Računamo najmanju svojstvenu vrijednost  $\lambda_4$ , pa je najbliži pol  $d_3 = 3$ , te prema (2.10) formiramo matricu

$$A_3 = A - d_3 I = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

Kako je  $\mu_4 = \lambda_4 - d_3 < 0$ ,  $\nu_4 = 1/\mu_4 < 0$  je najmanja (iako po modulu najveća ili druga najveća) svojstvena vrijednost matrice  $A_3^{-1}$ , koju računamo prema (2.12), (2.13). Dakle, za matricu

$$A_3^{-1} = \begin{bmatrix} 0.2 & 0 & -0.6 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \\ -0.6 & -2 & 3.8 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

metodom bisekcije računamo najmanju svojstvenu vrijednost i ona iznosi

$$\nu_4 = -0.6381822291021664.$$

Dobivamo

$$\lambda_4 = \frac{1}{\nu_4} + d_3 = 1.4330494419958060.$$

- Neka je  $k = 2$ . Prvo tražimo najbliži pol, koristeći funkciju  $f_A$  (vidjeti sliku 2.1). Vrijedi

$$f_A\left(\frac{d_1 + d_2}{2}\right) < 0,$$

pa zaključujemo da se nultočka nalazi u intervalu  $\langle d_2, (d_1 + d_2)/2 \rangle$  tj. da je najbliži pol  $d_2 = 4$ . Prema (2.10) formiramo matricu

$$A_2 = A - d_2 I = \begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

Prema (2.12) i (2.13) računamo matricu

$$A_2^{-1} = \begin{bmatrix} 0.25 & -0.375 & 0 & 0 \\ -0.375 & 0.625 & 0.5 & 0.5 \\ 0 & 0.5 & -1 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

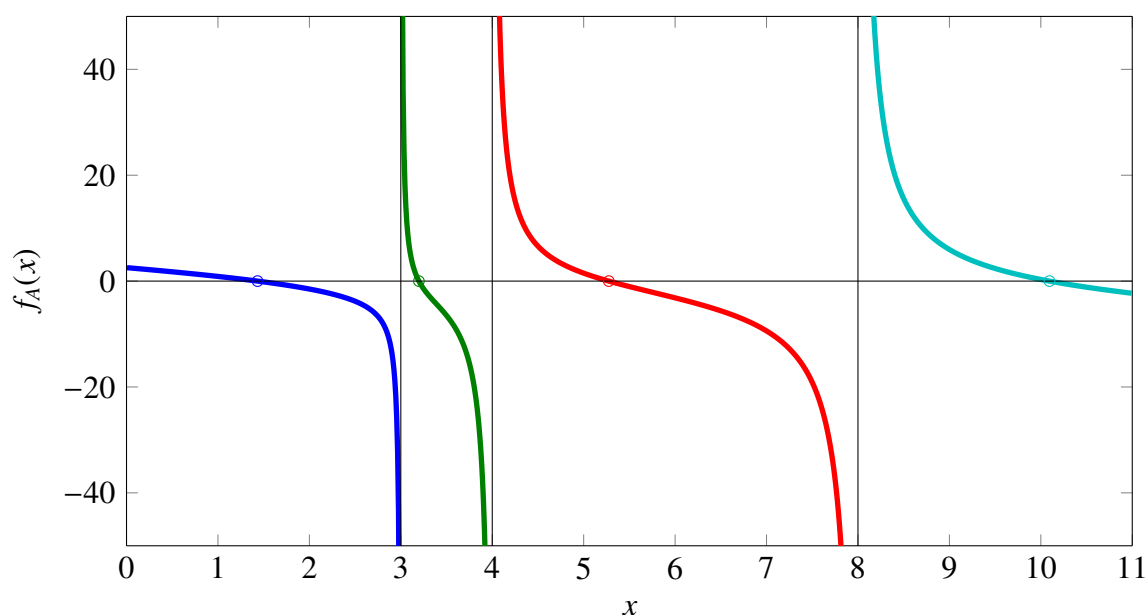
Vrijedi  $\mu_2 = \lambda_2 - d_2 > 0$ , pa metodom bisekcije računamo najveću svojstvenu vrijednost matrice  $A_2^{-1}$

$$\nu_2 = 0.7844321875143421.$$

Tada je

$$\lambda_2 = \frac{1}{\nu_2} + d_2 = 5.2748074542539305.$$





Slika 2.1:  $f_A(x) = \alpha - x - \sum_{j=1}^{n-1} \frac{\xi_j^2}{d_j - x}$ ,  $x \in \mathbb{R}$ .

- Neka je  $k = 3$ . Tražimo najbliži pol pomoću funkcije  $f_A$  (Slika 2.1). Izračunamo

$$f_A\left(\frac{d_2 + d_3}{2}\right) < 0,$$

pa zaključujemo da je najbliži pol  $d_3 = 3$ , te prema (2.10) formiramo matricu

$$A_3 = A - d_3 I = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 2 \end{bmatrix}.$$

Prema (2.12) i (2.13) računamo matricu

$$A_3^{-1} = \begin{bmatrix} 0.2 & 0 & -0.6 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & 0 \\ -0.6 & -2 & 3.8 & 1.0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Vrijedi  $\mu_3 = \lambda_3 - d_3 > 0$ , pa računamo najveću svojstvenu vrijednost matrice  $A_3^{-1}$

$$v_3 = 5.0576287736847894.$$

Konačno,

$$\lambda_3 = \frac{1}{v_3} + d_3 = 3.1977211149230786.$$

Normirani svojstveni vektori su (prema Mathematici)

$$u_1 = \begin{bmatrix} 0.8033295138152280 \\ 0.1840492832181065 \\ 0.07905323368406930 \\ 0.5608369993361552 \end{bmatrix}, \quad u_2 = \begin{bmatrix} -0.4990210282687349 \\ 0.7111810660088434 \\ 0.1992737720673758 \\ 0.4533094621361650 \end{bmatrix},$$

$$u_3 = \begin{bmatrix} -0.1084443289271091 \\ -0.4327505232905481 \\ 0.8779704875654388 \\ 0.1735933036709976 \end{bmatrix}, \quad u_4 = \begin{bmatrix} -0.3063976715031510 \\ -0.5225651512387552 \\ -0.4280284721537073 \\ 0.6706994532829344 \end{bmatrix}.$$

Matlab funkcija eig daje

$$u'_1 = \begin{bmatrix} 0.8033295138152279 \\ 0.1840492832181065 \\ 0.07905323368406905 \\ 0.5608369993361553 \end{bmatrix}, \quad u'_2 = \begin{bmatrix} 0.4990210282687349 \\ -0.7111810660088435 \\ -0.1992737720673757 \\ -0.4533094621361650 \end{bmatrix},$$

$$u'_3 = \begin{bmatrix} 0.1084443289271095 \\ 0.4327505232905485 \\ -0.8779704875654384 \\ -0.1735933036709980 \end{bmatrix}, \quad u'_4 = \begin{bmatrix} -0.3063976715031510 \\ -0.5225651512387552 \\ -0.4280284721537073 \\ 0.6706994532829344 \end{bmatrix}.$$

Provjera ortogonalnosti, uz  $U_{eig} = [u'_1 \ u'_2 \ u'_3 \ u'_4]$ , daje sljedeći rezultat:

$$U_{eig}^T \cdot U_{eig} = \begin{bmatrix} 1 & 5.551115 \cdot 10^{-17} & 1.665335 \cdot 10^{-16} & 5.551115 \cdot 10^{-17} \\ 5.551115 \cdot 10^{-17} & 1 & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 2.498002 \cdot 10^{-16} \\ 1.665335 \cdot 10^{-16} & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 1 & 5.551115 \cdot 10^{-17} \\ 5.551115 \cdot 10^{-17} & 2.498002 \cdot 10^{-16} & 5.551115 \cdot 10^{-17} & 1 \end{bmatrix}.$$

Algoritam aheig\_basic daje (bez naknadne ortogonalizacije)

$$u''_1 = \begin{bmatrix} -0.8033295138152280 \\ -0.1840492832181065 \\ -0.07905323368406930 \\ -0.5608369993361552 \end{bmatrix}, \quad u''_2 = \begin{bmatrix} 0.4990210282687349 \\ -0.7111810660088433 \\ -0.1992737720673757 \\ -0.4533094621361650 \end{bmatrix},$$

$$u''_3 = \begin{bmatrix} 0.1084443289271092 \\ 0.4327505232905481 \\ -0.8779704875654388 \\ -0.1735933036709976 \end{bmatrix}, \quad u''_4 = \begin{bmatrix} 0.3063976715031510 \\ 0.5225651512387551 \\ 0.4280284721537074 \\ -0.6706994532829343 \end{bmatrix}.$$

$$Uz, U_{aheig\_basic} = [u''_1 \ u''_2 \ u''_3 \ u''_4] \text{ i } U_1 = U_{aheig\_basic}^T \cdot U_{aheig\_basic} \text{ imamo}$$

$$U_1 = \begin{bmatrix} 1 & 5.551115 \cdot 10^{-17} & 0 & 0 \\ 5.551115 \cdot 10^{-17} & 1 & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 0 \\ 0 & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 1 & 8.326673 \cdot 10^{-17} \\ 0 & 0 & 8.326673 \cdot 10^{-17} & 1 \end{bmatrix}.$$

## 2.2 Točnost algoritma *aheig\_basic*

U ovom odlomku analiziramo točnost algoritma *aheig\_basic*. Pritom pretpostavljamo da su elementi matrice  $A$  definirane u (2.1) reprezentabilni u računalu i njih smatramo polaznim podacima. Za  $\lambda \in \sigma(A)$  i njoj najbliži pol  $d_i$ ,  $i \in \{1, \dots, n-1\}$ , te

$$\mu = \lambda - d_i \in \sigma(A_i), \quad \nu = \frac{1}{\mu} \in \sigma(A_i^{-1})$$

uvodimo osnovne oznake:

matrica	egzaktna svojstvena vrijednost	izračunata svojstvena vrijednost
$A$	$\lambda$	$\tilde{\lambda}$
$A_i$	$\mu$	–
$\tilde{A}_i = fl(A_i)$	$\hat{\mu}$	$\tilde{\mu} = fl(\hat{\mu})$
$A_i^{-1}$	$\nu$	–
$(\tilde{A}_i^{-1}) = fl(A_i^{-1})$	$\hat{\nu}$	$\tilde{\nu} = fl(\hat{\nu})$

Pritom je

$$\tilde{A}_i = fl(A_i) = \begin{bmatrix} D_1(I + E_1) & 0 & 0 & z_1 \\ 0 & 0 & 0 & \xi_i \\ 0 & 0 & D_2(I + E_2) & z_2 \\ z_1^T & \xi_i & z_2^T & a(1 + \varepsilon_a) \end{bmatrix},$$

gdje su  $E_1$  i  $E_2$  dijagonalne matrice kojih su dijagonalni elementi po apsolutnoj vrijednosti omeđeni s  $\varepsilon_M$ , te  $|\varepsilon_a| \leq \varepsilon_M$ . Definiramo i  $\kappa_\lambda, \kappa_\mu, \kappa_b \in \mathbb{R}$  s

$$\tilde{\lambda} = fl(\lambda) = \lambda(1 + \kappa_\lambda \varepsilon_M), \quad (2.17)$$

$$\tilde{\mu} = fl(\mu) = \mu(1 + \kappa_\mu \varepsilon_M), \quad (2.18)$$

$$\tilde{b} = fl(b) = b(1 + \kappa_b \varepsilon_M) = b + \delta b. \quad (2.19)$$

Prvo pokazujemo vezu točnosti svojstvenih vrijednosti  $\lambda$  i  $\mu$ , te kako točnost svojstvenog vektora pridruženog svojstvenoj vrijednosti  $\lambda$  (tj.  $\mu$ ) ovisi o točnosti  $\mu$ . Nakon toga dajemo tvrdnje o točnosti svojstvene vrijednosti  $\mu$ , koja ovisi o točnosti elemenata matrice  $A_i^{-1}$ , te o tome da li je ona svojstvena vrijednost matrice  $A_i$  koja je najbliža nuli. U ovom odlomku zbog preglednosti dajemo samo iskaze. Dokaze odgovarajućih tvrdnji dajemo u Dodatku.

### Veza točnosti svojstvenih vrijednosti matrica $A$ i $A_i$

**Teorem 2.5** ([7, Teorem 4.1]). *Za  $\kappa_\lambda$  iz (2.17) i  $\kappa_\mu$  iz (2.18) vrijedi*

$$|\kappa_\lambda| \leq \frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} (|\kappa_\mu| + 1).$$

**Teorem 2.6** ([7, Korolar 4.1, 4.2]).

(i) Ako vrijedi  $\text{sign}(d_i) = \text{sign}(\mu)$  ili  $d_i = 0$ , onda je

$$\frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} = 1.$$

(ii) Ako se  $\lambda$  nalazi između dva pola koji imaju isti predznak, onda je

$$\frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} \leq 3.$$

**Korolar 2.7** ([7, Korolar 4.5]). Postoji najviše jedna svojstvena vrijednost  $\lambda' \in \sigma(A)$  za koju ne vrijedi

$$|\kappa_{\lambda'}| \leq 5(|\kappa_{\mu}| + 1).$$

Ako takva vrijednost postoji, onda je to svojstvena vrijednost matrice  $A$  najbliža nuli.

Sljedeću lemu dajemo bez dokaza.

**Lema 2.8** ([6]). Neka je zadan skup brojeva  $\{\hat{\lambda}_i\}_{i=1}^n$  i neka je zadana dijagonalna matrica  $D = \text{diag}(d_1, \dots, d_{n-1})$ . Ako vrijedi

$$\hat{\lambda}_1 > d_1 > \hat{\lambda}_2 > \dots > d_{n-1} > \hat{\lambda}_n,$$

onda postoji streličasta matrica

$$\hat{H} = \begin{bmatrix} D & \hat{z} \\ \hat{z}^T & \hat{\alpha} \end{bmatrix}$$

čije su svojstvene vrijednosti  $\{\hat{\lambda}_i\}_{i=1}^n$ . Vektor  $\hat{z}$  i skalar  $\hat{\alpha}$  su dani s

$$|\hat{z}_i| = \sqrt{(d_i - \hat{\lambda}_1)(\hat{\lambda}_n - d_i) \prod_{j=1}^{i-1} \frac{(\hat{\lambda}_{j+1} - d_i)}{(d_j - d_i)} \prod_{j=i+1}^{n-1} \frac{(\hat{\lambda}_j - d_i)}{(d_j - d_i)}},$$

$$\hat{\alpha} = \hat{\lambda}_1 + \sum_{j=2}^n (\hat{\lambda}_j - d_{j-1}),$$

gdje za svako  $i$ ,  $i = 1, \dots, n-1$ , predznak od  $\hat{z}_i$  biramo po volji.

**Primjer 2.9.** Neka je

$$D = [4, 3, -2, -4]^T, \quad \Lambda = [4.9, 3.1, -0.1, -2.2, -4.5]^T \in \mathbb{R}^5.$$

Pomoću leme 2.8 kreiramo streličastu matricu

$$\begin{bmatrix} D & \hat{z} \\ \hat{z}^T & \hat{\alpha} \end{bmatrix}, \quad \hat{z} = \begin{bmatrix} 1.9094976433606825 \\ 0.81013226433359986 \\ 0.74644155832858074 \\ 1.4072417931136476 \end{bmatrix}, \quad \hat{\alpha} = 0.2.$$

Tvrđnja korolara 2.7 vrijedi za sve svojstvene vrijednosti osim  $\lambda_3$ , za koju je  $i = 3$ , te vrijedi

$$\frac{|d_3| + |\mu_3|}{|\lambda_3|} = \frac{2.2 + 2.1}{0.1} = 43.$$

Dakle, svojstvena vrijednost  $\lambda_3$  ne mora biti točno izračunata. Ako su svojstvene vrijednosti izračunate algoritmom `aheig_basic` dane u  $\Lambda_{\text{aheig\_basic}} \in \mathbb{R}^5$ , onda imamo

$$\Lambda - \Lambda_{\text{aheig\_basic}} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 3.053113 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot 10^{-16},$$

tj.  $\lambda_3$  nije točno izračunata. Također, ako s  $\tilde{\mu}_i$ ,  $i = 1, \dots, 5$  označimo izračunate svojstvene vrijednosti odgovarajućih pomaknutih matrica, imamo greške

$$\begin{bmatrix} \mu_1 - \tilde{\mu}_1 \\ \mu_2 - \tilde{\mu}_2 \\ \mu_3 - \tilde{\mu}_3 \\ \mu_4 - \tilde{\mu}_4 \\ \mu_5 - \tilde{\mu}_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.110223 \\ -0.693889 \\ 2.220446 \\ 1.387779 \\ 0 \end{bmatrix} \cdot 10^{-16}.$$

Dakle, greške u računanju svojstvenih vrijednosti pomaknutih matrica su manje od  $\varepsilon_M$  (u *Matlabu*,  $\varepsilon_M = 2.2204 \cdot 10^{-16}$ ). To lijepo prikazuje ponašanje opisano u korolaru 2.7.

Budući da svojstvene vektore računamo prema (2.14), i oni su po komponentama izračunati do na strojnu točnost i međusobno ortogonalni (to ćemo dokazati u sljedećem teoremu).

Npr., za ilustraciju, matrica  $U_{\text{aheig\_basic}}^T \cdot U_{\text{aheig\_basic}}$  je dana s

$$\begin{bmatrix} 1 & 6.938894 \cdot 10^{-18} & 5.555112 \cdot 10^{-17} & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 2.775558 \cdot 10^{-17} \\ 6.938894 \cdot 10^{-18} & 1 & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 2.428613 \cdot 10^{-17} & 6.938894 \cdot 10^{-18} \\ 5.555112 \cdot 10^{-17} & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 1 & 5.555112 \cdot 10^{-17} & 5.555112 \cdot 10^{-17} \\ 2.775558 \cdot 10^{-17} & 2.428613 \cdot 10^{-17} & 5.555112 \cdot 10^{-17} & 1 & 2.775558 \cdot 10^{-17} \\ 2.775558 \cdot 10^{-17} & 6.938894 \cdot 10^{-18} & 5.555112 \cdot 10^{-17} & 2.775558 \cdot 10^{-17} & 1 \end{bmatrix}.$$

**Napomena 2.10** (Invertiranje originalne matrice). Za svojstvenu vrijednost matrice  $A$  koja je najmanja po modulu ne mora vrijediti ograda iz korolar 2.7 jer kvocijent

$$K_d(\lambda) \equiv \frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|}$$

iz teorema 2.5 može biti ‘velik’. To se dogodi ako je  $\mu$  takav da je  $\lambda$  blizu nule, pa  $\lambda$  računamo kao razliku dvije bliske vrijednosti, te može doći do katastrofalnog kraćenja. Ta se svojstvena vrijednost može točno izračunati kao inverz po modulu najveće svojstvene vrijednosti matrice  $A^{-1}$  (npr. metodom bisekcije). Pritom je potrebno invertirati streličastu matricu  $A$  definiranu u (2.1). O tome daje informaciju sljedeća lema.

**Lema 2.11.** *Ako je matrica  $A$  definirana u (2.1) regularna, onda njen inverz ima sljedeći oblik*

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} D^{-1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \rho vv^T, \quad v = \begin{bmatrix} D^{-1}z \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \rho = \frac{1}{\alpha - z^T D^{-1}z}. \quad (2.20)$$

*Dokaz.* Računamo

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} D & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix} \left( \begin{bmatrix} D^{-1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \rho vv^T \right) &= \begin{bmatrix} D & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix} \cdot \left( \begin{bmatrix} D^{-1} & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} + \rho \begin{bmatrix} D^{-1}zz^T D^{-1} & -D^{-1}z \\ -z^T D^{-1} & 1 \end{bmatrix} \right) \\ &= \begin{bmatrix} I_{n-1} & 0 \\ z^T D^{-1} & 0 \end{bmatrix} + \rho \begin{bmatrix} zz^T D^{-1} - zz^T D^{-1} & -z + z \\ z^T D^{-1}zz^T D^{-1} - \alpha z^T D^{-1} & -z^T D^{-1}z + \alpha \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} I_{n-1} & 0 \\ z^T D^{-1} & 0 \end{bmatrix} + \rho \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -\frac{1}{\rho} z^T D^{-1} & \frac{1}{\rho} \end{bmatrix} = I_n. \end{aligned}$$

□

U [1] je pokazano da su svojstvene vrijednosti matrice  $A^{-1}$  nultočke funkcije

$$f_{A^{-1}}(\lambda) = 1 + \rho \sum_{j=1}^{n-1} \frac{v_j^2}{d_j - \lambda} - \frac{\rho}{\lambda}.$$

Budući da je tražena svojstvena vrijednost po modulu najveća svojstvena vrijednost, ona će se točno izračunati (korolar 2.18), pa će i njen inverz biti točno izračunat. U računanju inverza  $A^{-1}$  vrijednost  $\rho$  ponekad treba računati s većom preciznošću. Ako se za nazivnik od  $\rho$  dobije 0, onda je matrica  $A$  numerički singularna, pa stavljamo  $\lambda = 0$ .

### Točnost svojstvenih vektora

Svojstveni vektor računamo prema (2.14), pa njegova točnost ovisi o točnosti  $\tilde{\mu}$ .

**Teorem 2.12** ([7, Teorem 4.2]). *Neka vrijedi (2.18) i neka je*

$$\tilde{x} = \begin{bmatrix} \tilde{x}_1 \\ \vdots \\ \tilde{x}_n \end{bmatrix} = fl \left( \begin{bmatrix} D_1(I + E_1) - \tilde{\mu}I)^{-1} z_1 \\ -\frac{\xi_i}{\tilde{\mu}} \\ D_2(I + E_2) - \tilde{\mu}I)^{-1} z_2 \\ -1 \end{bmatrix} \right) \quad (2.21)$$

*izračunat nenormaliziran svojstveni vektor pridružen svojstvenoj vrijednosti  $\lambda$  odnosno svojstvenoj vrijednosti  $\mu$ . Tada vrijedi*

$$\tilde{x}_j = x_j(1 + \varepsilon_{x_j}), \quad |\varepsilon_{x_j}| \leq 3(|\kappa_\mu| + 3)\varepsilon_M, \quad j = 1, \dots, n.$$

Dakle, ako je  $\kappa_\mu$  mali tj. ako je vrijednost  $\tilde{\mu}$  točno izračunata, onda će sve komponente nenormaliziranog svojstvenog vektora  $x$  biti izračunate s visokom relativnom točnošću. Budući da su greške računanja norme i skaliranja male, i normirani vektor  $u = x/\|x\|_2$  će po komponentama biti izračunat s visokom relativnom točnošću. To povlači i da će normirani vektori biti međusobno ortogonalni.

Još trebamo pokazati kada će vrijednost  $\tilde{\mu}$  biti točno izračunata.

### Točnost svojstvenih vrijednosti matrice $A_i = A - d_i$

#### Točnost $A_i^{-1}$

**Teorem 2.13** ([7, Teorem 5.1]). *Neka je matrica  $A_i$  definirana relacijama (2.10) i (2.11). Tada vrijedi*

$$fl((A_i^{-1})_{jk}) = (A_i^{-1})_{jk}(1 + \varepsilon_{jk}), \quad |\varepsilon_{jk}| \leq 3\varepsilon_M$$

*za sve elemente matrice  $A_i^{-1}$  osim elementa  $b$ .*

Dakle, svi elementi matrice  $A_i^{-1}$ , osim eventualno  $b$ , će biti izračunati s visokom relativnom točnosti. Sljedeći teorem govori o točnosti elementa  $b$ .

**Teorem 2.14** ([7, Teorem 5.2, Korolar 5.1]). *Neka je matrica  $A_i$  definirana relacijama (2.10) i (2.11) i neka vrijedi (2.19). Tada je*



(i)

$$|\delta b| \leq \frac{1}{\zeta_i^2} (|a| + |z_1^T D_1 z_1| + |z_2^T D_2 z_2|) (n+5) \varepsilon_M,$$

(ii)

$$|\kappa_b| \leq (n+5) \frac{|a| + |z_1^T D_1 z_1| + |z_2^T D_2 z_2|}{|-a + z_1^T D_1 z_1 + z_2^T D_2 z_2|}. \quad (2.22)$$

Ocjena iz prethodnog teorema motivira definiciju veličine

$$K_b(\lambda) = \frac{|a| + |z_1^T D_1 z_1| + |z_2^T D_2 z_2|}{|-a + z_1^T D_1 z_1 + z_2^T D_2 z_2|}. \quad (2.23)$$

**Primjer 2.15.** *Neka je dana streličasta matrica*

$$\begin{bmatrix} 10^{10} & 0 & 0 & 10^{10} \\ 0 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 10^{10} & 1 & 1 & 10^{10} \end{bmatrix}.$$

*Svojstvene vrijednosti izračunate algoritmom *aheig\_basic* su*

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= 2 \cdot 10^{10}, \\ \lambda_2 &= 2.26703509835452, \\ \lambda_3 &= 1.25865202250104, \\ \lambda_4 &= -0.5256871208375391. \end{aligned}$$

*Računamo koeficijente  $K_b$  definirane u (2.23). Za svojstvenu vrijednost  $\lambda_1$  imamo  $i = 1$ ,*

$$A_1 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 10^{10} \\ 0 & 2 - 10^{10} & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 - 10^{10} & 1 \\ 10^{10} & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix},$$

*pa je*

$$K_b(\lambda_1) = \frac{|\frac{1}{2-10^{10}} + \frac{1}{1-10^{10}}|}{|\frac{1}{2-10^{10}} + \frac{1}{1-10^{10}}|} = 1.$$

Dakle, po teoremu 2.14 znamo da je matrica  $A_1^{-1}$  točno izračunata. I svojstvena vrijednost  $\lambda_1$  je točno izračunata (ostatak argumentacije za tu tvrdnju dajemo u nastavku odlomka). Za svojstvenu vrijednost  $\lambda_2$  je  $i = 2$ , pa imamo

$$A_2 = \begin{bmatrix} 10^{10} - 2 & 0 & 0 & 10^{10} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 10^{10} & 1 & 1 & 10^{10} - 2 \end{bmatrix}$$

*i*

$$K_b(\lambda_2) = \frac{|10^{10} - 2| + |\frac{10^{20}}{10^{10}-2}| + |-1|}{|2 - 10^{10} + \frac{10^{20}}{10^{10}-2} - 1|} \approx 10^{10}.$$

Slijedi da element  $b$  u matrici  $A_2^{-1}$  ne mora biti točno izračunat (*i* nije, izračuna se  $b = 3.0$ , a treba biti  $b = 3.0000000004$ , pa je *i* svojstvena vrijednost  $\lambda_2$  netočna). Za svojstvene vrijednosti  $\lambda_3$  i  $\lambda_4$  je  $i = 3$ , pa je

$$A_3 = \begin{bmatrix} 10^{10} - 1 & 0 & 0 & 10^{10} \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 10^{10} & 1 & 1 & 10^{10} - 1 \end{bmatrix}$$

*i*

$$K_b(\lambda_3) = K_b(\lambda_4) = \frac{|10^{10} - 1| + |\frac{10^{20}}{10^{10}-1} + 1|}{|1 - 10^{10} + \frac{10^{20}}{10^{10}-1} + 1|} \approx 10^{10}.$$

Dakle, ni element  $b$  u matrici  $A_3^{-1}$  ne mora biti točno izračunat (*i* nije, izračuna se  $b = 3.0$ , a treba biti  $b = 3.0000000001$ , pa su *i* svojstvene vrijednosti  $\lambda_3$  i  $\lambda_4$  netočne). Algoritam `aheig_basic` daje svojstvene vektore

$$u_1 = \begin{bmatrix} -0.7071067811865475 \\ -3.535533906286291 \cdot 10^{-11} \\ -3.535533906109514 \cdot 10^{-11} \\ -0.0.7071067811865475 \end{bmatrix}, \quad u_2 = \begin{bmatrix} 0.2450963561190150 \\ -0.9178432257547516 \\ -0.1934408576224555 \\ -0.2450963560634508 \end{bmatrix},$$

$$u_3 = \begin{bmatrix} 0.2308354576071871 \\ 0.3113726139199682 \\ -0.8924556450247940 \\ -0.2308354575781330 \end{bmatrix}, \quad u_4 = \begin{bmatrix} 0.6218060531511060 \\ 0.2461928273117208 \\ 0.4075580403683605 \\ -0.6218060531837936 \end{bmatrix},$$

od kojih je samo prvi točan. Posebno, ti svojstveni vektori nisu ni ortogonalni. Uz

$$U_{aheig\_basic} = [u_1 \ u_2 \ u_3 \ u_4]$$

imamo

$$O_{aheig\_basic} \equiv \max |U_{aheig\_basic}^T U_{aheig\_basic} - I_4| = 1.683195 \cdot 10^{-11}.$$

Ako se vrijednost  $b$  izračuna korištenjem četverostruke preciznosti, te tada zaokruži na dvostruku preciznost (to zovemo algoritam *aheig\_quad* i dajemo kao Algoritam 6), onda je ta vrijednost točno izračunata, te su i svojstvene vrijednosti točno izračunate i iznose

$$\begin{aligned} \lambda'_1 &= 2 \cdot 10^{10}, \\ \lambda'_2 &= 2.267035098330492, \\ \lambda'_3 &= 1.258652022495711, \\ \lambda'_4 &= -0.5256871208762033. \end{aligned}$$

Svojstveni vektori

$$\begin{aligned} u'_1 &= \begin{bmatrix} -0.7071067811865475 \\ -3.535533906286291 \cdot 10^{-11} \\ -3.535533906109514 \cdot 10^{-11} \\ -0.0.7071067811865475 \end{bmatrix}, & u'_2 &= \begin{bmatrix} 0.2450963561002613 \\ -0.9178432257671137 \\ -0.1934408576113228 \\ -0.2450963560446971 \end{bmatrix}, \\ u'_3 &= \begin{bmatrix} 0.2308354576035603 \\ 0.3113726139128379 \\ -0.8924556450291578 \\ -0.2308354575745062 \end{bmatrix}, & u'_4 &= \begin{bmatrix} 0.6218060531543005 \\ 0.2461928273092168 \\ 0.4075580403601259 \\ -0.621806053186988 \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

su također točno izračunati i ortogonalni. Uz

$$U_{aheig\_quad} = [u'_1 \ u'_2 \ u'_3 \ u'_4]$$

vrijedi

$$O_{aheig\_quad} \equiv \max |U_{aheig\_quad}^T U_{aheig\_quad} - I_4| = 1.457168 \cdot 10^{-16}.$$

**Napomena 2.16.** Sada ćemo ilustrirati zašto je četverostruka preciznost uvijek dovoljna kako bi osigurali da nema 'bitnog' skraćivanja u  $b$ . Prvo uvodimo veličine  $P$  i  $Q$ .

(i) Ako je  $a < 0$ , definiramo

$$P = -a + \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i} > 0,$$

$$-Q = \sum_{k=i+1}^n \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i} < 0.$$

(ii) Ako je  $a > 0$ , definiramo

$$P = \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i} > 0,$$

$$-Q = -a + \sum_{k=i+1}^n \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i} < 0.$$

**Propozicija 2.17.** *Tada je*

$$fl(P) = P(1 + \varepsilon_P), \quad |\varepsilon_P| \leq (n + 2)\varepsilon_M,$$

$$fl(Q) = Q(1 + \varepsilon_Q), \quad |\varepsilon_Q| \leq (n + 2)\varepsilon_M.$$

*Dokaz.* Ako zanemarujemo članove reda  $O(\varepsilon_M^2)$  i više, za  $k \in \{1, \dots, n\}, k \neq i$  imamo

$$fl\left(\frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}\right) = \frac{\zeta_k^2(1 + \varepsilon_1)}{(d_k - d_i)(1 + \varepsilon_2)}(1 + \varepsilon_3) = \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_1 - \varepsilon_2 + \varepsilon_3)$$

$$= \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_k), \quad |\varepsilon_k| \leq 3\varepsilon_M.$$

U sumi

$$\sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}$$

imamo  $(i - 1)$  član, pa se zbrajanje vrši  $(i - 2)$  puta. Slijedi da je

$$fl\left(\sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}\right) = \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_4), \quad |\varepsilon_4| \leq (i + 1)\varepsilon_M.$$

Analogno,

$$fl\left(\sum_{k=i+1}^{n-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}\right) = \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_5), \quad |\varepsilon_5| \leq (n - i + 1)\varepsilon_M.$$

U svakom slučaju vrijedi

$$\begin{aligned} fl(P) &= P(1 + \varepsilon_P), & |\varepsilon_P| &\leq (n + 2)\varepsilon_M, \\ fl(Q) &= Q(1 + \varepsilon_Q), & |\varepsilon_Q| &\leq (n + 2)\varepsilon_M. \end{aligned}$$

□

Dakle, promatramo stabilnost računa

$$(P(1 + \varepsilon_P) - Q(1 + \varepsilon_Q))(1 + \varepsilon_1) = (P - Q)(1 + \varepsilon_{PQ}), \quad P, Q > 0.$$

Pretpostavimo prvo da je  $P \neq Q$ ,  $fl(P) \neq fl(Q)$ . Tada imamo

$$\varepsilon_{PQ} = \frac{P(\varepsilon_P + \varepsilon_1) - Q(\varepsilon_Q + \varepsilon_1)}{P - Q}$$

i

$$|\varepsilon_{PQ}| \leq \frac{P|\varepsilon_P + \varepsilon_1| + Q|\varepsilon_Q + \varepsilon_1|}{|P - Q|} \leq \frac{(P + Q)(n + 3)\varepsilon_M}{|P - Q|}.$$

Označimo

$$P = Q + x.$$

Tada je

$$\frac{P + Q}{|P - Q|} = \frac{2Q + x}{|x|} = \frac{2Q}{|x|} + \text{sign}(x).$$

Vidi se da je najgori mogući slučaj je kad se  $fl(P)$  i  $fl(Q)$  razlikuju tek na zadnjoj znamenici. Ako je  $|x| \approx Q \cdot \varepsilon_M$ , onda imamo

$$\frac{P + Q}{|P - Q|} = \frac{Q(2 + \varepsilon_M)}{Q \cdot \varepsilon_M} \leq \frac{2}{\varepsilon_M}.$$

Ako računamo u standardnoj preciznosti ( $\varepsilon_M \approx 10^{-16}$ ), u tom slučaju imamo

$$|\varepsilon_{PQ}| \leq \frac{(P + Q)(n + 3)\varepsilon_M}{|P - Q|} \leq \frac{2}{\varepsilon_M}(n + 3)\varepsilon_M = 2(n + 3).$$

Računanje u četverostrukoj preciznosti ( $s \varepsilon_M^2 \approx 10^{-32}$ ) daje

$$|\varepsilon_{PQ}| \leq \frac{2}{\varepsilon_M}(n + 3)\varepsilon_M^2 = 2(n + 3)\varepsilon_M.$$

Ako je  $fl(P) = fl(Q)$  tj.  $P(1 + \varepsilon_P) = Q(1 + \varepsilon_Q)$ , onda je  $fl(b) = 0$ , a za  $b$  vrijedi

$$b = P - Q = Q\varepsilon_Q - P\varepsilon_P,$$

pa je

$$|b| \leq (P + Q)(n + 2)\varepsilon_M.$$

Ako je  $P = Q$ , onda je  $b = 0$ , a za  $fl(b)$  vrijedi

$$fl(b) = P\varepsilon_P - Q\varepsilon_Q,$$

pa je

$$|fl(b)| \leq (P + Q)(n + 2)\varepsilon_M.$$

Dakle, četverostruka preciznost je dovoljna za točno izračunati  $b$ .

Matlab funkcija *aheig\_quad* (Algoritam 6):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ , indeks tražene svojstvene vrijednosti  $k$ .

24 Umjesto Matlab funkcije *invA* pozivamo Matlab funkciju *invA\_quad* koja veličinu  $b$  iz (2.12) računa korištenjem četverostruke preciznosti.

IZLAZ: svojstvena vrijednost  $\lambda_k$  i pripadni normirani svojstveni vektor  $u_k$ .

Matlab funkcija *invA\_quad* (Algoritam 6):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ , indeks najbližeg pola  $i$ .

11-15 Za danu matricu

$$A = \begin{bmatrix} \text{diag}(D) & z \\ z^T & \alpha \end{bmatrix}$$

$i$  indeks  $i \in \{1, \dots, n - 1\}$  računamo element  $b$  matrice  $A_i^{-1}$ , dan u (2.13), korištenjem četverostruke preciznosti. Koristimo Matlab naredbe *vpa* i *digits*.

11 Povećamo preciznost na 32 značajne znamenke korištenjem naredbe *digits*.

12-14 Računamo veličinu  $b$  korištenjem aritmetike varijabilne preciznosti. Nakon što smo postavili broj značajnih znamenki na 32, naredbom *vpa* sve elemente računamo sa 32 točne znamenke.

15 Pomoću naredbe *digits* vratimo preciznost na 16 značajnih znamenki.

IZLAZ: dijagonala matrica  $D_1^{-1}$ ,  $D_2^{-1}$ , vektori  $w_1$ ,  $w_2$ , skalari  $w_\xi = 1/\zeta_i$ ,  $b$

**Algoritam 6**


---

```

1 function [lambda,u] = aheig_quad(D,z,alpha,k)
2 n = length(D)+1;
3 if k == 1
4     shift = D(1);
5     i = 1;
6     side = 'R';
7 elseif k == n
8     shift = D(n-1);
9     i = n-1;
10    side = 'L';
11 else
12    middle = (D(k-1)+D(k))/2;
13    Fmiddle = alpha - middle - sum(z.^2./(D-middle));
14    if Fmiddle < 0
15        shift = D(k);
16        i = k;
17        side = 'R';
18    else
19        shift = D(k-1);
20        i = k-1;
21        side = 'L';
22    end
23 end
24 [invD1,invD2,w1,w2,wKsi,b] = invA_quad(D,z,alpha,i);
25 lambda = bisect([invD1;0;invD2],[w1;wKsi;w2],b,side);
26 lambda = 1/lambda;
27 u = vect(D-shift,z,lambda);
28 lambda = lambda + shift;
29 end

1 function [invD1,invD2,w1,w2,wKsi,b] = invA_quad(D,z,alpha,i)
2 n = length(D)+1;
3 a = alpha-D(i);
4 D = D-D(i);
5 invD1 = 1./D(1:i-1);
6 invD2 = 1./D(i+1:n-1);
7 wKsi = 1/z(i);
8 w1 = -z(1:i-1).*invD1*wKsi;
9 w2 = -z(i+1:n-1).*invD2*wKsi;
10
11 digits(32)
12 a = vpa(a); z = vpa(z); D = vpa(D);
13 b = -a+sum(z(1:i-1).^2./D(1:i-1))+sum(z(i+1:n-1).^2./D(i+1:n-1))/z(i)^2;
14 b = double(vpa(b));
15 digits(16)
16 end

```

---

### Točnost bisekcije

Neka je matrica  $A$  definirana kao u relaciji (2.1) i neka je  $\lambda_{\max} \in \sigma(A)$  po modulu najveća svojstvena vrijednost od  $A$  tj.

$$|\lambda_{\max}| = \max\{|\lambda|, \lambda \in \sigma(A)\}, \quad (2.24)$$

a  $\tilde{\lambda}_{\max}$  najveća svojstvena vrijednost izračunata metodom bisekcije.

**Korolar 2.18** ([7, Korolar 4.8]). *Neka je  $\tilde{\lambda}_{\max}$  izračunata metodom bisekcije za matricu  $A$ . Tada je*

$$\tilde{\lambda}_{\max} = \lambda_{\max}(1 + k_{\lambda_{\max}} \varepsilon_M), \quad |k_{\lambda_{\max}}| \leq 1.06n(\sqrt{n} + 1).$$

Slična ocjena vrijedi i za svojstvene vrijednosti koje su reda veličine  $|\lambda_{\max}|$ .

**Korolar 2.19** ([7, Korolar 4.9]). *Neka je  $\lambda_k \in \sigma(A)$  i neka je  $\tilde{\lambda}_k$  izračunata metodom bisekcije za matricu  $A$ . Ako je  $\frac{|\lambda_{\max}|}{|\lambda_k|} = s$ , onda vrijedi*

$$\tilde{\lambda}_k = \lambda_k(1 + k_{\lambda_k} \varepsilon_M), \quad |k_{\lambda_k}| \leq s \cdot 1.06n(\sqrt{n} + 1).$$

Neka je  $A_i^{-1}$  matrica iz (2.12) i neka je  $\nu$  njena svojstvena vrijednost za koju vrijedi

$$|\nu_{\max}| = \max\{|\nu|, \nu \in \sigma(A_i^{-1})\}. \quad (2.25)$$

Omjer  $\nu_{\max}$  i svojstvene vrijednosti koju metodom bisekcije računamo iz matrice  $A_i^{-1}$  označavamo

$$K_\nu(\lambda) = \frac{|\nu_{\max}|}{\nu_i}. \quad (2.26)$$

### Točnost svojstvenih vrijednosti matrice $A_i$

**Teorem 2.20** ([7, Korolar 5.4]). *Neka je  $A_i^{-1}$  matrica iz (2.12),  $\nu_{\max}$  njena po modulu najveća svojstvena vrijednost definirana u 2.25 te neka je*

$$\hat{\nu}_{\max} = \nu_{\max}(1 + k_{\nu_{\max}} \varepsilon_M), \quad |k_{\nu_{\max}} \varepsilon_M| < 1$$

*odgovarajuća svojstvena vrijednost matrice  $(A_i^{-1})$ . Ako uz oznake iz teorema 2.14 vrijedi*

$$|\kappa_b| \leq C,$$



onda je

$$|k_{v_{max}}| \leq \min\left\{3\sqrt{n} + \frac{(n+5)}{|v_{max}|} \cdot \frac{|a| + |z_1^T D_1^{-1} z_1| + |z_2^T D_2^{-1} z_2|}{\zeta_i^2}, \sqrt{n} \max\{3, C\}\right\}.$$

Ocjena (2.22) iz teorema 2.14 povlači

$$|k_{v_{max}}| \leq \min\left\{3\sqrt{n} + \frac{(n+5)}{|v_{max}|} \cdot \frac{|a| + |z_1^T D_1^{-1} z_1| + |z_2^T D_2^{-1} z_2|}{\zeta_i^2}, \sqrt{n} \max\{1, (n+5)K_b(\lambda)\}\right\}.$$

Prethodni korolar motivira definiciju veličine

$$K_\mu(\lambda) = |\mu| \cdot \frac{|a| + |z_1^T D_1^{-1} z_1| + |z_2^T D_2^{-1} z_2|}{\zeta_i^2}. \quad (2.27)$$

**Teorem 2.21** ([7, Korolar 5.5]). *Uz uvjete iz teorema 2.20 vrijedi*

$$|k_{v_{max}}| \leq 6 \cdot (\sqrt{n} + (n-2) \frac{1}{\zeta_i} \max_{\substack{k=1, \dots, n-1 \\ k \neq i}} |\zeta_k|).$$

**Lema 2.22** ([7, Lema 5.2]). *Neka vrijede uvjeti iz teorema 2.20 i neka je  $\mu = \frac{1}{v_{max}}$ , a  $\hat{\mu}$  svojstvena vrijednost matrice  $\tilde{A}_i$ . Tada vrijedi*

$$\hat{\mu} = \mu(1 + k_\mu \varepsilon_M), \quad |k_\mu| \leq |k_{v_{max}}| + 1.$$

**Napomena 2.23.** Još treba promotriti što se događa kada svojstvena vrijednost  $\nu$  koju računamo nije reda veličine po modulu najveće svojstvene vrijednosti matrice  $A_i^{-1}$  tj. kada za veličinu  $K_\nu$ , definiranu u (2.26), vrijedi  $K_\nu \gg 1$ . Razlikujemo dva slučaja:

- (i) Vrijednost  $K_\nu$  je velika za rubne svojstvene vrijednosti,  $\lambda_1$  ili  $\lambda_n$ . Tada te svojstvene vrijednosti možemo izračunati bisekcijom na originalnoj matrici  $A$ . Točnost po modulu veće od tih svojstvenih vrijednosti garantira korolar 2.18, točnost druge rubne svojstvene vrijednosti ovisi o faktoru  $s$  iz korolara 2.19. Algoritam u kojem se rubne svojstvene vrijednosti računaju bisekcijom iz originalne matrice  $A$  zovemo *aheig\_A* i dajemo u Algoritmu 7.
- (ii) Vrijednost  $K_\nu$  je velika za neku od svojstvenih vrijednosti  $\lambda_1, \dots, \lambda_{n-1}$ . Za te ‘unutarnje’ svojstvene vrijednosti točnost nije garantirana, ali eksperimenti pokazuju da svojstvene vrijednosti ne odlutaju daleko od one koja je tom polu najbliža jer su ograničene susjednim polom.

**Algoritam 7**


---

```

1 function [lambda,u] = aheig_A(D,z,alpha,k)
2 n = length(D)+1;
3 if k == 1
4     side = 'R';
5 elseif k == n
6     side = 'L';
7 end
8 lambda = bisect(D,z,alpha,side);
9 u = vect(D,z,lambda);
10 end

```

---

Matlab funkcija *aheig\_A* (Algoritam 7):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ , indeks tražene svojstvene vrijednosti  $k$ .

3-7 Znamo da mora vrijediti  $k \in \{1, n\}$ . Ako je  $k = 1$  tj. tražimo najveću svojstvenu vrijednost matrice  $A$ , onda je  $\lambda_k = \lambda_1 > d_1$ , pa se  $\lambda_k$  na brojevnom pravcu nalazi desno od  $d_1$ , te stavljamo  $side = 'R'$ . Ako je  $k = n$  tj. tražimo najmanju svojstvenu vrijednost matrice  $A$ , onda je  $\lambda_k = \lambda_n < d_{n-1}$ , pa stavimo  $side = 'L'$ .

8 Tražimo nultočku funkcije  $f_A$  metodom bisekcije. Ako je  $side = 'R'$ , dobivamo najveću odnosno najdesniju nultočku, a ako je  $side = 'L'$ , onda dobivamo najmanju odnosno najljeviiju nultočku funkcije  $f_A$ .

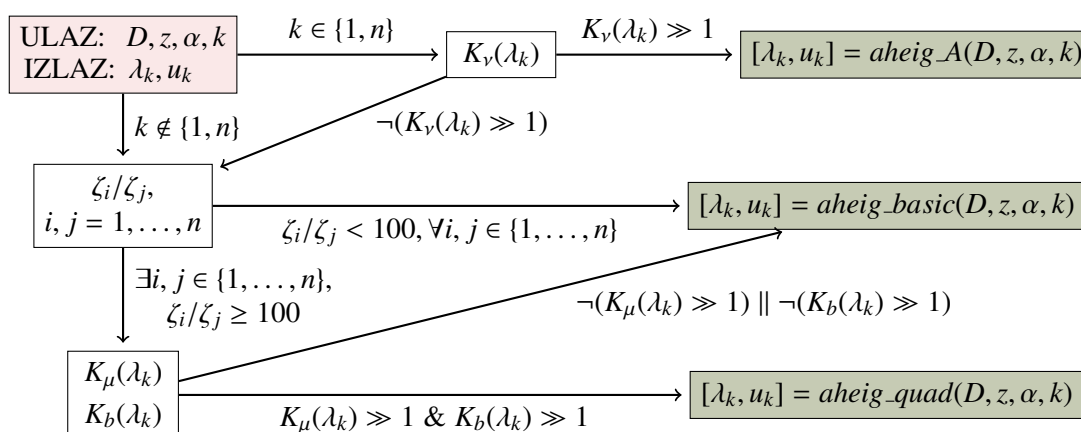
9 Vektor  $u_k$  računamo kao  $u_k = x_k / \|x_k\|_2$ , gdje je  $x_k$  dan s (2.9).

IZLAZ: svojstvena vrijednost  $\lambda_k$  i pripadni normirani svojstveni vektor  $u_k$ .

## 2.3 Algoritam *aheig*

Rezultate prethodnog odjeljka možemo sažeti na sljedeći način (Slika 2.2):

- Ako je  $K_v(\lambda_k) \gg 1$ ,  $k \in \{1, n\}$ , svojstvenu vrijednost možemo izračunati metodom bisekcije na originalnoj matrici  $A$ , a svojstveni vektor pomoću (2.9) tj. koristimo algoritam *aheig\_A* (Napomena 2.23, teorem 2.12). a svojstveni vektor pomoću (2.9) tj. koristimo algoritam *aheig\_invA* (Napomena 2.10, korolar 2.18, teorem 2.12).
- Ako vrijedi  $\zeta_i/\zeta_j < 100$ ,  $\forall i, j \in \{1, \dots, n\}$ , koristimo algoritam *aheig\_basic* (teorem 2.21, lema 2.22, teorem 2.12, korolar 2.7).
- Ako je jedna od veličina  $K_b(\lambda_k)$  i  $K_\mu(\lambda_k)$  reda veličine  $O(1)$ , koristimo algoritam *aheig\_basic* (teorem 2.20, lema 2.22, teorem 2.12, korolar 2.7).
- Ako je  $\max\{K_b(\lambda_k), K_\mu(\lambda_k)\} \gg 1$ , veličinu  $b$  računamo s četverostrukom preciznošću tj. koristimo algoritam *aheig\_quad* (Napomena 2.16, teorem 2.20, teorem 2.12, korolar 2.7).



Slika 2.2: Algoritam *aheig*.

## 2.4 Algoritam *aheig* za matrice reda 3 i 4

U ovom odjeljku opisujemo primjenu algoritma *aheig* na matrice reda 3 i 4, što zovemo *aheig3* i *aheig4*. Prilažemo Matlab kodove tih algoritama, te opisujemo svrhu pojedinih linija koda.

Matlab funkcija *aheig3* (Algoritam 8):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ .

3-4 Određujemo pol najbliži svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_2$  pomoću funkcije  $f_A$  definirane u 2.6.

5-9 Ako vrijedi  $f_A(d_1 + d_2)/2 > 0$ , onda je najbliži pol  $d_1$ .

6 Svojstvene vrijednosti  $\mu_1$  i  $\mu_2$  računamo metodom bisekcije za istu matricu  $A_1^{-1}$ , pa nju računamo samo jednom.

7-8 Za računanje svojstvene vrijednosti  $\mu_3$  je potrebno izračunati matricu  $A_2^{-1}$ , te na kraju ispermutirati retke izračunatog vektora.

9 Računamo  $\lambda_i = \mu_i + d_1$ , za  $i = 1, 2$ .

11-14 Ako vrijedi  $f_A(d_1 + d_2)/2 < 0$ , onda je najbliži pol  $d_2$ .

11 Za računanje svojstvene vrijednosti  $\mu_1$  je potrebno izračunati matricu  $A_1^{-1}$ .

12-13 Svojstvene vrijednosti  $\mu_2$  i  $\mu_3$  računamo metodom bisekcije za istu matricu  $A_2^{-1}$ , pa nju računamo samo jednom. Na kraju ispermutiramo retke izračunatih svojstvenih vektora.

14 Računamo  $\lambda_i = \mu_i + d_1$ , za  $i = 1, 2$ .

IZLAZ: vektor  $E = [\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3]$ , matrica  $U = [u_1, u_2, u_3]$ .

---

### Algoritam 8

---

```

1 function [E,U]=aheig3(D,z,alpha)
2 E = zeros(3,1); U = zeros(3);
3 middle = (D(1)+D(2))/2;
4 Fmiddle = alpha - middle - sum(z.^2./(D-middle));
5 if Fmiddle > 0
6     [E(1:2),U(:,1:2)]=fja3(D(1),D(2),z(1),z(2),alpha,'R',2);
7     [E(3),U1] = fja3(D(2),D(1),z(2),z(1),alpha,'L',1);
8     U(:,3) = [U1(2,:); U1(1,:); U1(3,:)];
9     E = E + [D(1); D(1); D(2)];
10 else
11     [E(1),U(:,1)]=fja3(D(1),D(2),z(1),z(2),alpha,'R',1);
12     [E(2:3),U1]=fja3(D(2),D(1),z(2),z(1),alpha,'R',2);
13     U(:,2:3) = [U1(2,:); U1(1,:); U1(3,:)];
14     E = E + [D(1); D(2); D(2)];
15 end
16 end

```

---

**Algoritam 9**


---

```

1 function [E,U] = fja3(d,dd,z,zz,alpha,side,num)
2 E = zeros(num,1); U = zeros(3,num);
3 a = alpha - d; d1 = dd-d; invDD = 1/d1;
4 wKsi = 1/z; ww = -zz*invDD*wKsi;
5 b = (-a + zz*zz*invDD)*wKsi*wKsi;
6 E(1) = bisekcija3(invDD, ww, wKsi, b, side);
7 if (z/zz ≤ 0.01 || z/zz ≥ 100)
8     tmp = abs(a) + abs(zz*zz*dd);
9     Kb = tmp/(-a + zz*zz*dd);
10    if Kb ≥ 100
11        Kmi = E(1)*tmp/(z*z);
12        if Kmi ≥ 100
13            digits(32);
14            a = vpa(a); z = vpa(z); zz = vpa(zz); d1 = vpa(d1);
15            b = (-a + zz*zz/d1)/(z*z);
16            b = double(vpa(b));
17            digits(16);
18            E(1) = bisekcija3(invDD, ww, wKsi, b, side);
19        end
20    end
21 end
22 U(:,1) = [-z/E(1); zz/(d1-E(1)); -1];
23 U(:,1) = U(:,1)/norm(U(:,1),2);
24 if num > 1
25     E(2) = bisekcija3(invDD, ww, wKsi, b, 'L');
26     U(:,2) = [-z/E(2); zz/(d1-E(2)); -1];
27     U(:,2) = U(:,2)/norm(U(:,2),2);
28 end
29 end

1 function lambda = bisekcija3(invDD, ww, wKsi, b, side)
2 if side == 'L'
3     left = min(min(invDD-abs(ww),-abs(wKsi)),b-abs(ww)-abs(wKsi));
4     right = min(invDD,0);
5 else
6     left = max(invDD,0);
7     right = max(max(invDD+abs(ww),abs(wKsi)),b+abs(ww)+abs(wKsi));
8 end
9 middle = (left+right)/2;
10 while (right-left) > 2*eps*max(abs(left),abs(right))
11     Fmiddle = b - middle - ww*ww/(invDD-middle)+wKsi*wKsi/middle;
12     if Fmiddle > 0
13         left = middle;
14     else
15         right = middle;
16     end
17     middle = (left+right)/2;
18 end
19 lambda = 1/middle;
20 end

```

---

Matlab funkcija *fja3* (Algoritam 9):

ULAZ: Elementi matrice  $A$ :  $d = d_i$ ,  $dd$  je preostali dijagonalni element od  $A$ ,  $z = \zeta_i$ ,  $zz$  je preostali element vektora  $[\zeta_1, \zeta_2]$ , *alpha*, varijabla *side* za metodu bisekcije, broj svojstvenih vrijednosti koje tražimo pomoću matrice  $A_i^{-1}$ :  $num \in \{1, 2\}$ .

3-4 Računamo elemente matrice  $A_i^{-1}$  prema (2.11), (2.12) i (2.13).

9-19 Izračunamo veličinu  $\mu$  metodom bisekcije za matricu  $A_i^{-1}$ , pri čemu je element  $b$  izračunat s dvostrukom preciznošću.

9 Ako vrijedi  $0.01 < z/zz < 100$ , onda je prema teoremu 2.21 veličina  $b$  iz (2.13) točno izračunata.

11-22 Računamo vrijednosti veličina  $K_b$  i  $K_\mu$  prema (2.23) i (2.27), respektivno. Ako su obje vrijednosti velike potrebno je ponovo izračunati  $b$ , ali s četverostrukom preciznošću, te ponoviti postupak računanja svojstvene vrijednosti  $\mu$  metodom bisekcije iz točno izračunate matrice  $A_i^{-1}$ .

23-24,28-29 Računamo odgovarajuće svojstvene vektore prema (2.14), te ih normiramo.

IZLAZ: tražene svojstvene vrijednosti u vektoru  $E \in \mathbb{R}^{num}$  i pripadni normirani svojstveni vektori u matrici  $U \in \mathbb{R}^{3 \times num}$ .

Matlab funkcija *aheig4* (Algoritam 10):

ULAZ: dijagonala  $D$ , vektor  $z$ , skalar  $\alpha$ .

2-3 Pomoću funkcije  $f_A$  definirane u 2.6 određujemo najbliže polove svojstvenim vrijednostima  $\lambda_2$  i  $\lambda_3$ .

8 Vrijedi  $f_A(d_1 + d_2)/2 > 0$ , pa je  $d_1$  najbliži pol svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_2$ . Zato svojstvene vrijednosti  $\mu_1$  i  $\mu_2$  računamo metodom bisekcije za istu matricu  $A_1^{-1}$ , a nju računamo samo jednom.

10-14 Vrijedi  $f_A(d_2 + d_3)/2 > 0$ , pa je  $d_2$  najbliži pol svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_3$ . Svojstvenu vrijednosti  $\mu_3$  računamo pomoću matrice  $A_2^{-1}$ , a  $\mu_4$  pomoću  $A_3^{-1}$ .

16-17 Vrijedi  $f_A(d_2 + d_3)/2 < 0$ , pa je  $d_3$  najbliži pol svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_3$ . Zato svojstvene vrijednosti  $\mu_3$  i  $\mu_4$  računamo bisekcijom na matrici  $A_3^{-1}$ .

21 Vrijedi  $f_A(d_1 + d_2)/2 < 0$ , pa je  $d_2$  najbliži pol svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_2$ . Svojstvenu vrijednost  $\mu_1$  računamo bisekcijom na matrici  $A_1^{-1}$ .

23-26 Vrijedi  $f_A(d_2 + d_3)/2 > 0$ , pa je  $d_2$  najbliži pol i svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_3$ , te vrijednosti  $\mu_2$  i  $\mu_3$  računamo bisekcijom na matrici  $A_2^{-1}$ . Vrijednost  $\mu_4$  računamo pomoću matrice  $A_3^{-1}$ .

29-32 Vrijedi  $f_A(d_2 + d_3)/2 < 0$ , pa je  $d_3$  najbliži pol svojstvenoj vrijednosti  $\lambda_2$ . Vrijednosti  $\mu_3$  i  $\mu_4$  računamo bisekcijom na matrici  $A_3^{-1}$ . Vrijednost  $\mu_2$  računamo pomoću matrice  $A_2^{-1}$ .

13 Računamo  $\lambda_k = \mu_k + d_i$ .

IZLAZ: vektor  $E = [\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4]$ , matrica  $U = [u_1, u_2, u_3, u_4]$ .

---

### Algoritam 10

---

```

1 function [E,U]=aheig4(D,z,alpha)
2 E = zeros(4,1); U = zeros(4);
3 middle = (D(1)+D(2))/2;
4 Fmiddle2 = alpha - middle - sum(z.^2./(D-middle));
5 middle = (D(2)+D(3))/2;
6 Fmiddle3 = alpha - middle - sum(z.^2./(D-middle));
7 if Fmiddle2 > 0
8     [E(1:2),U(:,1:2)]=fja4(D(1),D(2:3),z(1),z(2:3),alpha,'R',2);
9     if Fmiddle3 > 0
10        [E(3),U1] = fja4(D(2),D(1:2:3),z(2),z(1:2:3),alpha,'L',1);
11        U(:,3) = [U1(2,:); U1(1,:); U1(3:4,:)];
12        [E(4),U1] = fja4(D(3),D(1:2),z(3),z(1:2),alpha,'L',1);
13        U(:,4) = [U1(2:3,:); U1(1,:); U1(4,:)];
14        E = E + [D(1); D(1); D(2); D(3)];
15    else
16        [E(3:4),U1]=fja4(D(3),D(1:2),z(3),z(1:2),alpha,'R',2);
17        U(:,3:4) = [U1(2:3,:); U1(1,:); U1(4,:)];
18        E = E + [D(1); D(1); D(3); D(3)];
19    end
20 else
21    [E(1),U(:,1)]=fja4(D(1),D(2:3),z(1),z(2:3),alpha,'R',1);
22    if Fmiddle3 > 0
23        [E(2:3),U1]=fja4(D(2),D(1:2:3),z(2),z(1:2:3),alpha,'R',2);
24        U(:,2:3) = [U1(2,:); U1(1,:); U1(3:4,:)];
25        [E(4),U1] = fja4(D(3),D(1:2),z(3),z(1:2),alpha,'L',1);
26        U(:,4) = [U1(2:3,:); U1(1,:); U1(4,:)];
27        E = E + [D(1); D(2); D(2); D(3)];
28    else
29        [E(2),U1]=fja4(D(2),D(1:2:3),z(2),z(1:2:3),alpha,'R',1);
30        U(:,2) = [U1(2,:); U1(1,:); U1(3:4,:)];
31        [E(3:4),U1] = fja4(D(3),D(1:2),z(3),z(1:2),alpha,'R',2);
32        U(:,3:4) = [U1(2:3,:); U1(1,:); U1(4,:)];
33        E = E + [D(1); D(2); D(3); D(3)];
34 end
35 end

```

---

**Algoritam 11**


---

```

1 function [E,U] = fja4(d,dd,z,zz,alpha,side,num)
2 E = zeros(num,1); U = zeros(4,num);
3 a = alpha - d; d1 = dd-d*ones(2,1); invDD = 1./d1;
4 wKsi = 1/z; ww = -zz.*invDD*wKsi;
5 b = (-a + sum(zz.*zz.*invDD))*wKsi*wKsi;
6 E(1) = bisekcija4(invDD, ww, wKsi, b, side);
7 if (min(z*ones(2,1)./zz) ≤ 0.01 || max(z*ones(2,1)./zz) ≥ 100)
8     tmp = abs(a) + abs(sum(zz.*zz.*dd));
9     Kb = tmp/(-a + sum(zz.*zz.*dd));
10    if Kb ≥ 100
11        Kmi = E(1)*tmp/(z*z);
12        if Kmi ≥ 100
13            digits(32);
14            a = vpa(a); z = vpa(z); zz = vpa(zz); d1 = vpa(d1);
15            b = (-a + zz.*zz./d1)/(z*z);
16            b = double(vpa(b));
17            digits(16);
18            E(1) = bisekcija4(invDD, ww, wKsi, b, side);
19        end
20    end
21 end
22 U(:,1) = [-z/E(1); zz./(d1-E(1)*ones(2,1)); -1];
23 U(:,1) = U(:,1)/norm(U(:,1),2);
24 if num > 1
25     E(2) = bisekcija4(invDD, ww, wKsi, b, 'L');
26     U(:,2) = [-z/E(2); zz./(d1-E(2)*ones(2,1)); -1];
27     U(:,2) = U(:,2)/norm(U(:,2),2);
28 end
29 end

1 function lambda = bisekcija4(invDD, ww, wKsi, b, side)
2 if side == 'L'
3     left = min([invDD-abs(ww); -abs(wKsi); b-norm(ww,1)-abs(wKsi)]);
4     right = min([invDD; 0]);
5 else
6     left = max([invDD; 0]);
7     right = max([invDD+abs(ww); abs(wKsi); b+norm(ww,1)+abs(wKsi)]);
8 end
9 middle = (left+right)/2;
10 while (right-left) > 2*eps*max(abs(left),abs(right))
11     Fmiddle = b - middle - ...
12         sum(ww.^2./(invDD-middle*ones(2,1)))+wKsi*wKsi/middle;
13     if Fmiddle > 0
14         left = middle;
15     else
16         right = middle;
17     end
18     middle = (left+right)/2;
19 end
20 lambda = 1/middle;

```

---



## Poglavlje 3

### Jacobijeva rotacija

Neka je  $A = [a_{ij}]_{i,j=1}^n \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simetrična matrica i neka je  $1 \leq p < q \leq n$ ,  $a_{pq} \neq 0$ . Izvandijagonalne elemente  $a_{pq}$  i  $a_{qp}$  možemo poništiti korištenjem ravninske rotacije dane matricom

$$J_{(p,q)} = \begin{bmatrix} 1 & & & & & & \\ & \dots & & & & & \\ & & \cos \varphi & & \sin \varphi & & \\ & & & 1 & & & \\ & & \vdots & \dots & \vdots & & \\ & & -\sin \varphi & & \cos \varphi & & \\ & & & & & \dots & \\ & & & & & & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad (3.1)$$

Matrica  $J_{(p,q)}$  na dijagonali ima jedinice, osim na mjestima  $j_{pp} = j_{qq} = \cos \varphi$ , a izvan dijagonale nule, osim na  $j_{pq} = \sin \varphi$ ,  $j_{qp} = -\sin \varphi$ . Kut  $\varphi$  mora biti takav da za matricu

$$J_{(p,q)}^T A J_{(p,q)} = [a'_{rs}]_{r,s=1}^n \equiv A' \quad (3.2)$$

vrijedi

$$a'_{pq} = a'_{qp} = 0. \quad (3.3)$$

Vrijedi

$$a'_{pq} = a'_{qp} = a_{pq}(\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi) + (a_{pp} - a_{qq}) \sin \varphi \cos \varphi, \quad (3.4)$$

$$a'_{rp} = a_{rp} \cos \varphi - a_{rq} \sin \varphi, \quad r \neq p, q \quad (3.5)$$

$$a'_{rq} = a_{rq} \cos \varphi + a_{rp} \sin \varphi, \quad r \neq p, q \quad (3.6)$$

$$a'_{pp} = a_{pp} \cos^2 \varphi - 2a_{pq} \sin \varphi \cos \varphi + a_{qq} \sin^2 \varphi, \quad (3.7)$$

$$a'_{qq} = a_{pp} \sin^2 \varphi + 2a_{pq} \sin \varphi \cos \varphi + a_{qq} \cos^2 \varphi, \quad (3.8)$$

Iz (3.3) i (3.4) slijedi

$$0 = a_{pq} \underbrace{(\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi)}_{\cos 2\varphi} + (a_{pp} - a_{qq}) \underbrace{\sin \varphi \cos \varphi}_{\frac{1}{2} \sin 2\varphi}. \quad (3.9)$$

Ekvivalentno,

$$\operatorname{ctg} 2\varphi = \frac{a_{qq} - a_{pp}}{2a_{pq}}. \quad (3.10)$$

Neka je  $\zeta \equiv \operatorname{ctg} 2\varphi$ ,  $\tau \equiv \operatorname{tg} \varphi$ . Trigonometrijske formule daju  $\zeta = (1 - \tau^2)/(2\tau)$ , pa  $\tau$  možemo dobiti kao rješenje kvadratne jednadžbe

$$\tau^2 + 2\zeta\tau - 1 = 0.$$

Rješenja su

$$\tau_{\pm} = \frac{-2\zeta \pm \sqrt{4\zeta^2 + 4}}{2} = -\zeta \pm \sqrt{\zeta^2 + 1}.$$

Zbog stabilnosti uzimamo po modulu manje rješenje koje možemo zapisati kao

$$\tau = \frac{\operatorname{sign}(\zeta)}{|\zeta| + \sqrt{\zeta^2 + 1}}. \quad (3.11)$$

To rješenje odgovara kutu rotacije  $\varphi$  za koji vrijedi  $|\varphi| \leq \pi/4$ . Iz trigonometrijskih formula slijedi

$$\cos \varphi = \frac{1}{\sqrt{1 + \tau^2}}, \quad \sin \varphi = \tau \cos \varphi = \frac{\tau}{\sqrt{1 + \tau^2}}. \quad (3.12)$$

Uz (3.9), izrazi (3.7) i (3.8) postaju

$$\begin{aligned}
 a'_{pp} &= a_{pp} \cos^2 \varphi - 2a_{pq} \sin \varphi \cos \varphi + \left( \frac{\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi}{\sin \varphi \cos \varphi} a_{pq} + a_{pp} \right) \sin^2 \varphi \\
 &= a_{pp}(\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) - \frac{\sin \varphi \cos^2 \varphi - \sin^3 \varphi - 2 \sin \varphi \cos^2 \varphi}{\cos \varphi} a_{pq} \\
 &= a_{pp} + \frac{\sin \varphi(-\sin^2 \varphi - \cos^2 \varphi)}{\cos \varphi} a_{pq} \\
 &= a_{pp} - \tau a_{pq},
 \end{aligned} \tag{3.13}$$

$$\begin{aligned}
 a'_{qq} &= \left( a_{qq} - \frac{\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi}{\sin \varphi \cos \varphi} a_{pq} \right) \sin^2 \varphi + 2a_{pq} \sin \varphi \cos \varphi + a_{qq} \cos^2 \varphi \\
 &= a_{qq}(\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) + \frac{-\sin \varphi \cos^2 \varphi + \sin^3 \varphi + 2 \sin \varphi \cos^2 \varphi}{\cos \varphi} a_{pq} \\
 &= a_{qq} + \frac{\sin \varphi(\sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi)}{\cos \varphi} a_{pq} \\
 &= a_{qq} + \tau a_{pq}.
 \end{aligned} \tag{3.14}$$

Imamo i

$$\begin{aligned}
 a'_{rp} &= \cos \varphi a_{rp} - \sin \varphi a_{rq} = a_{rp} + (\cos \varphi - 1)a_{rp} - \sin \varphi a_{rq} \\
 &= a_{rp} - \sin \varphi \left( a_{rq} + \frac{1 - \cos \varphi}{\sin \varphi} a_{rp} \right), \\
 a'_{rq} &= \cos \varphi a_{rq} + \sin \varphi a_{rp} = a_{rq} + (\cos \varphi - 1)a_{rq} + \sin \varphi a_{rp} \\
 &= a_{rq} + \sin \varphi \left( a_{rp} - \frac{1 - \cos \varphi}{\sin \varphi} a_{rq} \right)
 \end{aligned}$$

gdje je

$$\frac{1 - \cos \varphi}{\sin \varphi} = \frac{(1 - \cos \varphi)(1 + \cos \varphi)}{\sin \varphi(1 + \cos \varphi)} = \frac{1 - \cos^2 \varphi}{\sin \varphi(1 + \cos \varphi)} = \frac{\sin \varphi}{1 + \cos \varphi} = \operatorname{tg} \frac{\varphi}{2}.$$

Sada dajemo rezultate o točnosti Jacobijeve rotacije. Dokazi tvrdnji su u Dodatku.

**Lema 3.1** ([4]). *Neka je  $\tau$  definiran s (3.11). Tada vrijedi*

$$fl(\tau) = \tau(1 + \varepsilon_\tau), \quad |\varepsilon_\tau| \leq 7\varepsilon_M.$$

**Teorem 3.2** ([4]). *Za  $c$  i  $s$  dane s (3.12) vrijedi*

$$fl(c) = c(1 + \varepsilon_c), \quad |\varepsilon_c| \leq 10\varepsilon_M,$$

$$fl(s) = s(1 + \varepsilon_s), \quad |\varepsilon_s| \leq 17\varepsilon_M.$$

Dakle, matrica  $J_{(p,q)}$  iz (3.1) će biti točno izračunata. Rezultati o točnosti računanja matrice  $A'$  definirane s (3.2) se mogu naći u [4] i [5].

Matlab kod opisane rotacije je u Algoritmu 12.

---

### Algoritam 12

---

```

1 function [A,Q] = Jacobi(A,p,q)
2 if A(p,q)<eps
3     Q = eye(size(A)); return;
4 else
5     t = (A(q,q)-A(p,p))/(2*A(p,q));
6     t = sign(t)/(abs(t)+sqrt(1+t^2));
7     c = 1/sqrt(t^2+1);
8     s = t/sqrt(t^2+1);
9     Q = eye(size(A)); Q(p,p) = c; Q(q,q) = c; Q(p,q) = s; Q(q,p) = -s;
10
11     A(p,p) = A(p,p)-t*A(p,q);
12     A(q,q) = A(q,q)+t*A(p,q);
13     A(p,q) = 0; A(q,p) = 0;
14
15     n = size(A,1); t = s/(1+c);
16     for r = 1:n
17         if r≠p && r≠q
18             A(r,p) = A(r,p) - s*(A(r,q) + t*A(r,p));
19             A(r,q) = A(r,q) + s*(A(p,r) - t*A(r,q));
20             A(q,r) = A(r,q); A(p,r) = A(r,p);
21         end
22     end
23 end
24 end

```

---

## Poglavlje 4

### Nova metoda

U ovom poglavlju opisujemo metodu za spektralnu dekompoziciju simetričnih matrica reda 3 i 4 koja se zasniva na algoritmu *aheig* iz poglavlja 2. Taj algoritam kombiniramo s Jacobijevom rotacijom iz poglavlja 3 kako bi dobili spektralnu dekompoziciju simetrične matrice reda 3, a zatim i spektralnu dekompoziciju simetrične matrice reda 4.

#### 4.1 Spektralna dekompozicija simetričnih matrica reda 3

Neka je

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{bmatrix}$$

simetrična matrica reda 3. Ako je  $a_{12} = 0$ , onda je matrica  $A$  streličasta. U suprotnom te elemente možemo poništiti Jacobijevom rotacijom

$$J_{(1,2)} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

gdje je kut  $\varphi$  takav da vrijedi

$$\zeta = \operatorname{ctg} 2\varphi = \frac{a_{22} - a_{11}}{2a_{12}}, \quad \tau = \operatorname{tg} \varphi = \frac{\operatorname{sign}(\zeta)}{|\zeta| + \sqrt{\zeta^2 + 1}}. \quad (4.1)$$

Tada je

$$c \equiv \cos \varphi = \frac{1}{\sqrt{1 + \tau^2}}, \quad s \equiv \sin \varphi = \tau \cos \varphi \quad (4.2)$$

i prema (3.3), (3.5), (3.6), (3.13), (3.14) vrijedi

$$B \equiv J_{(1,2)}^T A J_{(1,2)} = \begin{bmatrix} a_{11} - \tau a_{12} & 0 & a_{13}c - a_{23}s \\ 0 & a_{22} + \tau a_{12} & a_{23}c + a_{13}s \\ a_{13}c - a_{23}s & a_{23}c + a_{13}s & a_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & b_{13} \\ b_{21} & b_{22} & b_{23} \\ b_{31} & b_{32} & b_{33} \end{bmatrix}.$$

Dobivena matrica  $B$  je streličasta. Imamo nekoliko mogućnosti.

- Ako je  $b_{13} = b_{23} = 0$ , onda je matrica  $B$  dijagonalna, a svojstveni vektori su stupci matrice  $J_{(1,2)}$ .
- Ako je  $b_{13} = 0$ ,  $b_{23} \neq 0$ , onda je  $b_{11}$  svojstvena vrijednost matrice  $A$  i  $B$  se može dijagonalizirati Jacobijevom rotacijom u ravnini  $(2, 3)$ . Uz

$$J_{(2,3)} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & c_1 & s_1 \\ 0 & -s_1 & c_1 \end{bmatrix}, \quad s_1 = c_1 t, \quad c_1 = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}}, \quad t = \frac{\text{sign}(\xi)}{|\xi| + \sqrt{\xi^2 + 1}}, \quad \xi = \frac{b_{33} - b_{22}}{2b_{23}},$$

je

$$C \equiv (J J_{(2,3)})^T A (J J_{(2,3)}) = \begin{bmatrix} a_{11} - \tau a_{12} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} + \tau a_{12} - t(a_{23}c + a_{13}s) & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} + t(a_{23}c + a_{13}s) \end{bmatrix}$$

dijagonalna matrica koja na dijagonali ima svojstvene vrijednosti matrice  $A$ . Svojstveni vektori od  $A$  su stupci (ortogonalne) matrice  $J_{(1,2)} J_{(2,3)}$ .

- Ako je  $b_{23} = 0$ ,  $b_{13} \neq 0$ , onda je  $b_{22}$  svojstvena vrijednost matrice  $A$  i  $B$  se može dijagonalizirati Jacobijevom rotacijom u ravnini  $(1, 3)$ . Analogno prethodnom slučaju, uz

$$J_{(1,3)} = \begin{bmatrix} c_1 & 0 & s_1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -s_1 & 0 & c_1 \end{bmatrix}, \quad s_1 = c_1 t, \quad c_1 = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}}, \quad t = \frac{\text{sign}(\xi)}{|\xi| + \sqrt{\xi^2 + 1}}, \quad \xi = \frac{b_{33} - b_{11}}{2b_{13}},$$

je

$$C \equiv (J_{(1,2)} J_{(1,3)})^T A (J_{(1,2)} J_{(1,3)}) = \begin{bmatrix} a_{11} - \tau a_{12} - t(a_{13}c - a_{23}s) & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} + \tau a_{12} & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} + t(a_{13}c - a_{23}s) \end{bmatrix}$$

dijagonalna matrica koja na dijagonali ima svojstvene vrijednosti matrice  $A$ . Svojstveni vektori od  $A$  su stupci (ortogonalne) matrice  $J_{(1,2)} J_{(1,3)}$ .

Do kraja odjeljka pretpostavljamo da vrijedi  $b_{13} \neq 0, b_{23} \neq 0$ .

- Ako vrijedi  $b_{11} = b_{22} \equiv d$ , onda koristimo Givensovu rotaciju

$$G_{(1,2)} = \begin{bmatrix} \cos \psi & \sin \psi & 0 \\ -\sin \psi & \cos \psi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Vrijedi

$$C \equiv G_{(1,2)}^T B G_{(1,2)} = \begin{bmatrix} d & 0 & \cos \psi b_{13} - \sin \psi b_{23} \\ 0 & d & \sin \psi b_{13} + \cos \psi b_{23} \\ \cos \psi b_{13} - \sin \psi b_{23} & \sin \psi b_{13} + \cos \psi b_{23} & b_{33} \end{bmatrix},$$

pa možemo odabrati  $\psi$  za koji je  $\cos \psi b_{13} - \sin \psi b_{23} = 0$ . Tada je

$$c_{23} = \sin \psi b_{13} + \cos \psi b_{23}, \quad \sin \psi = t \cdot \cos \psi, \quad \cos \psi = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}}, \quad t \equiv \operatorname{tg} \psi = \frac{b_{13}}{b_{23}}$$

i matrica  $C$  se može dijagonalizirati Jacobijevom rotacijom u ravnini (2, 3). Uz

$$J_{(2,3)} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & c_1 & s_1 \\ 0 & -s_1 & c_1 \end{bmatrix}, \quad s_1 = c_1 t, \quad c_1 = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}}, \quad t = \frac{\operatorname{sign}(\xi)}{|\xi| + \sqrt{\xi^2 + 1}}, \quad \xi = \frac{b_{33} - d}{2c_{23}},$$

je

$$D \equiv (J_{(1,2)} G_{(1,2)} J_{(2,3)})^T A (J_{(1,2)} G_{(1,2)} J_{(2,3)}) = \begin{bmatrix} d & 0 & 0 \\ 0 & d - tc_{23} & 0 \\ 0 & 0 & b_{33} + tc_{23} \end{bmatrix}$$

dijagonalna matrica koja na dijagonali ima svojstvene vrijednosti matrice  $A$ . Svojstveni vektori od  $A$  su stupci (ortogonalne) matrice  $J_{(1,2)} G^T J_{(2,3)}$ .

- Ako vrijedi  $b_{11} < b_{22}$ , onda uz permutaciju

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} (= P^{-1})$$

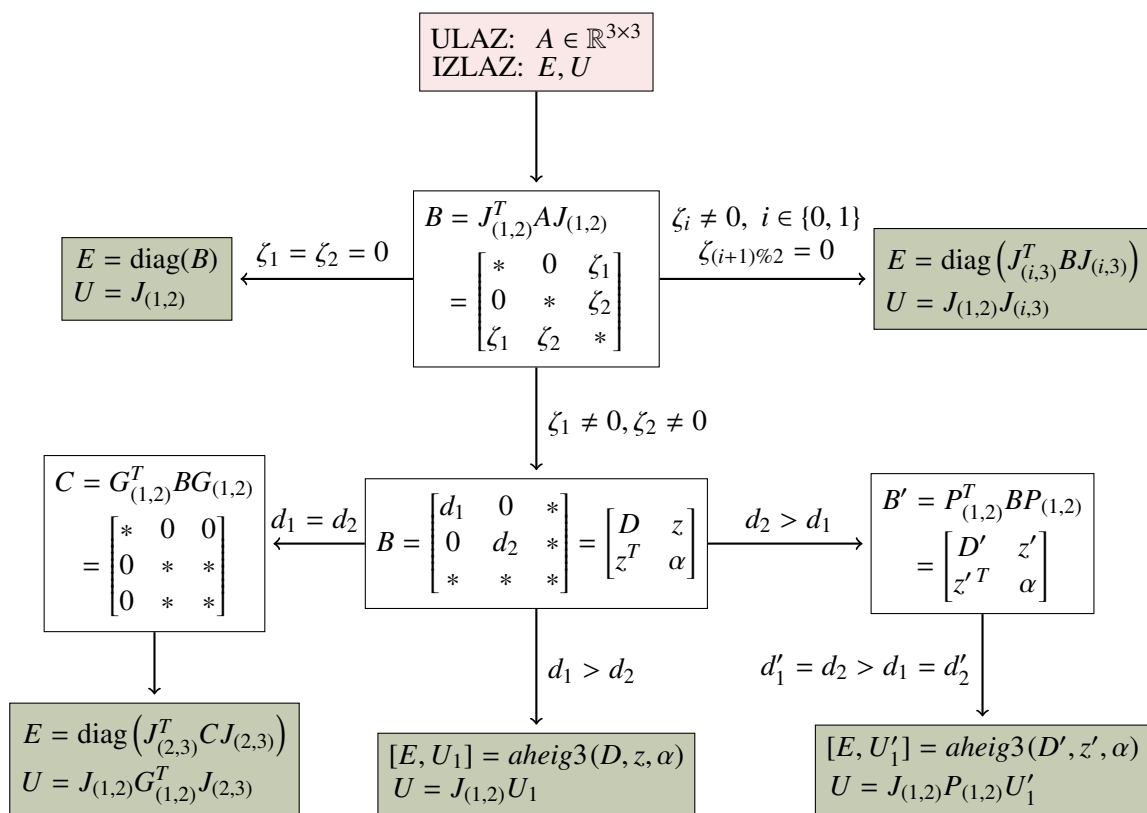
matrica

$$C = P^{-1} B P = \begin{bmatrix} b_{22} & 0 & b_{23} \\ 0 & b_{11} & b_{13} \\ b_{32} & b_{31} & b_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{22} + \tau a_{12} & 0 & a_{23}c + a_{13}s \\ 0 & a_{11} - \tau a_{12} & a_{13}c - a_{23}s \\ a_{23}c + a_{13}s & a_{13}c - a_{23}s & a_{33} \end{bmatrix}$$

ima svojstvo  $c_{11} > c_{22}$  i vrijedi

$$Cv = \lambda v \iff B(Pv) = \lambda(Pv).$$

Nadalje smatramo da vrijedi i  $b_{11} > b_{22}$ , pa primjenom algoritma *aheig3* (Algoritmi 8 i 9) dobivamo svojstvene vrijednosti  $E = [\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3]$  i svojstvene vektore matrice  $B$ ,  $U = [u_1 \ u_2 \ u_3]$ . Tada su svojstveni vektori matrice  $A$  dani kao stupci matrice  $J_{(1,2)}U$ . Opisanu metodu zovemo *jaheig3*. Tok algoritma *jaheig3* dajemo na Slici 4.1, a pripadni Matlab kod u Algoritmu 13. Matlab funkcije koje *jaheig3* poziva su dane u Algoritmima 1, 12 i 8.



Slika 4.1: Tok algoritma *jaheig3*.



**Algoritam 13**


---

```

1 function [E,U] = jaheig3(A)
2 n = size(A,1);
3 [A,U] = Jacobi(A,1,2);
4
5 ctrl=-1;
6 if (abs(A(1,3))<eps && abs(A(2,3))<eps)
7     ctrl=0;
8 elseif abs(A(1,3))<eps
9     [A,Q] = Jacobi(A,2,3); ctrl=1;
10 elseif abs(A(2,3))<eps
11     [A,Q] = Jacobi(A,1,3); ctrl=1;
12 elseif abs(A(1,1)-A(2,2))<eps
13     [A,Q] = Givens(A,1,2); ctrl=1;
14 end
15 if ctrl≥0
16     if n == 3
17         E = diag(A);
18     else
19         E = A;
20     end
21     if ctrl==1
22         U = U*Q;
23     end
24     return;
25 end
26
27 if A(1,1)>A(2,2)
28     [E,Q] = aheig3([A(1,1); A(2,2)],A(1:2,3),A(3,3));
29 else
30     [E,Q] = aheig3([A(2,2); A(1,1)], [A(2,3);A(1,3)],A(3,3));
31     Q = [Q(2,:); Q(1,:); Q(3,:)];
32 end
33 if n == 4
34     A(1,4) = A(4,1:3)*Q(:,1);
35     A(2,4) = A(4,1:3)*Q(:,2);
36     A(3,4) = A(4,1:3)*Q(:,3);
37     A(4,1) = A(1,4); A(4,2) = A(2,4); A(4,3) = A(3,4);
38     A(1:3,1:3) = diag(E);
39     E = A;
40     U1 = eye(4); U1(1:3,1:3) = Q;
41     U = U*U1;
42 else
43     U = U*Q;
44 end
45
46 end

```

---

**Primjer 4.1.** *Neka je*

$$A = \begin{bmatrix} 10^7 & 3 & 3 \\ 3 & 4 & 10^{-3} \\ 3 & 10^{-3} & 5 \end{bmatrix}.$$

*Primjena Jacobijeve rotacije daje matricu*

$$B = \begin{bmatrix} 1.0 \cdot 10^7 & 0.0 & 3.000000000299865 \\ 0.0 & 3.99999909999964 & 0.0009990999996399551 \\ 3.000000000299865 & 0.0009990999996399551 & 5.0 \end{bmatrix}.$$

*Primjenom algoritma jaheig3 na matricu B dobivamo svojstvene vrijednosti*

$$\lambda_1 = 0.0002000015228986740,$$

$$\lambda_2 = 10000000.000000000,$$

$$\lambda_3 = 1000000000.0000000,$$

*i svojstvene vektore kao stupce matrice  $U_{jaheig}$ :*

$$\begin{bmatrix} -3.003003003003103 \cdot 10^{-10} & -1.0 & 9.999997000200002 \cdot 10^{-11} \\ -1.0 & 3.003003003103103 \cdot 10^{-10} & 9.999999997000200 \cdot 10^{-11} \\ -1.0 \cdot 10^{-10} & -9.999996997196994 \cdot 10^{-11} & -1.0 \end{bmatrix}.$$

*Uz  $\Lambda_{jaheig} = [\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3]$  imamo*

$$\max |AU_{jaheig} - U_{jaheig} \text{diag}(\Lambda_{jaheig})| = 1.332 \cdot 10^{-15}$$

*i*

$$\max |U_{jaheig3}^T U_{jaheig3} - I_3| = 6.661 \cdot 10^{-16}.$$

## 4.2 Spektralna dekompozicija simetričnih matrica reda 4

U ovom poglavlju opisujemo metodu za dijagonalizaciju simetričnih matrica reda 4 koja se zasniva na algoritmu *aheig* iz poglavlja 2. Taj algoritam kombiniramo s Jacobijevom rotacijom iz poglavlja 3 i algoritmom *jaheig3* iz poglavlja 4.1 kako bi dobili spektralnu dekompoziciju simetrične matrice reda 4. Neka je

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} & a_{34} \\ a_{14} & a_{24} & a_{34} & a_{44} \end{bmatrix}$$

simetrična matrica reda 4. Ako je  $a_{12} = 0$ , onda je podmatrica  $A(1 : 3, 1 : 3)$  streličasta. U suprotnom te elemente možemo poništiti Jacobijevom rotacijom

$$J_{(1,2)} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

gdje je kut  $\varphi$  takav da vrijedi (4.1) i (4.2). Prema (3.3), (3.5), (3.6), (3.13), (3.14) imamo

$$B \equiv J_{(1,2)}^T A J_{(1,2)} = \begin{bmatrix} a_{11} - \tau a_{12} & 0 & a_{13}c - a_{23}s & a_{14}c - a_{24}s \\ 0 & a_{22} + \tau a_{12} & a_{23}c + a_{13}s & a_{24}c + a_{14}s \\ a_{13}c - a_{23}s & a_{23}c + a_{13}s & a_{33} & a_{34} \\ a_{14}c - a_{24}s & a_{24}c + a_{14}s & a_{34} & a_{44} \end{bmatrix},$$

pa je podmatrica  $B(1 : 3, 1 : 3)$  streličasta, te postupamo kao u slučaju matrice reda 3.

- Ako je  $b_{13} = b_{23} = 0$ , onda je matrica  $B$  streličasta.
- Ako je  $b_{13} = 0$ ,  $b_{23} \neq 0$ , onda Jacobijevom rotacijom u ravnini (2, 3) dobivamo streličastu matricu.
- Ako je  $b_{23} = 0$ ,  $b_{13} \neq 0$ , onda Jacobijevom rotacijom u ravnini (1, 3) dobivamo streličastu matricu.

Neka je sada  $b_{13} \neq 0$ ,  $b_{23} \neq 0$ .

- Ako vrijedi  $b_{11} = b_{22} \equiv d$ , onda pomoću (Givensove) rotacije

$$G_{(1,2)} = \begin{bmatrix} \cos \psi & -\sin \psi & 0 & 0 \\ \sin \psi & \cos \psi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

dobivamo matricu  $C \equiv G_{(1,2)}^T B G_{(1,2)}$ :

$$\begin{bmatrix} d & 0 & \cos \psi b_{13} - \sin \psi b_{23} & \cos \psi b_{14} - \sin \psi b_{24} \\ 0 & d & \sin \psi b_{13} + \cos \psi b_{23} & \sin \psi b_{14} + \cos \psi b_{24} \\ \cos \psi b_{13} - \sin \psi b_{23} & \sin \psi b_{13} + \cos \psi b_{23} & b_{33} & b_{34} \\ \cos \psi b_{14} - \sin \psi b_{24} & \sin \psi b_{14} + \cos \psi b_{24} & b_{34} & b_{44} \end{bmatrix}.$$

Možemo odabrati  $\psi$  za koji je  $\cos \psi b_{13} - \sin \psi b_{23} = 0$ . Tada je

$$c_{23} = \sin \psi b_{13} + \cos \psi b_{23}, \quad \sin \psi = t \cdot \cos \psi, \quad \cos \psi = \frac{1}{\sqrt{1+t^2}}, \quad t \equiv \operatorname{tg} \psi = \frac{b_{13}}{b_{23}},$$

te Jacobijevom rotacijom u ravnini (2, 3) dobivamo streličastu matricu.

- Ako vrijedi  $b_{11} > b_{22}$ , onda primjenom algoritma *aheig3* na matricu  $B(1 : 3, 1 : 3)$  dobivamo njene svojstvene vrijednosti  $\beta_1, \beta_2, \beta_3$  i svojstvene vektore  $V = [v_1 \ v_2 \ v_3]$ . Tada je

$$\begin{bmatrix} v_1^T & 0 & 0 \\ v_2^T & 0 & 0 \\ v_3^T & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} B \begin{bmatrix} v_1 & v_2 & v_3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \beta_1 & 0 & 0 & B(4, 1 : 3)v_1 \\ 0 & \beta_2 & 0 & B(4, 1 : 3)v_2 \\ 0 & 0 & \beta_3 & B(4, 1 : 3)v_3 \\ B(4, 1 : 3)v_1 & B(4, 1 : 3)v_2 & B(4, 1 : 3)v_3 & b_{44} \end{bmatrix}$$

streličasta matrica.

- Ako vrijedi  $b_{11} < b_{22}$ , onda uz permutaciju

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} (= P^{-1})$$

matrica

$$C = P^{-1} B P = \begin{bmatrix} b_{22} & 0 & b_{23} & b_{24} \\ 0 & b_{11} & b_{13} & b_{14} \\ b_{32} & b_{31} & b_{33} & b_{34} \\ b_{42} & b_{41} & b_{43} & b_{44} \end{bmatrix}$$

ima svojstvo  $c_{11} > c_{22}$  i vrijedi

$$Cv = \lambda v \iff B(Pv) = \lambda(Pv),$$

pa se ovaj slučaj može svesti na prethodni.

Trebamo još naći spektralnu dekompoziciju streličaste matrice reda 4. Označimo ju s

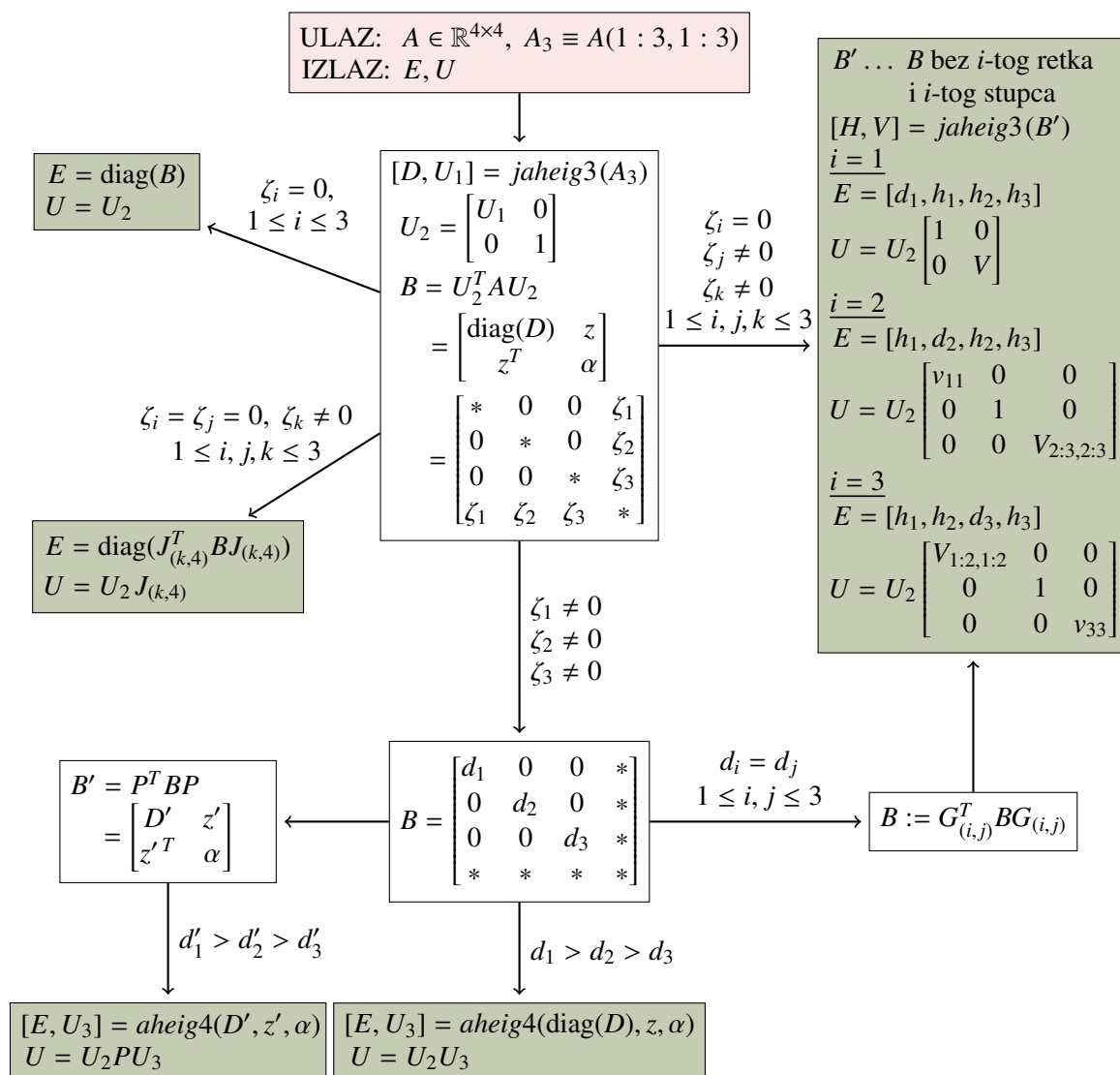
$$H = \begin{bmatrix} d_1 & 0 & 0 & \zeta_1 \\ 0 & d_2 & 0 & \zeta_2 \\ 0 & 0 & d_3 & \zeta_3 \\ \zeta_1 & \zeta_2 & \zeta_3 & \alpha \end{bmatrix}.$$

- Ako je  $\zeta_i = 0$ , za  $i = 1, 2, 3$ , matrica  $H$  je dijagonalna.
- Ako je  $\zeta_i = \zeta_j = 0$ ,  $\zeta_k \neq 0$ , za međusobno različite  $i, j, k \in \{1, 2, 3\}$ , Jacobijevom rotacijom u ravnini  $(k, 4)$  dobivamo dijagonalnu matricu.
- Ako je  $\zeta_i = 0$ ,  $\zeta_j \neq 0$ ,  $\zeta_k \neq 0$ , za međusobno različite  $i, j, k \in \{1, 2, 3\}$ , dovoljno je naći spektralnu dekompoziciju streličaste matrice reda 3 koju dobivamo kad iz  $A$  izbrišemo  $i$ -ti redak i  $i$ -ti stupac. Budući da ta matrica ne mora biti uređena, ne možemo koristiti algoritam *aheig3*, pa koristimo *jaheig3* (pri čemu se Jacobijeva rotacija neće izvršiti jer je matrica već streličasta).

Neka je sada  $\zeta_i \neq 0$ , za  $i = 1, 2, 3$ .

- Ako je  $d_i = d_j$ , za neke  $i, j \in \{1, 2, 3\}$ ,  $i < j$ , Givensovim rotacijama poništimo  $\zeta_i$  i svedemo na prethodni slučaj.
- Ako ne vrijedi  $d_1 > d_2 > d_3$ , ispermutiramo retke i stupce.

Nadalje pretpostavljamo da je  $d_1 > d_2 > d_3$ , te primjenom algoritma *aheig4* (Algoritam 10) dobivamo svojstvene vrijednosti  $E = [\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4]$  i svojstvene vektore  $U = [u_1 \ u_2 \ u_3 \ u_4]$  matrice  $H$ . Opisanu metodu nazivamo *jaheig4*. Tok algoritma *jaheig4* dajemo na Slici 4.2, a pripadni Matlab kod u Algoritmu 14. Matlab funkcije koje *jaheig4* poziva su dane u Algoritmima 1, 12, 13 i 10.

Slika 4.2: Tok algoritma *jaheig4*.

**Algoritam 14**


---

```

1 function [E,U] = jaheig4(A)
2 [A,U] = jaheig3(A);
3 if (abs(A(1,4))<eps && abs(A(2,4))<eps && abs(A(3,4))<eps)
4     E = diag(A);
5 elseif (abs(A(1,4))<eps && abs(A(2,4))<eps)
6     [A,Q] = Jacobi(A,3,4); E = diag(A); U = U*Q;
7 elseif (abs(A(1,4))<eps && abs(A(3,4))<eps)
8     [A,Q] = Jacobi(A,2,4); E = diag(A); U = U*Q;
9 elseif (abs(A(2,4))<eps && abs(A(3,4))<eps)
10    [A,Q] = Jacobi(A,1,4); E = diag(A); U = U*Q;
11 elseif abs(A(1,4))<eps
12    V = eye(4); [H,V(2:4,2:4)] = jaheig3(A(2:4,2:4));
13    E = [A(1,1); H]; U = U*V;
14 elseif abs(A(2,4))<eps
15    [H,V1] = jaheig3([A(1,1) A(1,3:4); A(3:4,1) A(3:4,3:4)]);
16    E = [H(1); A(2,2); H(2:3)]; U = U*[V1(1,:); 0 1 0 0; V1(3:4,:)];
17 elseif abs(A(3,4))<eps
18    [H,V1] = jaheig3([A(1:2,1) A(1:2,3:4); A(4,1) A(4,3:4)]);
19    E = [H(1:2); A(3,3); H(3)]; U = U*[V1(1:2,:); 0 0 1 0; V1(4,:)];
20 elseif abs(A(1,1)-A(2,2))<eps
21    [A,Q] = Givens(A,1,2); [H,V(2:4,2:4)] = jaheig3(A(2:4,2:4));
22    E = [A(1,1); H]; U = U*Q*V;
23 elseif abs(A(1,1)-A(3,3))<eps
24    [A,Q] = Givens(A,1,3); [H,V(2:4,2:4)] = jaheig3(A(2:4,2:4));
25    E = [A(1,1); H]; U = U*Q*V;
26 elseif abs(A(2,2)-A(3,3))<eps
27    [A,Q] = Givens(A,2,3); [H,V1] = jaheig3([A(1,1) A(1,3:4); ...
28        A(3:4,1) A(3:4,3:4)]);
29    E = [H(1); A(2,2); H(2:3)]; U = U*Q*[V1(1,:); 0 1 0 0; V1(3:4,:)];
30 elseif A(1,1)>A(2,2)
31     if A(2,2)>A(3,3)
32         [E,U1] = aheig4([A(1,1);A(2,2);A(3,3)],A(1:3,4),A(4,4));
33         U = U*U1;
34     elseif A(3,3)>A(1,1)
35         [E,U1] = aheig4([A(3,3);A(1,1);A(2,2)], [A(3,4);A(1,4);A(2,4)],A(4,4));
36         U = U*[U1(2:3,:);U1(1,:);U1(4,:)];
37     else
38         [E,U1] = aheig4([A(1,1);A(3,3);A(2,2)], [A(1,4);A(3,4);A(2,4)],A(4,4));
39         U = U*[U1(1:2:3,:);U1(2,:);U1(4,:)];
40     end
41 else
42     if A(1,1)>A(3,3)
43         [E,U1] = aheig4([A(2,2);A(1,1);A(3,3)], [A(2,4);A(1,4);A(3,4)],A(4,4));
44         U = U*[U1(2,:);U1(1:2:3,:);U1(4,:)];
45     elseif A(3,3)>A(2,2)
46         [E,U1] = aheig4([A(3,3);A(2,2);A(1,1)], [A(3,4);A(2,4);A(1,4)],A(4,4));
47         U = U*[U1(3:-1:1,:);U1(4,:)];
48     else
49         [E,U1] = aheig4([A(2,2);A(3,3);A(1,1)], [A(2,4);A(3,4);A(1,4)],A(4,4));
50         U = U*[U1(3,:);U1(1:2,:);U1(4,:)];
51     end
52 end

```

---





# Dodatak

Ovdje dajemo dokaze tvrdnji iz odjeljka 2.2.

## Veza točnosti svojstvenih vrijednosti matrica $A$ i $A_i$

*Dokaz teorema 2.5.* Vrijedi

$$\tilde{\lambda} \equiv fl(d_i + \tilde{\mu}) = (d_i + \tilde{\mu})(1 + \varepsilon_1), \quad |\varepsilon_1| \leq \varepsilon_M,$$

što uz (2.17, 2.18) postaje (zanemarujemo član reda  $O(\varepsilon_M^2)$ )

$$\begin{aligned} \lambda(1 + \kappa_\lambda \varepsilon_M) &= (d_i + \mu(1 + \kappa_\mu \varepsilon_M))(1 + \varepsilon_1) \\ \lambda + \lambda \kappa_\lambda \varepsilon_M &= d_i + d_i \varepsilon_1 + \mu + \mu(\kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_1). \end{aligned}$$

Vrijedi i  $\lambda = \mu + d_i$ , pa imamo

$$\lambda \kappa_\lambda \varepsilon_M = d_i \varepsilon_1 + \mu(\kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_1).$$

Uzimanjem apsolutnih vrijednosti konačno dobivamo

$$\begin{aligned} |\kappa_\lambda| &= \left| \frac{d_i \varepsilon_1 + \mu(\kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_1)}{\lambda \varepsilon_M} \right| \leq \frac{|d_i| |\varepsilon_1| + \mu(|\kappa_\mu| \varepsilon_M + |\varepsilon_1|)}{|\lambda| \varepsilon_M} \stackrel{|\varepsilon_1| \leq \varepsilon_M}{\leq} \frac{|d_i| + \mu(|\kappa_\mu| + 1)}{|\lambda|} \\ &\leq \frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} (|\kappa_\mu| + 1). \end{aligned}$$

□

*Dokaz teorema 2.6.*

(i) Zbog  $\text{sign}(d_i) = \text{sign}(\mu)$  i  $\lambda = d_i + \mu$  vrijedi

$$\frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} = \frac{|d_i + \mu|}{|d_i + \mu|} = 1.$$

(ii) Ako je  $\text{sign}(d_i) = \text{sign}(\mu)$ , tvrdnja slijedi iz (i). U suprotnom imamo

$$0 < d_{i+1} < \lambda < d_i, \quad \mu < 0,$$

ili

$$d_i < \lambda < d_{i-1} < 0, \quad \mu > 0.$$

U prvom slučaju je  $\lambda$  bliža polu  $d_i$ , pa vrijedi

$$|\mu| \leq \frac{1}{2}|d_i - d_{i+1}| \quad \text{i} \quad |\lambda| \geq \frac{1}{2}|d_i + d_{i+1}|.$$

Sada imamo

$$\frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} \leq \frac{|d_i| + \frac{1}{2}|d_i - d_{i+1}|}{\frac{1}{2}|d_i + d_{i+1}|} \stackrel{d_i > d_{i+1} > 0}{=} \frac{d_i + \frac{1}{2}d_i - \frac{1}{2}d_{i+1}}{\frac{1}{2}d_i + \frac{1}{2}d_{i+1}} \leq \frac{\frac{3}{2}d_i - \frac{1}{2}d_{i+1}}{\frac{1}{2}d_i + \frac{1}{2}d_{i+1}} \stackrel{d_{i+1} > 0}{\leq} \frac{3d_i}{d_i} = 3.$$

Drugi slučaj se dokazuje analogno.

$$\frac{|d_i| + |\mu|}{|\lambda|} \leq \frac{|d_i| + \frac{1}{2}|d_i - d_{i-1}|}{\frac{1}{2}|d_i + d_{i-1}|} = \frac{-d_i + \frac{1}{2}d_{i-1} - \frac{1}{2}d_i}{-\frac{1}{2}d_i - \frac{1}{2}d_{i-1}} \leq \frac{-\frac{3}{2}d_i + \frac{1}{2}d_{i-1}}{-\frac{1}{2}d_i - \frac{1}{2}d_{i-1}} \leq \frac{-3d_i}{-d_i} = 3.$$

□

*Dokaz korolara 2.7.* Pretpostavimo prvo da nema promjene predznaka u elementima na dijagonali tj.

$$d_{n-1} < \dots < d_1 < 0 \quad \text{ili} \quad 0 < d_{n-1} < \dots < d_1.$$

U oba slučaja tvrdnja vrijedi za  $\lambda_2, \dots, \lambda_{n-1}$ , po teoremu 2.6. U prvom slučaju je  $\mu_n = \lambda_n - d_{n-1} < 0$ , pa po teoremu 2.5 tvrdnja vrijedi i za  $\lambda_n$ . Ako  $\lambda_1$  nije svojstvena vrijednost najbliža nuli, onda imamo

$$|\lambda_1| > |\lambda_2| > |d_1|,$$

pa je

$$\frac{|d_1| + |\lambda_1 - d_1|}{|\lambda_1|} \leq \frac{|d_1| + |\lambda_1| + |d_1|}{|\lambda_1|} < \frac{3|\lambda_1|}{|\lambda_1|} = 3.$$

Analogno, u drugom slučaju je  $\mu_1 = \lambda_1 - d_1 > 0$ , pa po teoremu 2.5 tvrdnja vrijedi i za  $\lambda_1$ . Ako  $\lambda_n$  nije svojstvena vrijednost najbliža nuli, onda je

$$|\lambda_n| > |\lambda_{n-1}| > |d_{n-1}|$$

i

$$\frac{|d_{n-1}| + |\lambda_n - d_{n-1}|}{|\lambda_n|} \leq \frac{|d_{n-1}| + |\lambda_n| + |d_{n-1}|}{|\lambda_n|} < \frac{3|\lambda_n|}{|\lambda_n|} = 3.$$

Pretpostavimo sada da postoji promjena predznaka. Postoji najviše jedna promjena predznaka jer je  $d_1 > \dots > d_{n-1}$  i neka je  $d_j > 0 > d_{j+1}$ . Tada po teoremu 2.5 tvrdnja vrijedi za  $\lambda_1$  i  $\lambda_n$ , a za sve osim svojstvene vrijednosti  $\lambda_{j+1}$  tvrdnja vrijedi po teoremu 2.6. Ako  $\lambda_{j+1}$  nije najbliža nuli, onda je

$$|\lambda_{j+1}| > |\lambda_j| > |d_j| \quad \text{ili} \quad |\lambda_{j+1}| > |\lambda_{j+2}| > |d_{j+1}|.$$

Ako je u prvom slučaju najbliži pol  $d_j$  ili u drugom slučaju najbliži pol  $d_{j+1}$ , imamo

$$\frac{|d_j| + |\lambda_{j+1} - d_j|}{|\lambda_{j+1}|} \leq \frac{2|d_j| + |\lambda_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} < 3 \quad \text{ili} \quad \frac{|d_{j+1}| + |\lambda_{j+1} - d_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} \leq \frac{2|d_{j+1}| + |\lambda_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} < 3.$$

Ako je u prvom slučaju najbliži pol  $d_{j+1}$ , onda je

$$\begin{aligned} \frac{|d_{j+1}| + |\lambda_{j+1} - d_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} &\leq \frac{|d_{j+1} \pm \lambda_{j+1}| + |\lambda_{j+1} - d_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} \leq \frac{2|\lambda_{j+1} - d_{j+1}| + |\lambda_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} \\ &\leq \frac{2|\lambda_{j+1} - d_j| + |\lambda_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} \leq \frac{3|\lambda_{j+1}| + 2|d_j|}{|\lambda_{j+1}|} < 5. \end{aligned}$$

Analogno, ako je u drugom slučaju najbliži pol  $d_j$ , onda je

$$\begin{aligned} \frac{|d_j| + |\lambda_{j+1} - d_j|}{|\lambda_{j+1}|} &\leq \frac{|d_j \pm \lambda_{j+1}| + |\lambda_{j+1} - d_j|}{|\lambda_{j+1}|} \leq \frac{2|\lambda_{j+1} - d_j| + |\lambda_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} \\ &\leq \frac{2|\lambda_{j+1} - d_{j+1}| + |\lambda_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} \leq \frac{3|\lambda_{j+1}| + 2|d_{j+1}|}{|\lambda_{j+1}|} < 5. \end{aligned}$$

□

## Točnost svojstvenih vektora

*Dokaz teorema 2.12.* Neka su  $x$  i  $\tilde{x}$  definirani s (2.14) i (2.21), respektivno. Tvrdnja očito vrijedi za  $x_n = \tilde{x}_n = -1$ . Za  $\tilde{x}_i$  imamo

$$\begin{aligned} x_i(1 + \varepsilon_{x_i}) = \tilde{x}_i &= fl\left(-\frac{\zeta_i}{\mu}\right) = -\frac{\zeta_i}{\mu(1 + \kappa_\mu \varepsilon_M)}(1 + \varepsilon_1) = -\frac{\zeta_i}{\mu} \frac{(1 + \varepsilon_1)(1 - \kappa_\mu \varepsilon_M)}{1 - (\kappa_\mu \varepsilon_M)^2} \\ &= x_i \frac{1 + (\varepsilon_1 - \kappa_\mu \varepsilon_M) - \kappa_\mu \varepsilon_1 \varepsilon_M}{1 - (\kappa_\mu \varepsilon_M)^2}. \end{aligned}$$

Kad zanemarimo članove reda  $O(\varepsilon_M^2)$  dobivamo

$$\tilde{x}_i = x_i(1 + \varepsilon_{x_i}), \quad |\varepsilon_{x_i}| = |\varepsilon_1 - \kappa_\mu \varepsilon_M| \leq (1 + |\kappa_\mu|)\varepsilon_M.$$

Za  $j \notin \{i, n\}$  rješavamo

$$x_j(1 + \varepsilon_{x_j}) = \tilde{x}_j = \frac{\zeta_j}{((d_j - d_i)(1 + \varepsilon_2) - \mu(1 + \kappa_\mu \varepsilon_M))(1 + \varepsilon_3)}(1 + \varepsilon_4)$$

po  $\varepsilon_{x_j}$ , pri čemu zanemarujemo članove reda  $O(\varepsilon_M^2)$  i više. Dobivamo

$$\begin{aligned} \frac{\zeta_j}{d_j - \lambda} \frac{1}{1 - \varepsilon_{x_j}} &= \frac{\zeta_j}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_2 + \varepsilon_3) - \mu(1 + \kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_3)} \frac{1}{1 - \varepsilon_4} \\ \frac{1}{d_j - \lambda} \frac{1}{1 - \varepsilon_{x_j}} &= \frac{1}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_2 + \varepsilon_3 - \varepsilon_4) - \mu(1 + \kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_3 - \varepsilon_4)} \\ 1 - \varepsilon_{x_j} &= \frac{d_j - (d_i + \mu) + (d_j - d_i)(\varepsilon_2 + \varepsilon_3 - \varepsilon_4) - \mu(\kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_3 - \varepsilon_4)}{d_j - \lambda} \\ \varepsilon_{x_j} &= \frac{(d_j - d_i)(-\varepsilon_2 - \varepsilon_3 + \varepsilon_4) + \mu(\kappa_\mu \varepsilon_M + \varepsilon_3 - \varepsilon_4)}{d_j - \lambda}, \end{aligned}$$

pa je

$$\tilde{x}_j = x_j(1 + \varepsilon_{x_j}), \quad |\varepsilon_{x_j}| \leq \frac{|d_j - d_i| + |\mu|}{|d_j - \lambda|} (|\kappa_\mu| + 3)\varepsilon_M.$$

Ako je  $\text{sign}(d_j - d_i) = -\text{sign}(\mu)$ , onda je

$$\frac{|d_j - d_i| + |\mu|}{|d_j - \lambda|} = \frac{|d_j - d_i - \mu|}{|d_j - \lambda|} = \frac{|d_j - \lambda|}{|d_j - \lambda|} = 1.$$

Ako je  $\text{sign}(d_j - d_i) = \text{sign}(\mu)$ , onda, budući da je  $d_i$  najbliži pol vrijednosti  $\lambda$ , imamo

$$|\mu| \leq \frac{1}{2}|d_j - d_i|,$$

pa je

$$\frac{|d_j - d_i| + |\mu|}{|d_j - \lambda|} \leq \frac{|d_j - d_i - \mu|}{|d_j - d_i| - |\mu|} \leq \frac{\frac{3}{2}|d_j - d_i|}{\frac{1}{2}|d_j - d_i|} = 3.$$

Sve zajedno,

$$|\varepsilon_{x_k}| \leq 3(|\kappa_\mu| + 3)\varepsilon_M, \quad k = 1, \dots, n.$$

□

### Točnost $A_i^{-1}$

*Dokaz teorema 2.13.* Za ne-nul elemente matrice  $A_i^{-1}$ , osim elementa  $b$ , imamo

$$fl([A_i^{-1}]_{jj}) = \frac{1}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_1)}(1 + \varepsilon_2), \quad j \notin \{i, n\}, \quad (5.3)$$

$$fl([A_i^{-1}]_{ji}) = fl([A_i^{-1}]_{ij}) = \frac{-\zeta_j}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_3)\zeta_i(1 + \varepsilon_4)}(1 + \varepsilon_5), \quad j \notin \{i, n\}, \quad (5.4)$$

$$fl([A_i^{-1}]_{ni}) = fl([A_i^{-1}]_{in}) = \frac{1}{\zeta_i}(1 + \varepsilon_6), \quad (5.5)$$

gdje je  $|\varepsilon_k| \leq \varepsilon_M$ , za  $k = 1, \dots, 6$ . Opet zanemarujemo članove reda  $O(\varepsilon_M^2)$  i više.

(5.3):

$$\begin{aligned} [A_i^{-1}]_{jj}(1 + \varepsilon_{jj}) &= \frac{1}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_1)}(1 + \varepsilon_2) = \frac{1}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_1 - \varepsilon_2)} \\ &= [A_i^{-1}]_{jj}(1 - \varepsilon_1 + \varepsilon_2), \end{aligned}$$

pa imamo

$$fl([A_i^{-1}]_{jj}) = [A_i^{-1}]_{jj}(1 + \varepsilon_{jj}), \quad |\varepsilon_{jj}| = |-\varepsilon_1 + \varepsilon_2| \leq 2\varepsilon_M.$$

(5.4):

$$\begin{aligned} [A_i^{-1}]_{ij}(1 + \varepsilon_{ij}) &= \frac{-\zeta_j}{(d_j - d_i)(1 + \varepsilon_3)\zeta_i(1 + \varepsilon_4)}(1 + \varepsilon_5) \\ &= \frac{-\zeta_j}{(d_j - d_i)\zeta_i}(1 - \varepsilon_3 - \varepsilon_4 + \varepsilon_5) \\ &= [A_i^{-1}]_{ij}(1 - \varepsilon_3 - \varepsilon_4 + \varepsilon_5), \end{aligned}$$

pa imamo

$$fl([A_i^{-1}]_{ij}) = [A_i^{-1}]_{ij}(1 + \varepsilon_{ij}), \quad |\varepsilon_{ij}| = |-\varepsilon_3 - \varepsilon_4 + \varepsilon_5| \leq 3\varepsilon_M.$$

(5.5): Odmah imamo

$$fl([A_i^{-1}]_{in}) = [A_i^{-1}]_{in}(1 + \varepsilon_6), \quad |\varepsilon_6| \leq \varepsilon_M.$$

Sve zajedno, za sve elemente matrice  $A_i^{-1}$ , osim elementa  $b = [A_i^{-1}]_{ii}$  vrijedi

$$fl([A_i^{-1}]_{jk}) = [A_i^{-1}]_{jk}(1 + \varepsilon_{jk}), \quad |\varepsilon_{jk}| \leq 3\varepsilon_M.$$

□

Dokaz teorema 2.14.

(i) Za  $k \in \{1, \dots, n\}, k \neq i$  imamo

$$\begin{aligned} fl\left(\frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}\right) &= \frac{\zeta_k^2(1 + \varepsilon_1)}{(d_k - d_i)(1 + \varepsilon_2)}(1 + \varepsilon_3) = \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_1 - \varepsilon_2 + \varepsilon_3) \\ &= \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_k), \quad |\varepsilon_k| \leq 3\varepsilon_M. \end{aligned}$$

U sumi

$$\sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}$$

imamo  $(i - 1)$  član, pa se zbrajanje vrši  $(i - 2)$  puta. Svi članovi u sumi su istog predznaka, pa je

$$fl\left(\sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}\right) = \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_4), \quad |\varepsilon_4| \leq (i + 1)\varepsilon_M.$$

Analogno,

$$fl\left(\sum_{k=i+1}^{n-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}\right) = \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_5), \quad |\varepsilon_5| \leq (n - i + 1)\varepsilon_M.$$

Sada imamo

$$b + \delta b = \frac{1}{\zeta_i^2} \left( -a(1 + \varepsilon_a) + \sum_{k=1}^{i-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_4) + \sum_{k=i+1}^{n-1} \frac{\zeta_k^2}{d_k - d_i}(1 + \varepsilon_5) \right) (1 + \varepsilon_6),$$

uz  $|\varepsilon_a| \leq \varepsilon_M, |\varepsilon_5| \leq 4\varepsilon_M$  pa je

$$|\delta b| \leq \frac{1}{\zeta_i^2} \left( |a| + \left| \sum_{j=1}^{i-1} \frac{\zeta_j^2}{d_j - d_i} \right| + \left| \sum_{j=i+1}^{n-1} \frac{\zeta_j^2}{d_j - d_i} \right| \right) (n + 5)\varepsilon_M,$$

tj.

$$|\delta b| \leq \frac{1}{\zeta_i^2} (|a| + |z_1^T D_1^{-1} z_1| + |z_2^T D_2^{-1} z_2|) (n + 5)\varepsilon_M.$$

(ii) Iz relacija (2.13) i (2.19) i dijela (i) slijedi

$$\begin{aligned} |k_b| &= \frac{|\delta b|}{|b|} \frac{1}{\varepsilon_M} \leq \frac{\frac{1}{\xi_i^2} (|a| + |z_1 D_1^{-1} z_1^T| + |z_2 D_2^{-1} Z_2^T|) (n+5) \varepsilon_M}{\frac{1}{\xi_i^2} |-a + z_1 D_1^{-1} z_1^T + z_2 D_2^{-1} Z_2^T|} \frac{1}{\varepsilon_M} \\ &\leq (n+5) \frac{|a| + |z_1 D_1^{-1} z_1^T| + |z_2 D_2^{-1} Z_2^T|}{|-a + z_1 D_1^{-1} z_1^T + z_2 D_2^{-1} Z_2^T|}. \end{aligned}$$

□

## Točnost bisekcije

**Teorem 5.2** ([10]). *Neka je  $A$  streličasta matrica definirana u (2.1). Točnost računanja svojstvene vrijednosti  $\lambda \in \sigma(A)$  bisekcijom je dana izrazom*

$$|\tilde{\lambda} - \lambda| \leq \eta(\lambda),$$

gdje je

$$\eta(\lambda) = 1.06n(|\alpha| + |\lambda| + \sum_{j=1}^{n-1} |\zeta_j|) \varepsilon_M.$$

*Dokaz.* S  $\tilde{f}_A$  ćemo označiti funkciju  $f_A$  izračunatu s greškom zaokruživanja tj.

$$\tilde{f}_A(x) = fl(f_A(x)), \quad x \in \mathbb{R}.$$

Prvo dokazujemo pomoćnu tvrdnju.

**Tvrdnja.** Za  $n > 2$ ,  $\varepsilon_M < 0.001$  i  $n\varepsilon_M < 0.1$  postoji simetrična matrica  $H \in \mathbb{R}^{n \times n}$  takva da vrijedi

$$\tilde{f}_A(\lambda) = f_{A+H}(\lambda)$$

i

$$\begin{aligned} |h_{nn}| &\leq 1.06n(|\alpha| + |\lambda|) \varepsilon_M, \\ |h_{in}| = |h_{ni}| &\leq 1.06n|\zeta_i| \varepsilon_M, \quad i = 1, \dots, n-1, \end{aligned}$$

a ostali elementi od  $H$  su nula.

*Dokaz.* Vidjeti [10].

□

Dakle, kada u aritmetici s pomičnim zarezom izračunamo  $f_A(\lambda)$ , dobijemo istu vrijednost koju bi dobili egzaktnim računom, ali s malo perturbiranom matricom  $A + H$ . Prema korolaru 1.5, takva perturbacija može pomaknuti svojstvene vrijednosti za najviše

$$|\lambda_k(A + H) - \lambda_k(A)| \leq \|H\|_2, \quad k = 1, \dots, n. \quad (5.6)$$

Općenito za matricu  $G \in \mathbb{R}^{n \times n}$  vrijedi

$$\|G\|_2 \leq \sqrt{\|G\|_1 \|G\|_\infty}.$$

Budući da je  $H$  simetrična, vrijedi

$$\|H\|_2 \leq \|H\|_\infty.$$

Iz tvrdnje i definicije norme  $\|\cdot\|_\infty$  slijedi

$$\|H\|_\infty \leq 1.06n(|\alpha| + |\lambda| + \sum_{j=1}^{n-1} |\zeta_j|)\varepsilon_M. \quad (5.7)$$

Iz (5.6) i (5.7) slijedi tvrdnja. □

**Lema 5.3** ([7, Korolar 4.7, Lema 4.1]). *Neka su  $A$  i  $\lambda_{\max}$  definirane u (2.1) i (2.24), respektivno, te neka je  $\lambda_k \in \sigma(A)$ . Tada vrijedi*

$$\frac{|\tilde{\lambda}_k - \lambda_k|}{|\lambda_{\max}|} \leq 1.06n(\sqrt{n} + 1)\varepsilon_M.$$

*Posebno,*

$$\frac{|\tilde{\lambda}_{\max} - \lambda_{\max}|}{|\lambda_{\max}|} \leq 1.06n(\sqrt{n} + 1)\varepsilon_M.$$

*Dokaz.* Prema teoremu 5.2,

$$\begin{aligned} \frac{|\tilde{\lambda}_k - \lambda_k|}{|\lambda_{\max}|} &\leq \frac{1.06n}{|\lambda_{\max}|} \left( |\alpha| + |\lambda_k| + \sum_{j=1}^{n-1} |\zeta_j| \right) \varepsilon_M \\ &\leq \frac{1.06n}{|\lambda_{\max}|} \left( \|A\|_\infty + |\lambda_k| \right) \varepsilon_M \\ &\leq 1.06n \left( \frac{\sqrt{n} \|A\|_2}{|\lambda_{\max}|} + \frac{|\lambda_k|}{|\lambda_{\max}|} \right) \varepsilon_M \\ &\leq 1.06n(\sqrt{n} + 1)\varepsilon_M. \end{aligned}$$



Pritom smo koristili

$$\left(|\alpha| + \sum_{j=1}^{n-1} |\zeta_j|\right) \leq \|A\|_\infty \leq \sqrt{n}\|A\|_2 = \sqrt{n}|\lambda_{\max}|, \quad |\lambda_k| \leq |\lambda_{\max}|.$$

□

*Dokaz korolara 2.18.* Iz

$$\tilde{\lambda}_{\max} = \lambda_{\max}(1 + k_{\lambda_{\max}} \varepsilon_M)$$

slijedi

$$|k_{\lambda_{\max}}| \varepsilon_M \leq \frac{|\tilde{\lambda}_{\max} - \lambda_{\max}|}{|\lambda_{\max}|}.$$

Iz leme 5.3 slijedi

$$|k_{\lambda_{\max}}| \varepsilon_M \leq \frac{|\tilde{\lambda}_{\max} - \lambda_{\max}|}{|\lambda_{\max}|} \leq 1.06n(\sqrt{n} + 1)\varepsilon_M,$$

pa je

$$|k_{\lambda_{\max}}| \leq 1.06n(\sqrt{n} + 1).$$

□

*Dokaz korolara 2.19.* Iz

$$\tilde{\lambda}_k = \lambda_k(1 + k_{\lambda_k} \varepsilon_M)$$

slijedi

$$|k_{\lambda_k}| \varepsilon_M \leq \frac{|\tilde{\lambda}_k - \lambda_k|}{|\lambda_k|} = s \cdot \frac{|\tilde{\lambda}_k - \lambda_k|}{|\lambda_{\max}|}.$$

Iz leme 5.3 slijedi

$$|k_{\lambda_k}| \varepsilon_M \leq s \cdot \frac{|\tilde{\lambda}_k - \lambda_k|}{|\lambda_{\max}|} \leq s \cdot 1.06n(\sqrt{n} + 1)\varepsilon_M,$$

pa je

$$|k_{\lambda_k}| \leq s \cdot 1.06n(\sqrt{n} + 1).$$

□

### Točnost svojstvenih vrijednosti matrice $A_i$

**Lema 5.4** ([7, Teorem 5.3]). *Neka je  $A_i^{-1}$  matrica iz (2.12),  $\nu_{\max}$  njena po modulu najveća svojstvena vrijednost definirana u 2.25 te neka je*

$$\hat{\nu}_{\max} = \nu_{\max}(1 + k_{\nu_{\max}} \varepsilon_M), \quad |k_{\nu_{\max}} \varepsilon_M| < 1$$

*odgovarajuća svojstvena vrijednost matrice  $(\widetilde{A_i^{-1}})$ . Tada vrijedi*

$$|k_{\nu_{\max}}| \leq 3\sqrt{n} + \frac{(n+5)}{|\nu_{\max}|} \cdot \frac{|a| + |z_1^T D_1^{-1} z_1| + |z_2^T D_2^{-1} z_2|}{\zeta_i^2}.$$

*Dokaz.* Prema teoremu 2.13, možemo pisati

$$(\widetilde{A_i^{-1}}) = A_i^{-1} + \delta A_i^{-1},$$

gdje je

$$\begin{aligned} \|\delta A_i^{-1}\|_2 &\leq \left\| \begin{bmatrix} |D_1^{-1}| & |w_1| & 0 & 0 \\ |w_1^T| & 0 & |w_2^T| & 1/|\zeta_i| \\ 0 & |w_2| & |D_2^{-1}| & 0 \\ 0 & 1/|\zeta_i| & 0 & 0 \end{bmatrix} \right\|_2 \cdot 3\varepsilon_M + \left\| \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & |\delta b| & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \right\|_2 \\ &\leq \| |A_i^{-1}| \|_2 \cdot 3\varepsilon_M + |\delta b| \leq \sqrt{n} \|A_i^{-1}\|_2 \cdot 3\varepsilon_M + |\delta b|. \end{aligned}$$

Prema teoremu 2.14 imamo

$$\|\delta A_i^{-1}\|_2 \leq \|A_i^{-1}\|_2 \cdot 3\varepsilon_M + \frac{1}{\zeta_i^2} (|a| + |z_1^T D_1 z_1| + |z_2^T D_2 z_2|) (n+5) \varepsilon_M.$$

$\hat{\nu}_{\max}$  i  $\nu_{\max}$  su najveće svojstvene vrijednosti matrica  $(\widetilde{A_i^{-1}})$  i  $A_i^{-1}$ , respektivno, pa vrijedi

$$|\hat{\nu}_{\max} - \nu_{\max}| = \|(\widetilde{A_i^{-1}})\|_2 - \|A_i^{-1}\|_2 \leq \|\delta A_i^{-1}\|_2.$$

Slijedi

$$|\nu_{\max} k_{\nu_{\max}}| \varepsilon_M \leq \|\delta A_i^{-1}\|_2 \leq \sqrt{n} \|A_i^{-1}\|_2 \cdot 3\varepsilon_M + \frac{(n+5)}{\zeta_i^2} (|a| + |z_1^T D_1 z_1| + |z_2^T D_2 z_2|) \varepsilon_M.$$

Konačno,

$$|k_{\nu_{\max}}| \leq 3\sqrt{n} + \frac{(n+5)}{|\nu_{\max}|} \frac{|a| + |z_1^T D_1 z_1| + |z_2^T D_2 z_2|}{\zeta_i^2}.$$

□

**Lema 5.5** ([7, Teorem 5.4]). *Neka vrijede uvjeti teorema 5.4 i neka, uz oznake iz teorema 2.14, vrijedi*

$$|\kappa_b| \leq C.$$

Tada je

$$|k_{v_{\max}}| \leq \sqrt{n} \max\{3, C\}.$$

*Dokaz.* Prema dokazu leme 5.4

$$\begin{aligned} \|\delta A_i^{-1}\|_2 &\leq \left\| \begin{bmatrix} |D_1^{-1}| & |w_1| & 0 & 0 \\ |w_1^T| & |b| & |w_2^T| & 1/|\zeta_i| \\ 0 & |w_2| & |D_2^{-1}| & 0 \\ 0 & 1/|\zeta_i| & 0 & 0 \end{bmatrix} \right\|_2 \cdot \max\{3, C\} \varepsilon_M \\ &\equiv \| |A_i^{-1}| \|_2 \cdot \max\{3, C\} \varepsilon_M \\ &\leq \sqrt{n} \| A_i^{-1} \|_2 \cdot \max\{3, C\} \varepsilon_M. \end{aligned}$$

Također, vrijedi

$$|\hat{v}_{\max} - v_{\max}| = \|(\widetilde{A_i^{-1}})\|_2 - \|A_i^{-1}\|_2 \leq \|\delta A_i^{-1}\|_2,$$

pa imamo

$$|v_{\max} k_{v_{\max}}| \varepsilon_M \leq \|A_i^{-1}\|_2 \leq \sqrt{n} \|A_i^{-1}\|_2 \cdot \max\{3, C\} \varepsilon_M.$$

Slijedi

$$|k_{v_{\max}}| \leq \sqrt{n} \max\{3, C\}.$$

□

*Dokaz teorema 2.20.* Slijedi direktno iz leme 5.4 i leme 5.5. □

**Lema 5.6** ([7, Lema 5.1]). *Neka je  $A_i^{-1}$  definirana s (2.20). Tada za  $k \in \{1, \dots, n\}$ ,  $k \neq i$  vrijedi*

$$\frac{|\zeta_k|}{|\zeta_i| |d_k - d_i|} \leq \|A_i^{-1}\|_2.$$

*Dokaz.* Vrijedi

$$\|A_i^{-1}\|_2 \geq \|A_i^{-1}e_k\|_2 = \sqrt{\frac{1}{(d_k - d_i)^2} + \frac{\zeta_k^2}{\zeta_i^2(d_k - d_i)^2}} \geq \frac{|\zeta_k|}{|\zeta_i||d_k - d_i|}.$$

□

*Dokaz teorema 2.21.* Množeći matricu  $\tilde{A}_i = fl(A_i)$  dijagonalnom matricom

$$\begin{bmatrix} (1 + \varepsilon_a)^{1/2}I_{n-1} & 0 \\ 0 & (1 + \varepsilon_a)^{-1/2} \end{bmatrix}$$

s lijeva i s desna dobivamo

$$\begin{aligned} & \begin{bmatrix} (1 + \varepsilon_a)^{1/2}I_{i-1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & (1 + \varepsilon_a)^{1/2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (1 + \varepsilon_a)^{1/2}I_{n-i-1} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & (1 + \varepsilon_a)^{-1/2} \end{bmatrix} \\ & \begin{bmatrix} D_1(I + E_1) & 0 & 0 & z_1 \\ 0 & 0 & 0 & \xi_i \\ 0 & 0 & D_2(I + E_2) & z_2 \\ z_1^T & \xi_i & z_2^T & a(1 + \varepsilon_a) \end{bmatrix} \\ & \begin{bmatrix} (1 + \varepsilon_a)^{1/2}I_{i-1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & (1 + \varepsilon_a)^{1/2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (1 + \varepsilon_a)^{1/2}I_{n-i-1} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & (1 + \varepsilon_a)^{-1/2} \end{bmatrix} \\ & = \begin{bmatrix} D_1(I + E_1)(1 + \varepsilon_a) & 0 & 0 & z_1 \\ 0 & 0 & 0 & \xi_i \\ 0 & 0 & D_2(I + E_2)(1 + \varepsilon_a) & z_2 \\ z_1^T & \xi_i & z_2^T & a \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Dakle, perturbacije u  $a$  možemo prikazati kao perturbacije u  $D_1$  i  $D_2$ . Tada je

$$k_{v_{\max}} \leq 6 \left( \sqrt{n} + \frac{1}{|v_{\max}|} \frac{|z_1^T D_1^{-1} z_1| + |z_2 D_2^{-1} z_2|}{\zeta_i^2} \right) \quad (5.8)$$

Sada korištenjem leme 5.6 i, dijeljenjem svakog člana  $\frac{\zeta_k^2}{\zeta_i^2|d_k - d_i|}$  u (5.8) odgovarajućim  $\frac{|\zeta_k|}{|\zeta_i||d_k - d_i|}$ , dobivamo

$$k_{v_{\max}} \leq 6 \left( \sqrt{n} + \frac{1}{\zeta_i} \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq i}}^{n-1} |\zeta_k| \right) \leq 6 \left( \sqrt{n} + (n-2) \frac{1}{\zeta_i} \max_{\substack{k=1, \dots, n-1 \\ k \neq i}} |\zeta_k| \right).$$

□

*Dokaz leme 2.22.* Rješavamo

$$\begin{aligned}\mu(1 + k_\mu \varepsilon_M) &= fl\left(\frac{1}{v_{\max}(1 + k_\nu \varepsilon_M)}\right) \\ \mu(1 + k_\mu \varepsilon_M) &= \frac{1}{v_{\max}(1 + k_\nu \varepsilon_M)}(1 + \varepsilon_1) \\ \mu(1 + k_\mu \varepsilon_M) &= \frac{1}{v_{\max}}(1 - k_\nu \varepsilon_M + \varepsilon_1) \\ |k_\mu| \varepsilon_M &\leq |k_\nu| \varepsilon_M + |\varepsilon_1| \leq (|k_\nu| + 1) \varepsilon_M \\ |k_\mu| &\leq |k_\nu| + 1.\end{aligned}$$

□

*Dokaz leme 3.1.* Za veličinu  $\zeta$  iz (3.10) imamo

$$\begin{aligned}\zeta(1 + \varepsilon_\zeta) &= fl(\zeta) = \frac{(a_{pp} - a_{qq})(1 + \varepsilon_1)}{2a_{pq}(1 + \varepsilon_2)}(1 + \varepsilon_3) = \frac{a_{pp} - a_{qq}}{2a_{pq}}(1 + \varepsilon_1 - \varepsilon_2 + \varepsilon_3) \\ &= \zeta(1 + \varepsilon_1 - \varepsilon_2 + \varepsilon_3),\end{aligned}$$

pa je

$$|\varepsilon_\zeta| \leq |\varepsilon_1| + |\varepsilon_2| + |\varepsilon_3| \leq 3\varepsilon_M.$$

Neka je sada

$$\tau_1 = \sqrt{\zeta^2 + 1}.$$

Računamo

$$\begin{aligned}\tau_1(1 + \varepsilon_{\tau_1}) &= \sqrt{((\zeta(1 + \varepsilon_\zeta))^2(1 + \varepsilon_4) + 1)(1 + \varepsilon_5)(1 + \varepsilon_6)} \\ \tau_1^2(1 + 2\varepsilon_{\tau_1}) &= \zeta^2(2\varepsilon_\zeta + \varepsilon_4 + \varepsilon_5 + 2\varepsilon_6) + (\varepsilon_5 + 2\varepsilon_6) \\ \tau_1^2 2|\varepsilon_{\tau_1}| &\leq \zeta^2(1 + 2|\varepsilon_\zeta| + |\varepsilon_4| + |\varepsilon_5| + 2|\varepsilon_6|) + (1 + |\varepsilon_5| + 2|\varepsilon_6|) \\ &\leq (\zeta^2 + 1)10\varepsilon_M.\end{aligned}$$

Dakle,

$$fl(\sqrt{\zeta^2 + 1}) = \sqrt{\zeta^2 + 1}(1 + \varepsilon_{\tau_1}), \quad |\varepsilon_{\tau_1}| \leq 5\varepsilon_M.$$

Konačno imamo

$$\begin{aligned}\tau(1 + \varepsilon_\tau) &= fl(\tau) = \frac{\text{sign}(\zeta)}{(|\zeta| + \sqrt{\zeta^2 + 1}(1 + \varepsilon_{\tau_1}))(1 + \varepsilon_7)}(1 + \varepsilon_8) \\ \frac{1 - \varepsilon_\tau}{\tau} &= \frac{1}{\text{sign}(\zeta)} \left( |\zeta|(1 + \varepsilon_7 - \varepsilon_8) + \sqrt{\zeta^2 + 1}(1 + \varepsilon_{\tau_1} + \varepsilon_7 - \varepsilon_8) \right) \\ |\tau||\varepsilon_\tau| &\leq |\zeta|(|\varepsilon_7| + |\varepsilon_8|) + \sqrt{\zeta^2 + 1}(|\varepsilon_{\tau_1}| + |\varepsilon_7| + |\varepsilon_8|) \\ &\leq (|\zeta| + \sqrt{\zeta^2 + 1})7\varepsilon_M.\end{aligned}$$

Dakle,

$$|\varepsilon_\tau| \leq 7\varepsilon_M.$$

□

*Dokaz teorema 3.2.* Neka je

$$\tau_2 = \sqrt{\tau^2 + 1}.$$

Računamo

$$\begin{aligned}\tau_2(1 + \varepsilon_{\tau_2}) &= \sqrt{((\tau(1 + \varepsilon_\tau))^2(1 + \varepsilon_1) + 1)(1 + \varepsilon_2)(1 + \varepsilon_3)} \\ \tau_1^2(1 + 2\varepsilon_{\tau_2}) &= \tau^2(2\varepsilon_\tau + \varepsilon_1 + \varepsilon_2 + 2\varepsilon_3) + (\varepsilon_2 + 2\varepsilon_3) \\ \tau_1^2 2|\varepsilon_{\tau_2}| &\leq \tau^2(1 + 2|\varepsilon_\tau| + |\varepsilon_1| + |\varepsilon_2| + 2|\varepsilon_3|) + (1 + |\varepsilon_2| + 2|\varepsilon_3|) \\ &\leq (\tau^2 + 1)18\varepsilon_M\end{aligned}$$

gdje smo koristili tvrdnju leme 3.1:  $|\varepsilon_\tau| \leq 7\varepsilon_M$ . Dakle,

$$fl(\sqrt{\tau^2 + 1}) = \sqrt{\tau^2 + 1}(1 + \varepsilon_{\tau_2}), \quad |\varepsilon_{\tau_2}| \leq 9\varepsilon_M.$$

Sada uz (3.12) dobivamo

$$c(1 + \varepsilon_c) = fl(c) = \frac{1}{\sqrt{\tau^2 + 1}(1 + \varepsilon_{\tau_2})}(1 + \varepsilon_4) = c(1 - \varepsilon_{\tau_2} + \varepsilon_4),$$

pa onda i

$$|\varepsilon_c| \leq |\varepsilon_{\tau_2}| + |\varepsilon_4| \leq 10\varepsilon_M. \quad (5.9)$$

Iz (3.12) imamo

$$s(1 + \varepsilon_s) = fl(s) = \frac{\tau(1 + \varepsilon_\tau)}{\sqrt{\tau^2 + 1}(1 + \varepsilon_{\tau_2})}(1 + \varepsilon_5) = s(1 + \varepsilon_\tau - \varepsilon_{\tau_2} + \varepsilon_5),$$

pa korištenjem (5.9) i leme 3.1 dobivamo

$$|\varepsilon_s| \leq |\varepsilon_\tau| + |\varepsilon_{\tau_2}| + |\varepsilon_5| \leq 17\varepsilon_M.$$

□

# Bibliografija

- [1] Golub G. H., *Some modified matrix eigenvalue problems*, SIAM Rev. 15, 318-334 (1973).
- [2] Golub G. H. i Van Loan C. F., *Matrix computations*, Johns Hopkins University Press, 1996.
- [3] Wilkinson J. H., *The algebraic eigenvalue problem*, Oxford University Press, 1988.
- [4] Demmel J. i Veselić K., *Jacobi's method is more accurate than QR*.
- [5] Matejaš J., *Accuracy of the Jacobi method on scaled diagonally dominant hermitian matrices*.
- [6] Gu M. i Eisenstat S. C., *A Divide-and-Conquer Algorithm for the Symmetric Tridiagonal Eigenproblem*, SIAM J. Matrix Anal. Appl. 16.1, Jan. 1995, pp.172-191.
- [7] Jakovčević Stor N., *Točan rastav svojstvenih vrijednosti streličastih matrica i primjene*, Doktorska disertacija, Sveučilište u Zagrebu, 2011.
- [8] Jakovčević Stor N., Slapničar I., i Barlow J. L., *Accurate eigenvalue decomposition of arrowhead matrices and applications*, Linear Algebra Appl, 2015, DOI:10.1016/j.laa.2013.10.007.
- [9] Parlett B. N., *The symmetric eigenvalue problem*, Prentice-Hall Inc., Englewood Cliffs, N.J., 1980.
- [10] O'Leary D. P. i Stewart G. W., *Computing the eigenvalues and eigenvectors of symmetric arrowhead matrices*, J. Comput. Phys. 90.2, 1990, pp.497-505.
- [11] Drmač Z., *Numerička matematika*, 2010.





# Sažetak

U ovom radu prezentiramo novu metodu za spektralnu dekompoziciju simetričnih matrica reda 3 i 4, koja se bazira na algoritmu *aheig* (ArrowHEead EIGenvalues/eigenvectors) za spektralnu dekompoziciju streličastih matrica.

U poglavlju 1 uvodimo osnovne pojmove i rezultate koje kasnije koristimo. Zatim detaljno opisujemo i analiziramo algoritam *aheig* (poglavlje 2), te ga kombiniramo s Jacobijevim rotacijama (poglavlje 3) kako bi dobili algoritam za spektralnu dekompoziciju simetričnih matrica reda 3 i 4 (poglavlje 4).

Prilažemo Matlab kodove svih opisanih algoritama, te dajemo odgovarajuće primjere.



# Summary

We present a new method for the spectral decomposition of symmetric matrices of order 3 and 4, which is based on the algorithm *aheig* (ArrowHEead EIGenvalues/eigenvectors) for the spectral decomposition of arrowhead matrices.

In Chapter 1 we give some basic definitions and results. Then we describe and analyze the *aheig* algorithm (Chapter 2) and combine it with Jacobi rotations (Chapter 3) to get an algorithm for the spectral decomposition of symmetric matrices of order 3 and 4 (Chapter 4).

We implement all the presented algorithms in Matlab and show some interesting examples.



# Životopis

Marija Kranjčević je rođena je 10. svibnja 1992. u Zagrebu, gdje je završila osnovnu i srednju školu. Tijekom osnovnog i srednjeg obrazovanja sudjelovala je na mnogim natjecanjima iz matematike i fizike, ostvarujući značajne uspjehe među kojima su dva prva mjesta na Državnom natjecanju iz fizike (2006. i 2008.), te brončana medalja na Međunarodnoj prirodoslovnoj olimpijadi mladih (*International Junior Science Olympiad*, Taiwan 2007.) Nakon završetka XV. gimnazije 2010. godine, upisala je Preddiplomski sveučilišni studij Matematika na Prirodoslovno-matematičkom fakultetu Sveučilišta u Zagrebu, a zatim 2013. godine i Diplomski sveučilišni studij Primijenjena matematika. Za vrijeme studija je sudjelovala na tri ljetne škole (*International Summer School in Mathematics for Young Students*, Lyon 2012, *Design and security of cryptographic algorithms and devices for real-world applications*, Šibenik 2014. i *4th Lisbon Machine Learning School*, Lisabon 2014.) te provela deset tjedana radeći na projektu pod naslovom Towards a hybrid parallelization of Chebyshev Filtered Subspace Iteration u sklopu *Jülich Supercomputing Centre Guest student programme on Scientific Computing*, Jülich 2014. S rezultatom tog projekta je sudjelovala na konferenciji *SIAM Computational Science and Engineering*, Salt Lake City 2015. kao jedna od osam finalista natjecanja *5th BGCE Student Paper Prize*.