

# 対称行列の固有値問題に対する Sylvester 二分法の精度保証

2009SE055 平野 由莉

指導教員：杉浦洋

## 1 はじめに

本研究では、対称三重対角行列式の固有値を Sylvester 二分法により求め、後退誤差解析により精度保証を行う。プログラムを作成し、数値実験により、その効果を実証し、Sylvester 二分法による精度保証の特性を分析する。

## 2 Sylvester の慣性則

定理 2.1(Sylvester[1])

対称行列  $A$  を合同変換  $A \rightarrow PAP^T = D$  により、対角行列  $D$  に変換し、 $D$  の正の対角成分の数を  $p$ 、負の対角成分の数を  $m$  とする。このとき、 $p, m$  は合同変換によらず一定である。//

この  $p, m$  を  $A$  の符号数という。

この定理からただちに次の定理が導かれる。

系 2.1 対称行列の正の固有値の数、負の固有値の数は、それぞれ  $A$  の符号数  $p, m$  と等しい。//

## 3 修正 Cholesky 分解

正則な対角行列  $A$  の修正コレスキー分解は、

$$A = LDL^T,$$
$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ l_{21} & 1 & & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ l_{n1} & \dots & l_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix},$$
$$D = \begin{pmatrix} d_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & d_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & d_n \end{pmatrix}$$

である [2]。  $L$  が正則なら  $A \rightarrow L^{-1}AL^{-T} = D$  は合同変換ゆえ、修正 Cholesky 分解で  $A$  の符号数かわかる。この  $L, D$  を求めるアルゴリズムを示す。

$j = 1, 2, 3, \dots, n$  の順に、

$k = 1, 2, \dots, j-1$  の順で、

$$c_k = d_k l_{jk};$$
$$d_j = a_{jj} - \sum_{k=1}^{j-1} c_k l_{jk};$$

$i = j+1, j+2, \dots, n$  の順で、

$$l_{ij} = \frac{a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} c_k l_{jk}}{d_j}; \quad (1)$$

この計算量は、 $\frac{1}{6}n^3 + O(n^2)$ flops である。//

修正 Cholesky 分解は、 $d_j = 0$  となると式 (1) での割り算が生じて破綻する。また、 $|d_j|$  が小さいと式 (1) で  $|l_{ij}|$  が大きくなり、後で述べる定理により固有値の包囲区間幅が大きくなる。これを改善する方法が対角ピボッティングである。//

### 3.1 対角ピボッティング

0 ピボットを回避するための対角ピボッティングについて説明する。

対称行列  $A$  の修正 Cholesky 分解を

$$A = LDL^T = L(DL^T) = LU, \quad U = DL^T$$

と解釈すれば、 $A$  の LU 分解と考えられる。

対角ピボッティングは、 $Q = P$  とし、 $PAQ^T$  を  $A$  の合同変換とする。これにより、 $PAP^T$  は対称となり、

$$PAP^T = LDL^T$$

と修正 Cholesky 分解される。

対角ピボッティングにより、すべての対角成分が 0 にならないかぎり、0 ピボットが発生せず、アルゴリズムが頑健になる。また、 $P$  は置換行列であるため、合同変換は丸め誤差を発生しない。//

## 4 Sylvester 二分法のアルゴリズム

与えられた  $\lambda$  に対して、 $A - \lambda I$  の正の符号数を  $p(\lambda)$  とする。 $A$  の固有値を

$$\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n$$

とすると、 $A - \lambda I$  の固有値は  $\lambda_i - \lambda (1 \leq i \leq n)$  であるから、

$$p(\lambda) : \lambda_i - \lambda > 0 \text{ となる } \lambda_i \text{ の数.}$$

である。目標の固有値を  $\lambda_i$  とすると

$$\begin{cases} p(\lambda) < i \implies \lambda \geq \lambda_i \\ p(\lambda) \geq i \implies \lambda < \lambda_i \end{cases}$$

である。これを用いて、Sylvester 二分法のアルゴリズムにより、任意の精度で  $\lambda_i$  が包囲できる。すなわち、 $A$  の固有値を大きい順に  $\lambda_1 > \lambda_2 > \dots > \lambda_n$  とし、第  $i$  番の固有値  $\lambda_i$  を求める Sylvester 二分法のアルゴリズムは以下のようなになる [3]。

(0)  $\lambda_i$  を含む初期区間を  $[a_0, b_0]$  とする。

許容誤差  $\epsilon > 0$  を与える。  $k = 0$  とする。

(1)  $c = \frac{a_k + b_k}{2}$  とし、

$$\begin{cases} p(c) < i \implies [a_{k+1}, b_{k+1}] = [c, b_k], \\ p(c) \geq i \implies [a_{k+1}, b_{k+1}] = [a_k, c]. \end{cases}$$

(2)  $b_{k+1} - a_{k+1} \geq \epsilon$  ならば,  $k \rightarrow k+1$  として (1) へ.

(3) 区間  $[a_{k+1}, b_{k+1}] \ni \lambda_i$  を出力.

## 5 Sylvester 二分法の精度保証

### 5.1 修正 Cholesky 法の後退誤差解析

$A - \lambda I$  に対する修正 Cholesky のアルゴリズムは次と同値

$j = 1, 2, 3, \dots, n$  の順に,

$$d_j = a_{jj} - \lambda - \sum_{k=1}^{j-1} d_k l_{jk}^2;$$

$i = j+1, j+2, \dots, n$  の順で,

$$l_{ij} = \frac{a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} d_k l_{ik} l_{jk}}{d_j}; //$$

これを機械計算した結果を  $\tilde{l}_{ij}, \tilde{d}_j$  と書き,

$$\begin{aligned} \tilde{L} &= (\tilde{l}_{ij}), \tilde{D} = \text{diag}(\tilde{d}_j), \\ \tilde{A} &= \tilde{L}\tilde{D}\tilde{L}^T, \Delta A = \tilde{A} - A \end{aligned}$$

とすると,

$$\|\Delta A\|_{\infty} \leq \|\tilde{L}\| \|\tilde{D}\| \|\tilde{L}^T\|_{\infty} \gamma_{n+1}. \quad (2)$$

ここで, 行列  $B = (b_{ij})$  のとき  $|B| = (|b_{ij}|)$  を表す. また,  $\gamma_k = ku/(1-ku)$  であり,  $u = 2^{-53}$  は丸め誤差である. 式 (2) は, 次のように変形でき, 右辺の計算量は  $O(n^2)$  である.

$$\|\Delta A\|_{\infty} \leq \|\tilde{L}\| \|\tilde{D}\| \|\tilde{L}^T|e\|_{\infty} \gamma_{n+1}. \quad (3)$$

ここで,  $e = (1, 1, \dots, 1)^T$  である. //

### 5.2 Sylvester 二分法の精度保証

以上の結果より次の定理を得る. ここで,  $A$  の大きい方から  $i$  番目の固有値を  $\lambda_i(A)$  と書く.

**定理 5.1** 機械計算による  $A - \lambda I$  の桁数を  $\tilde{p}(\lambda)$  とする. このとき, 次の不等式が成立する.

$$\begin{aligned} \lambda_i(A) &\geq \lambda - \delta(\lambda), \\ \lambda_{i-1}(A) &< \lambda + \delta(\lambda). \end{aligned}$$

ここで,

$$\delta(\lambda) = \gamma_{n+1} \|\tilde{L}\| \|\tilde{D}\| \|\tilde{L}^T|e\|_{\infty} .//$$

**定理 5.2** Sylvester 二分法の機械計算で得られた  $\lambda_i(A)$  の「包圍区間」を  $(a, b)$  とする. このとき,

$$\lambda_i(A) \in [a - \delta(a), b + \delta(b)].// \quad (4)$$

表 1 Sylvester 二分法による結果

k	$\lambda_k$	$ \text{mid}[\lambda_k] - \lambda_k $	$\text{rad}[\lambda_k]$
1	$4.47 \cdots \times 10^1$	$1.56 \times 10^{-13}$	$3.41 \times 10^{-13}$
2	5.04...	$1.78 \times 10^{-15}$	$1.84 \times 10^{-13}$
3	1.87...	$5.33 \times 10^{-15}$	$9.77 \times 10^{-14}$
4	1.00...	$4.66 \times 10^{-15}$	$8.64 \times 10^{-14}$
5	$6.43 \cdots \times 10^{-1}$	$2.11 \times 10^{-15}$	$6.92 \times 10^{-14}$
6	$4.65 \cdots \times 10^{-1}$	$2.16 \times 10^{-15}$	$6.98 \times 10^{-14}$
7	$3.66 \cdots \times 10^{-1}$	$1.67 \times 10^{-16}$	$6.81 \times 10^{-14}$
8	$3.07 \cdots \times 10^{-1}$	$1.72 \times 10^{-15}$	$6.83 \times 10^{-14}$
9	$2.73 \cdots \times 10^{-1}$	$7.22 \times 10^{-16}$	$6.82 \times 10^{-14}$
10	$2.55 \cdots \times 10^{-1}$	$2.22 \times 10^{-16}$	$6.82 \times 10^{-14}$

## 6 数値実験

数値実験によく用いられる Frank 行列

$$A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad a_{ij} = \min\{i, j\}$$

を取り上げる. また, 次数は  $n = 10$  とする. そして, 結果を表 1 に示す. 表 1 で "k" は固有値番号, " $\lambda_k$ " は固有値,  $\lambda I$  は Sylvester 二分法で計算された  $\lambda_k$  の包圍区間であり, " $\text{mid}[\lambda I]$ " はその中心, " $\text{rad}[\lambda I]$ " はその半径である. すべての固有値の包圍に成功した.

対角ピボティングを用いない修正 Cholesky 法でも, すべての固有値の包圍に成功した. しかし, 首座小行列の固有値と一致する  $\lambda_2, \lambda_4, \lambda_5, \lambda_8$  では, 包圍区間が極端に広くなり, 精度保証の品質が劣化した. これは,  $|\tilde{L}|$  のノルムが大きくなるのが原因である. //

## 7 おわりに

本研究では, 対称行列の固有値を求める Sylvester 二分法により, 固有値を精度保証付きで計算するアルゴリズムを作成し, Mathematica 上に実装した.

1. 修正 Cholesky 分解の後退誤差解析を研究した.
  2. Sylvester 二分法の出力を 1 により補正し, 固有値の厳格な包圍範囲を計算した.
  3. 修正 Cholesky 法が 0 ピボットのため破綻する条件を明らかにした.
  4. 0 ピボットを回避するため, 対角ピボティング付き修正 Cholesky 法を作成した.
  5. 数値実験により, 2, 4 の効果を確認した.
- 今後の課題としては, さらに頑健な修正 Cholesky 分解を構成することである.

## 参考文献

- [1] 東海大学数学教室:『線形代数学』. 東海大学出版会.
- [2] 杉浦洋:『数値計算の基礎と応用—数値解析学への入門—』. サイエンス社, 1997.
- [3] W.Kahan: ACCURATE EIGENVALUES OF A SYMMETRIC TRI-DIAGONAL MATRIX, CS41, Computer Science Dpt, Stanford University, 1966.