

電子計算機のプログラミングに関する研究 IV

永 原 茂

沢 井 喜 作

A Study of Programming in the Electronic Computer IV

Sigeru NAGAHARA

Kisaku SAWAI

We obtained the programs which are used in the calculatuin of all eigen-values and all eigen-vectors of unsymmetrical matrix by Jacobi's method and are used in the electronic computer of FACOM 202. (the Institute of Solid State Physics, Tokyo University).

われわれは電子計算機のプログラミングに関する研究 I に於いて対称性をもつエルミット型のマトリックスのすべての固有値, 固有ベクトルを出す計算のプログラミングを作った。今度は非対称性をもつ場合について考案した。

方法: 回転法によった。

対称でない一般の形式の行列にまで Jacobi の回転法を押しひろめた。すなわち任意の行列がユニタリ変換によって三角行列に変えられるという Schur の定理を根拠にするものである。すなわち任意の n 元正方行列を A とするとき, n 元ユニタリ行列 T を適当にえらんで

$$T^*AT = \begin{pmatrix} \lambda_1 & b_{12} & b_{13} & \dots & b_{1n} \\ 0 & \lambda_2 & b_{23} & \dots & b_{2n} \\ 0 & 0 & \lambda_3 & \dots & b_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{pmatrix}$$

のようになしうるのである。

ここに T^* は T の共役転置行列である。

Jacobi の回転法のように二つずつの座標軸の間でユニタリ変換を左下非対角線要素 a_{mk} を 0 にするに行かない, これをくりかえして左下要素を全部 0 にするに持っていかうとするのである。

$S_{(km)}$ を k 行 m 行と k 列 m 列との交点以外では対角要素 = 1 非対角要素 = 0 であり, 上記交点では

$$\begin{pmatrix} S_{kk} & S_{km} \\ S_{mk} & S_{mm} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & -\bar{c} \\ e & a \end{pmatrix}$$

となる行列であるとする。(a は実数 c は複素数で $a^2 + c\bar{c} = 1$ である)

$$B = S_{(km)}^* A S_{(km)}$$

を作って, B において m 行 k 列要素 b_{mk} が 0 になるように a, c をえらぶ。 m, k をすべての番号にいわたらせ, 左下要素を全部 0 にするようにするのである。具体的に変換後には b_{ij} は以下のようになる。

$$b_{ik} = a a_{ik} + c a_{im} \quad (i \neq k, m)$$

$$b_{im} = -c a_{ik} + a a_{im}$$

$$b_{kj} = a a_{kj} + c a_{mj} \quad (j \neq k, m)$$

$$b_{mj} = -c a_{kj} + a a_{mj}$$

$$m > k \quad b_{kk} = a^2 a_{kk} + |c|^2 a_{mm} + a c a_{km} + a c \bar{a}_{mk}$$

$$b_{km} = a^2 a_{km} - |c|^2 a_{mk} + a \bar{c} (a_{mm} - a_{kk})$$

$$b_{kk} = a^2 a_{kk} - c^2 a_{mm} + a c (a_{mm} - a_{kk})$$

$$b_{mm} = a^2 a_{mm} + |c|^2 a_{kk} - a c a_{km} - a \bar{c} a_{mk}$$

そこで

$$\mu = c/a \text{ として}$$

$$b_{mk} \rightarrow 0 \text{ にするようになると,}$$

$$a_{km} \mu^2 - (a_{mm} - a_{kk}) \mu - a_{mk} = 0 \text{ を満足する } \mu \text{ をとればよい。}$$

$$\text{すなわち } \mu = \frac{1}{2} \{ (a_{mm} - a_{kk}) \pm$$

$$\sqrt{(a_{mm} - a_{kk})^2 + 4 a_{km} a_{mk}} \}$$

$$\text{ゆえに } a = \left[1 + |\mu|^2 \right]^{-\frac{1}{2}}$$

$$c = \mu a \quad [a^2 + c\bar{c} = 1 \text{ 条件}]$$

とればよい。

c が real の場合には, 回転法は

$$b_{kk} = a^2 a_{kk} + c^2 a_{mm} + a c (a_{km} + a_{mk})$$

$$= a_{kk} + c^2 \left[(a_{mm} - a_{kk}) + \frac{1}{\mu} (a_{km} + a_{mk}) \right]$$

$$b_{km} = a^2 a_{km} - c^2 a_{mk} + a c (a_{mm} - a_{kk})$$

$$= a_{km} + c^2$$

$$\left[-(a_{km} + a_{mk}) + \frac{1}{\mu} (a_{mm} - a_{kk}) \right]$$

$$b_{mk} = 0$$

$$b_{mm} = a^2 a_{mm} + c^2 a_{mk} - a c (a_{km} + a_{mk})$$

$$= a_{mm} - c^2$$

$$\left[(a_{mm} - a_{kk}) + \frac{1}{\mu} (a_{km} + a_{mk}) \right]$$

k, mをかえながらこれをつぎつぎにくりかえして目的に近づこうとするのである。

固有ベクトルは

$$B_1 \cdot B_2 \cdot B_3 \dots$$

によって得られる。

以下 flow diagram をかく。

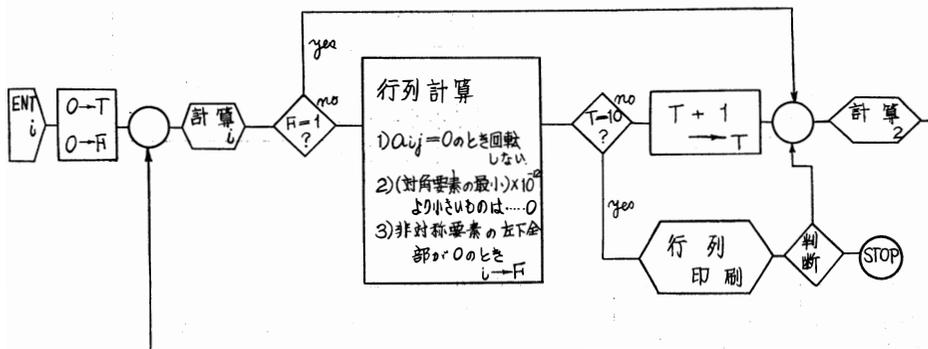


Fig. 2. Flow Diagram 1.

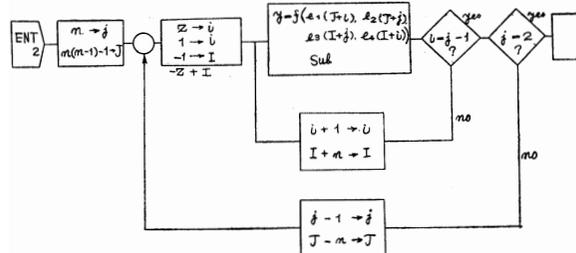


Fig. 2. Flow Diagram 2.

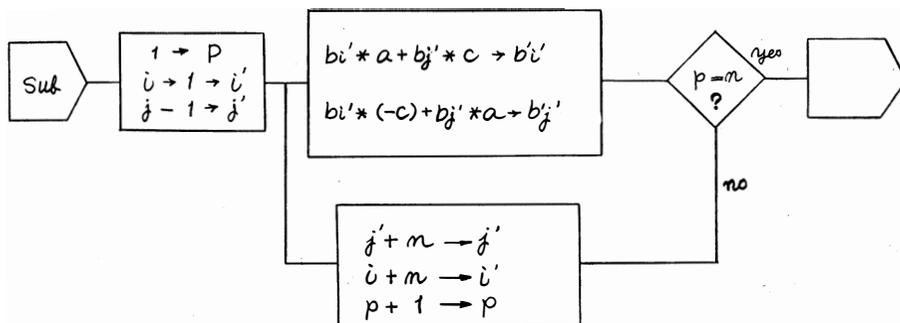


Fig. 3. Flow Diagram 3.

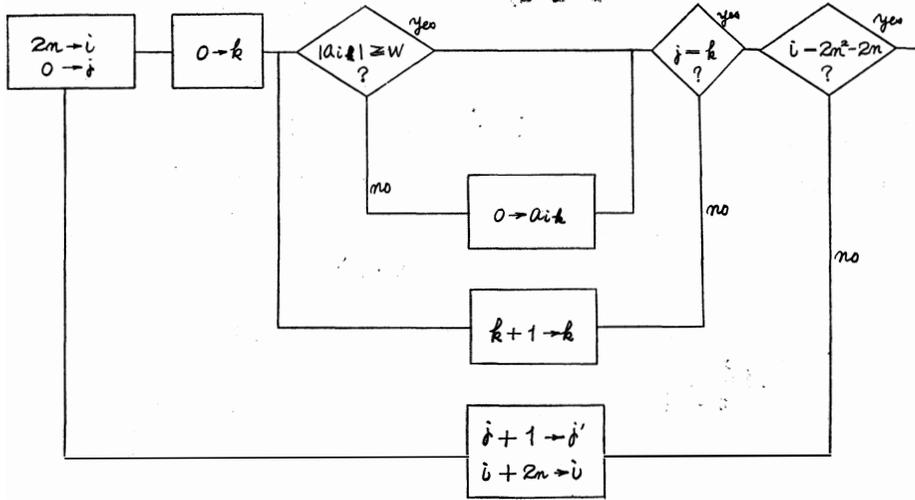


Fig. 4. Flow Diagram 4.

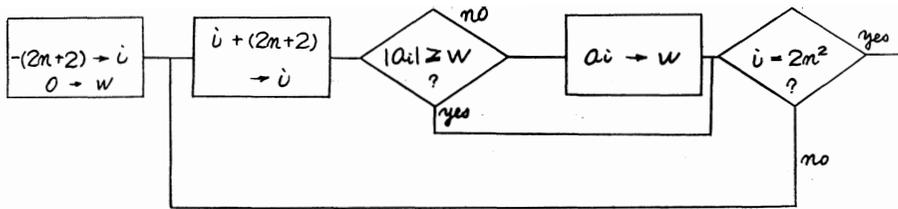


Fig. 5. Flow Diagram 5.

次にそのプログラムをかく。

プログラム

- (j, je.)
- (p8, bi. 10)
- bk. v+n1-2)
- bj. n+2)
- (p4, blk. n)
- xk. p20)
- xk. p21)
- xk. p22)
- xk. p23)
- xk. p24)
- xk. p25)
- bnj. 2)
- bk. v-2-n)
- bi. 0)
- (p5, bi. 2)
- blk. n)
- (p20, rj.)

- xnk. 0)
- ani.)
- t. w)
- v. w)
- t. w1)
- (p21, ri.)
- km. p10)
- xnk. 0)
- vj.)
- v. p34)
- a. w1)
- y.)
- t. w1)
- r. w)
- k. s+3)
- a. w1)
- jl. s+2)
- an. w1)
- d. p32)

t.	u)	jn.	p39)
yn.)	bi.)
t.	w)	bj.)
v.	w)	bk.)
a.	p31)	r.	e1)
y.)	xnk.	0)
t.	w1)	ti.)
r.	p31)	r.	e2)
d.	w1)	(p24, tj.)
t.	a)	r.	e3)
v.	u)	xnk.	0)
t.	c)	ti.)
v.	c)	(p25. xlni.)
t.	c ²)	(p10, xni.	1)
xi.	s+4)	blnj.)
xj.	s+4)	zlmj.	s+3)
xk.	s+4)	jmn.	p6)
jn.	p40)	jl.	p5)
bi.)	jnm.	p6)
(p6, blj.)	blnj.	2)
bk.)	zlmj.	s+2)
(p22, ri.)	zlj.	p4)
xnk.	0)	bi.	n)
aj.)	r.	p34)
t.	w4)	t.	w)
d.	u)	(p2, bni.	n+2)
a.	w)	r.	w)
v.	c2)	yn.	0)
t.	w5)	t.	w1)
xnk.	0)	ri.	v)
ai.)	yn.)
t.	e1)	an.	w1)
(p23, rj.)	k.	s+3)
an.	w5)	ri.	v)
t.	e2)	t.	w)
r.	w)	zlmni.	p2)
d.	u)	r.	w)
an.	w4)	km.	s+4)
v.	c2)	sn.	4096+36)
xnk.	0)	yn.)
ai.)	t.	w)
t.	e3)	bi.	j)
xi.	s+4)	xi.	p9)
xj.	s+4)	bi.	n+n+n-n1)
xk.	s+4)	bnj.)

(p1, bli.	n1)	jmn.	p6+1)
blj.	2)	bi.	n-2)
xj.	s+3)	(p2, blj.	2)
xnj.	0)	blk.	2)
bnk.)	rk.	b)
(p3, blk.)	v.	a)
xni.	v)	t.	w6)
rk.)	rj.	b)
yn.)	v.	c)
an.	w)	a.	w6)
kn.	s+6)	t.	w7)
xi.	s+3)	rk.	b)
bi.	p8+1)	vn.	c)
xi.	p9)	t.	w6)
bi.)	rj.	b)
jl.	s+3)	v.	a)
xni.	v)	a.	w6)
xlmk.)	tj.	b)
xnj.	0)	r.	w7)
blnk.)	tk.	b)
zlk.	p3)	zlni.	p2)
blni.	n1-n)	jl.	p40)
zlmni.	p1)	[p2/p40]	
bmi.	p8)	(p39, jl.)
zlni.	s+4)	bk.	n-2)
blni.	1)	blni.	n+2)
xi.	p8)	blnj.	n+2)
(p9, jl.	p8+1)	(p1, bli.	n)
ela.	q)	blj.	n)
? (el,	2!)	ri.	v)
(e2,	2!)	y.	a)
(e3,	2!)	t.	w6)
(w,	2!)	rj.	v)
(w1,	2!)	v.	c)
(w4,	2!)	a.	w6)
(w5,	2!)	t.	w7)
(p34,	#4)	ri.	v)
(p32,	#2)	vn.	c)
(p31,	#1)	t.	w6)
(a,	2!)	rj.	v)
(c,	2!)	v.	a)
(c2,	2!)	j.	v)
(u,	2!)	r.	w7)
[e1~e3/w~w5/p1~p5/p7~p38/c2/u]		ti.	v)
(p40, jl.)	zlnk.	p1)
bmj.	p6+2)	bmj.	p6+2)

jmn. p6+1)
 bi. n-2)
 (p2, blj. 2)
 blk. 2)
 rk.)
 v. a)
 t. w6)
 rj.)
 v. c)
 a. w6)
 t. w7)
 rk.)
 vn. c)
 t. w6)
 rj.)
 v. a)
 a. w6)
 tj.)

r. w7)
 tk.)
 zlni. p2)
 jl. p39)
 ? (w6, 2!) (w7, 2!)
 [w6/w7/p1~p2] [p39/a/c/]e.o*)

本研究は、東京大学物性研究所電子計算機室で
FACOM-202- の電子計算機を使用した時の実際のプ
 ログラムである。

同計算機室長井上謙蔵氏、同室の高橋秀知氏、清水
 公子氏、中川雅子氏に大変に御世話になり、このプロ
 グラミングの大半はその指導によったのであることを
 記してその御厚情を深く感謝する次第である。

またこの機会を与えられた 東大教授 柿内賢信 博士
 (物性研究所) にはいろいろと御指導御厚情を頂きま
 して深く感謝を捧げる次第であります。

(昭和40.10.30受付)