

Def H Matr. It gennere sc

$$H = \begin{bmatrix} A & -G \\ -Q & -A^* \end{bmatrix}$$

$$\begin{array}{l} G = G^* \\ Q = Q^* \end{array}$$

$$JH = (fH)^* = -H^* J$$

$$J = \begin{bmatrix} 0 & I_n \\ -I_n & 0 \end{bmatrix}$$

cioè, definendo

$$\langle v, w \rangle = V^* JW, \text{ s.t. } \langle v, h(w) \rangle = -\langle h(v), w \rangle$$

Def: Si dice simplettico se è ortogonale rispetto a

qualsiasi prodotto scalare, cioè $\langle v, w \rangle = \langle Sv, Sw \rangle$ $\forall v, w$

$$V^* JW = V^* S^* JSw$$

$$J = STJS.$$

Some esempi: si matrici simplettiche e ortogonal:

1) $\text{diag} \begin{pmatrix} Q & 0 \\ 0 & Q \end{pmatrix}$, $Q = Q^* \in \mathbb{C}^{n \times n}$

2) Given (K_{n+k})

$$\begin{array}{c|ccccc} & c & & & & -s \\ \hline s & & c & & & \\ & -c & & & & \\ \hline & & & c & & \\ & & & -c & & \\ \hline & & & & c & \\ & & & & -c & \\ \hline \end{array}$$

3) also $U = \begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix}$ take the $\begin{bmatrix} U_1^\top & U_2^\top \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix} = 0$

$$U_1^\top U_2 = U_2^\top U_1$$

$$\Leftrightarrow U_2 U_1^{-1} = (U_2 U_1^{-1})^\top$$

$$U = \begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix} \quad \text{is a basis of the form } \begin{bmatrix} 1 \\ X \end{bmatrix}$$

$$X = X^* = U_2 U_1^{-1}$$

Se $\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix}$ è una base o.n. di questo sottospazio, cioè $(U_1^\top U_2^\top) \begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix} = I$

Allora

$$\begin{bmatrix} U_1 & -U_2 \\ U_2 & U_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} U & JU \end{bmatrix}$$

Ci interessano anche simple Hecke e se lepongo perché vorrei un algoritmo QR-like che preservi Hamiltoniani:

Lemme:

$H \mapsto S^{-1}HS$ preserva Hamiltonianità se S simplettica

dim: le ipotesi sono

$$(1) JH = -H^*J \quad , \quad S^*JS = J \quad (2)$$

Lo faccio

$$JS^{-1}HS = -S^*H^*S^{-1}J$$



$$(3) \quad S^{-1}JS^{-1}H = H^*S^{-1}JS^{-1}$$

(1) implica (3) per op: H Hamiltoniano se e solo se

$$S^{-*}JS^{-1} = J \quad (\Leftrightarrow)$$

$$J = S^* JS$$

moltiplicando per S^* e S

Q

E lo vorremo anche con cambi di base ortogonali, per

stabilità: $\|h\| = \|Qv\|$ se Q ortogonale...

(di Sv , le metrici simplettiche non assicurano nulli di simile.

Per esempio $\begin{bmatrix} - & M \\ 0 & - \end{bmatrix}$ è simplettica

$$\begin{bmatrix} - & 0 \\ M & - \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & M \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & M \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ -1 & M-M \end{bmatrix}$$

"Lamb trick": Il metodo con nome di Schur "isochrone"

produce base $\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \end{bmatrix}$ del sottosp. inv. stabile

come le prime colonne $Q(:, 1:n)$ della Q prodotta da ordSCHUR

$$= \begin{bmatrix} U_1 & -U_2 \\ U_2 & U_1 \end{bmatrix}$$

$$U = \begin{bmatrix} U_1 & * \\ U_2 & * \end{bmatrix} \rightarrow \hat{U} = \begin{bmatrix} U_1 & -U_2 \\ U_2 & U_1 \end{bmatrix}$$

Dopo schur: $U^{-1}H(U) = T$ $H(U) = UT$

$$H \begin{bmatrix} U_1 & U_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} U_1 & U_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_{11} & T_{12} \\ T_{21} & T_{22} \end{bmatrix}$$

simmetrica

$$H U_i = U_i T_{ii}$$

$$\hat{U}^{\dagger} H \hat{U} = \begin{bmatrix} T_{ii} & * \\ 0 & -T_{ii}^* \end{bmatrix}$$

dov'essere così perché $\hat{U}^{-1} H \hat{U}$ è Hamiltoniana

dov'essere così perché $\hat{U}^{-1} H \hat{U}$ è invertibile rispetto a U

Gli autovalori di H sono $\text{eig}(T_{ii})$ e $\text{eig}(-T_{ii}^*)$,
che punti hanno la simmetria richiesta.

URV decomposition: conclusioni una decomposizione

$$H = U R V$$
 , con U, V ortosimplettiche

$$R = \begin{bmatrix} R_{11} & | & R_{12} \\ 0 & | & R_{22} \end{bmatrix}$$

. con R_{11}, R_{22}^* triang. sup.

(Occhio che R non è Hamiltoniana)

Se abbiamo trovato qualche decomposizione, allora

$$H^* = V^* R^* U^*$$

ma

$$H^* = -J H J^{-1} = J H J$$

$$U^* = J U^{-1} J$$

$$V^* = J V^{-1} J$$

$$\cancel{J H J} = \cancel{J V^{-1} J} R^* \cancel{J U^{-1} J}$$

$$H = V^{-1} \begin{bmatrix} -R_{22}^* & | & R_{12}^* \\ 0 & | & -R_{11}^* \end{bmatrix} U^{-1}$$

$$H^2 = U \begin{bmatrix} R_{11} & | & R_{12} \\ 0 & | & R_{22} \end{bmatrix} \cancel{V^{-1} \begin{bmatrix} -R_{22}^* & | & R_{12}^* \\ 0 & | & -R_{11}^* \end{bmatrix}} U^{-1} = U \begin{bmatrix} -R_{11} R_{22}^* & | & * \\ 0 & | & -R_{12} R_{11}^* \end{bmatrix} U^{-1}$$

$$\left(\begin{array}{c|c} \textcolor{green}{\times} & \textcolor{red}{\times} \\ \hline \textcolor{red}{\times} & \textcolor{green}{\times} \end{array} \right)^2 = \begin{array}{c} \textcolor{black}{\times} \\ \textcolor{black}{\times} \end{array}$$

(1) mult. \mathbf{P}^T per row

$$\text{diag}(Q, Q)$$

0 0 0	X X X X
X X X X	X X X X
X X Y X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X Y X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X

X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X Y X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X

$$\text{diag}(Q, Q)$$

0 0 0 0	0 0 0 0	X
X X X X	X X X X	X
X X Y X	X X X X	X
X X X X	X X X X	X
X X X X	X X Y X	X
X X X X	X X X X	X
X X X X	X X X X	X
X X X X	X X X X	X
X X X X	X X X X	X

0 0 0	X X X X
X X X X	X X X X
X X Y X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X
X X X X	X X X X

(2)

multiply per one
gives (-, n+1)

ripeto operando solo sulle colonne
2..n

$$\left[\begin{array}{c|ccccc}
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 \hline
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{mult. e deshe per blk diag } (Q, Q) \text{ che opisce solo su comp. 2:n}}$$

. Given $(n, 2n)$

. mult. e deshe per una matrice di righe per una matrice di colonne

$\text{diag}(Q_Q)$ che opisce su 2..n

$$\left[\begin{array}{c|ccccc}
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 \hline
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 \end{array} \right] \xrightarrow{\text{.}}$$

→

$$\left[\begin{array}{cccc|ccccc} x & x & x & x & x & x & x & x & x \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \hline x & x & x & x & x & x & x & x & x \\ x & x & x & x & x & x & x & x & x \\ x & x & x & x & x & x & x & x & x \end{array} \right] =$$

$$\left[\begin{array}{c|c} \text{trig.} & \text{Pienz} \\ \hline 0 & \text{Hessenberg} \\ & * \end{array} \right]$$

Si può continuare il processo e ottenere una R_{22}^* triangolare
entro chi Hessenberg. Ma se vogliamo solo conoscere gli
eigenvalori ci basta anche R_{22} Hessenberg.

→

Una volta che ho questi decomposti, posso
leggere immediatamente gli autovalori di H^2
(che vengono in coppia
(due vengono in coppia
con molte ripetizioni 2))

e un autovettore per ogni λ essi.

Faccio perche' un Arnoldi su H per ottenere λ presi autovettori, e ottengo breakdown al secondo step =0 da qui ricavo i due autovettori /autovalori

Per ottenere un metodo completamente stabile all'interno di servirebbe anche un modo stabile all'interno di calcolo gli autovalori di $-R_{11} R_{22}^*$

Se faccio il prodotto e poi faccio una forma di Schur,

calcolo gli autoveltri di $-R_{11} R_{22}^* + E$, $\|E\| \leq \|R_{11}\| \cdot \|R_{22}^*\| \cdot O(u)$,

non quelli $-(R_{11} + E_1)(R_{22} + E_2)^*$, $\|E_1\| \leq \|R_{11}\| \cdot O(u)$, $\|E_2\| \leq \|R_{22}\| \cdot O(u)$

E.S.: il QT calcola

$$\arg(A, E)$$

senza mai formare $E^{-1}A$,

ed è stabile all'indietro nel senso che produce

soluzioni esatte di

$$(E + \Delta E)^{-1}(A + \Delta A)$$

("product eigenvalue problems")