

$$(H_0 - E_0 J) \vec{C}_i + \sum_{k=1}^i (H_k - E_k J) \vec{C}_{i-k} = 0, \quad (10)$$

где $i = 0, 1, 2, \dots$; $\vec{C}_{-1} = 0$, J — единичная матрица, H_k — матрица с элементами $H_{ij}^{(k)}$.

Умножим уравнение (10) слева на матрицу-строку \vec{C}_0 и воспользуемся свойством самосопряженности. В результате для поправки i -го порядка E_i к энергии получаем следующее выражение:

$$E_i = \vec{C}_0 H_i \vec{C}_0 + \sum_{k=1}^{i-1} C_{i-k} (H_k - E_k J) \vec{C}_0. \quad (11)$$

Для поправки первого порядка к энергии первого уровня согласно (11) имеем

$$E_1 = \vec{C}_{01} H_1 \vec{C}_{01} \equiv H_{11}^{(1)}, \quad (12)$$

где $\vec{C}_{01} = (1, 0, \dots, 0)$.

Запишем уравнение (10) для случая $i=1$:

$$(H_0 - E_1 J) \vec{C}_1 + (H_1 - E_1 J) \vec{C}_{01} = 0. \quad (13)$$

Выбирая промежуточную нормировку

$$(\vec{C}, \vec{C}_{01}) = 1, \quad (14)$$

получаем

$$(\vec{C}_1, \vec{C}_{01}) = 0. \quad (15)$$

Согласно (15) первая компонента вектора \vec{C}_1 равна нулю, т. е. $C_{11} = 0$. Для определения остальных компонент вектора \vec{C}_1 воспользуемся уравнением (13). Заметим, что диагональная матрица $A = H_0 - E_1 J$ — особая, так как имеет нулевую первую строку. Однако вследствие того, что $C_{11} = 0$, нулевой элемент матрицы A , занимающий позицию (1,1), можно заменить произвольным числом, например единицей, и решение уравнения (13) от этого не изменится. После такой замены матрица A будет иметь обратную матрицу и вектор \vec{C}_1 можно получить, умножив уравнение (13) слева на обратную матрицу $(H_0 - E_1 J)^{-1}$, т. е.

$$\vec{C}_1 = (H_0 - E_1 J)^{-1} (E_1 J - H_1) \vec{C}_{01}. \quad (16)$$

Аналогично получим рекуррентное соотношение для поправки i -го порядка к собственному вектору

$$\vec{C}_i = (H_0 - E_i J)^{-1} \sum_{k=1}^i (E_k J - H_k) \vec{C}_{i-k}. \quad (17)$$

Метод вращений Якоби (МВЯ) и его связь с ТВ Рэлея — Шредингера. Полученные результаты показывают, что традиционная ТВ применительно к решению уравнения (5) представляет собой один из способов диагонализации матрицы, входящей в это уравнение. К сожалению, данный способ ограничивается матрицами с достаточно малыми недиагональными элементами, труден в алгоритмическом отношении ввиду громоздких выражений для поправок высоких порядков и мало пригоден для случая почти вырожденных состояний.

В то же время имеется много методов численной диагонализации эрмитовых матриц, специальные варианты которых могут

служить для оценки собственных значений и собственных векторов матрицы уравнения (5). Одним из надежных в численном отношении является метод вращений Якоби (МВЯ) [1], который позволяет диагонализировать эрмитовы матрицы путем умножения их на унитарные матрицы вращений. В случае вещественных симметрических матриц диагонализация осуществляется с помощью умножений на ортогональные матрицы плоских вращений.

Рассмотрим случай вещественных симметрических матриц. В основе МВЯ для таких матриц лежит преобразование подобия

$$\tilde{A} = T'_{ij} A T_{ij} \quad (18)$$

с ортогональной матрицей вращения следующего вида:

$$T_{ij} = \begin{bmatrix} 1 & & & 0 \\ \vdots & & & \\ \cos \theta_{ij} \dots & -\sin \theta_{ij} \dots & & \\ \vdots & & & \\ \sin \theta_{ij} \dots & \cos \theta_{ij} \dots & & \\ 0 & & & 1 \end{bmatrix} \begin{array}{l} i\text{-я строка} \\ \\ j\text{-я строка} \\ \\ \end{array} \quad (19)$$

В результате преобразования (18) изменяются строки и столбцы с номерами i, j исходной матрицы A так, что аннулируются элементы, стоящие в позиции (i, j) и (j, i) . Сферическая норма матрицы A при этом не изменяется (уменьшается сферическая норма недиагональных элементов исходной матрицы). В целом конечное число поворотов вида (19) характеризует уменьшение сферической нормы недиагональных элементов матрицы A . При этом произведение матриц вращений даст ортогональную матрицу T , столбцы которой являются собственными векторами матрицы A .

Формулы преобразования матричных элементов матрицы согласно [2] имеют вид:

$$\tilde{a}_{ii} = a_{ii} + a_{ij}t, \quad (20)$$

$$\tilde{a}_{jj} = a_{jj} - a_{ij}t, \quad (21)$$

$$\tilde{a}_{it} = 0, \quad t = s/c, \quad (22)$$

$$\begin{aligned} \tilde{a}_{ik} &= a_{ik} + s(a_{jk} - \tau a_{ik}) \\ &= \tilde{a}_{ki}, \quad k \neq i, j, \end{aligned} \quad (23)$$

$$\begin{aligned} \tilde{a}_{jk} &= a_{jk} - s(a_{ik} + \tau a_{jk}) \\ &= \tilde{a}_{kj}, \quad k \neq i, j, \end{aligned} \quad (24)$$

$$\tilde{a}_{lk} = a_{lk}, \quad l \neq i, j; \quad k \neq i, j, \quad (25)$$

$$\text{где } c = \cos \theta_{ij}, \quad s = \sin \theta_{ij}, \quad \tau = \text{tg}(\theta_{ij}/2), \quad (26)$$

$$\begin{aligned} \text{tg } 2\theta_{ij} &= 2a_{ij}(a_{ii} - a_{jj})^{-1}, \\ |\theta_{ij}| &\leq \pi/4. \end{aligned} \quad (27)$$

Пусть матрица A представлена в виде

$$A = A_0 + B, \quad (28)$$

$$\text{где } A_0 = \begin{bmatrix} \varepsilon_1 & & & 0 \\ & \varepsilon_2 & \dots & \\ & & \dots & \\ 0 & & & \varepsilon_n \end{bmatrix},$$

$$B = \begin{bmatrix} \alpha_{11}\alpha_{12} & \dots & \alpha_{1N} \\ \alpha_{21}\alpha_{22} & \dots & \alpha_{2N} \\ \dots & \dots & \dots \\ \alpha_{N1}\alpha_{N2} & \dots & \alpha_{NN} \end{bmatrix},$$

причем для элементов матриц A_0 и B справедливы следующие соотношения:

$$|\alpha_{ij}| \ll |e_i - e_j| \text{ для всех } i \neq j; i, j = 1, 2, \dots, N, \quad (29)$$

$$|\alpha_{ii}| \ll |e_i| \text{ для всех } i = 1, 2, \dots, N. \quad (30)$$

Матрицу B назовем возмущением матрицы A_0 . Для оценки собственных значений и собственных векторов матрицы A воспользуемся методом вращений Якоби.

Очевидно, что при условиях (29) и (30) углы поворотов согласно (27) будут малы $|s| \ll 1$. Исходя из (23) и (24) можно в нулевом приближении считать, что

$$\tilde{\alpha}_{ik} \approx \alpha_{ik}, \quad \tilde{\alpha}_{jk} \approx \alpha_{jk}, \quad k \neq i, j. \quad (31)$$

Поэтому, аннулируя последовательно все недиагональные элементы матрицы A , мы придем с точностью до s_{ij}^2 к почти диа-

гональной матрице с диагональными элементами

$$\lambda_i = \tilde{e}_i + \sum_{j \neq i}^N t_{ij} \alpha_{ij}, \quad (32)$$

$$\text{где } t_{ij} = \text{tg} \left[\frac{1}{2} \arctg \left(\frac{2\alpha_{ij}}{\tilde{e}_i - \tilde{e}_j} \right) \right],$$

$$\tilde{e}_i = e_i + \alpha_{ii}. \quad (33)$$

Полагая углы поворотов малыми $\text{tg} 2\theta_{ij} \approx 2\theta_{ij}$, мы согласно (32) сразу же приходим к формуле 2-го порядка ТВ Рэлея—Шредингера, а именно:

$$\lambda_i = e_i + \alpha_{ii} + \sum_{j \neq i}^N \frac{\alpha_{ij}^2}{e_i - e_j}. \quad (34)$$

Поэтому можно утверждать, что собственные значения, вычисленные по формуле (32), получаются с лучшей точностью, чем 2-й порядок ТВ Рэлея—Шредингера. Для получения собственных векторов необходимо последовательно перемножить ортогональные матрицы вращений вида (19).

ЛИТЕРАТУРА

1. Дж. Х. Уилкинсон. Алгебраическая проблема собственных значений. — М.: Наука, 1970. — 2. Уилкинсон, Райнш. Справочник алгоритмов на языке

АЛГОЛ. Линейная алгебра. — М.: Машиностроение, 1976.

Статья поступила 29 декабря 1985 г.

SUMMARY

A matrix perturbation theory is considered. A definition of smallness of a perturbation is introduced. Recurrence relations for calculation of any order corrections to a wave function and to an energy are obtained in frame of the customary Rayleigh — Schrödinger perturbation theory. A new variant of a matrix perturbation theory is suggested, which is based on the Jacobi rotation method. The new matrix perturbation theory in contrast with the Rayleigh — Schrödinger perturbation theory fits well both for sufficiently separated and close eigenvalues yielding orthonormality of approximate eigenfunctions.