

Lanczos method

Zegang Liu

University of Science and Technology of China

September 28, 2021

Lanczos 迭代法

Lanczos 迭代法是求解矩阵行列式的一种非常方便的方法，尤其是对于维数很大但是稀疏的矩阵，所以它在大尺度晶体的无序研究中被广泛使用。它的本质是将一个量子系统的哈密顿量映射到一个三对角矩阵中。首先，我们考虑一个哈密顿矩阵 H 和一个归一的初始态 $|f_0\rangle$ ，我们称其为种子态。接着，我们借助种子态的投影算符 $P_0 = |f_0\rangle\langle f_0|$ ，构造一个与种子态正交的态 $|F_1\rangle$ ：

$$|F_1\rangle = (1 - P_0)H|f_0\rangle = H|f_0\rangle - a_0|f_0\rangle, \quad (\text{A.1})$$

其中 $a_0 = \langle f_0|H|f_0\rangle$ 。然后将 $|F_1\rangle$ 态归一化，定义新的态 $|f_1\rangle$ ：

$$|f_1\rangle = \frac{1}{b_1}|F_1\rangle, \quad (\text{A.2})$$

其中 $b_1 = \sqrt{\langle F_1|F_1\rangle}$ 。用同样的方式，我们得到与 $|f_0\rangle$ 和 $|f_1\rangle$ 正交的态， $|F_2\rangle$ ：

$$\begin{aligned} |F_2\rangle &= (1 - P_1 - P_0)H|f_1\rangle \\ &= H|f_1\rangle - a_1|f_1\rangle - b_1|f_0\rangle, \end{aligned} \quad (\text{A.3})$$

这里 $P_1 = |f_1\rangle\langle f_1|$ ， $a_1 = \langle f_1|H|f_1\rangle$ 。类似的，我们将 $|F_2\rangle$ 态归一化，定义新的态 $|f_2\rangle$ ：

$$|f_2\rangle = \frac{1}{b_2}|F_2\rangle, \quad (\text{A.4})$$

Lanczos 迭代法

其中 $b_2 = \sqrt{\langle F_2|F_2\rangle}$ 。重复以上步骤 n 次，我们可以得到第 $n+1$ 个正交态：

$$|F_{n+1}\rangle = H|f_n\rangle - a_n|f_n\rangle - b_n|f_{n-1}\rangle. \quad (\text{A.5})$$

而对应的下一组的系数为：

$$b_{n+1} = \sqrt{\langle F_{n+1}|F_{n+1}\rangle}; \quad a_{n+1} = \langle f_{n+1}|H|f_{n+1}\rangle. \quad (\text{A.6})$$

如此，我们就可以在新的基矢 $(|f_0\rangle, |f_1\rangle, |f_2\rangle, \dots)$ 下，将哈密顿量 H 表示为一个三对角矩阵，如下：

$$H = \begin{pmatrix} a_0 & b_1 & & & \\ b_1 & a_1 & b_2 & & \\ & b_2 & a_2 & b_3 & \\ & & & \cdot & \cdot & \cdot \\ & & & & \cdot & \cdot \end{pmatrix}. \quad (\text{A.7})$$

三对角矩阵的一个最重要的特征就是能更简便地计算矩阵的行列式。这里我们

求解 G

$$G = (z - H)^{-1}, \langle f|G|f \rangle ?$$

- $f \rightarrow f_0$

$$z - \check{H}_c = \left(\begin{array}{c|cccccc} z - a_0 & -b_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ \hline -b_1 & z - a_1 & -b_2 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & -b_2 & z - a_2 & -b_3 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -b_3 & z - a_3 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & z - a_{L-1} & -b_L \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & -b_L & z - a_L \end{array} \right).$$

- $(z - H)^{-1}$

$$z - \check{H}_c = \begin{pmatrix} z - a_0 & B^{(1)T} \\ B^{(1)} & z - \check{H}_c^{(1)} \end{pmatrix}$$

求解 G

The inversion procedure that led to Equation (1) performed matrix block operations that operated on \mathbf{C} and \mathbf{D} first. Instead, if \mathbf{A} and \mathbf{B} are operated on first and \mathbf{D} and $\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C}$ are nonsingular,^[12] the result is

$$\begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} (\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C})^{-1} & -(\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{B}\mathbf{D}^{-1} \\ -\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C}(\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C})^{-1} & \mathbf{D}^{-1} + \mathbf{D}^{-1}\mathbf{C}(\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{B}\mathbf{D}^{-1} \end{bmatrix}.$$

$$z - \check{H}_c = \left(\begin{array}{c|cccccc} z - a_0 & -b_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ \hline -b_1 & z - a_1 & -b_2 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & -b_2 & z - a_2 & -b_3 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -b_3 & z - a_3 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & z - a_{L-1} & -b_L \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots & -b_L & z - a_L \end{array} \right).$$

$$[(z - \check{H}_c)^{-1}]_{00} = \left(z - a_0 - B^{(1)T} (z - \check{H}_c^{(1)})^{-1} B^{(1)} \right)^{-1} = (z - a_0 - b_1^2 [(z - \check{H}_c^{(1)})^{-1}]_{00})$$

求解 G

$\langle f_0 | G | f_0 \rangle$

$$\check{G}_c(z) = [(z - \check{H}_c)^{-1}]_{00} = \frac{1}{z - a_0 - \frac{b_1^2}{z - a_1 - \frac{b_2^2}{z - a_2 - \dots}}},$$

截断

$$z - a_n - t(z), \quad t(z) = \frac{1}{2}((z - a_\infty) - (z - a_\infty - 4b_\infty^2)) \quad (1)$$

在过去 Lanczos 方法大多是用来求局域态密度，当种子态取为只在实空间 \mathbf{r}_i 处有值的矢量：

$$|f_i\rangle = \begin{pmatrix} 0_{(1)} \\ 0_{(2)} \\ \vdots \\ 1_{(i)} \\ \vdots \\ 0_{(n)} \end{pmatrix}; \quad (\text{A.12})$$

其中右下角的 (n) 表示矢量元素对应的实空间位置。此时 Lanczos 所求的格林函数对应 i 位置处的局域态密度：

$$\rho_{\text{local}}(\mathbf{r}_i) = -\frac{1}{\pi} \text{Im} \langle f_i | G | f_i \rangle = -\frac{1}{\pi} \text{Im} \langle \mathbf{r}_i | G | \mathbf{r}_i \rangle. \quad (\text{A.13})$$

在此基础上，我们利用随机相位近似，将 Lanczos 方法应用于全局态密度的求解。我们将种子态定义为：

$$|f_r\rangle = \frac{1}{\sqrt{n}} \begin{pmatrix} e^{i2\pi\Delta_1} \\ e^{i2\pi\Delta_2} \\ \vdots \\ e^{i2\pi\Delta_i} \\ \vdots \\ e^{i2\pi\Delta_n} \end{pmatrix}, \quad (\text{A.14})$$

其中 Δ_i 为在 $[0, 1]$ 内的随机数。这时，

$$\begin{aligned}\langle f_r | G | f_r \rangle &= \frac{1}{n} (e^{-i2\pi\Delta_1} \langle f_1 | + e^{-i2\pi\Delta_2} \langle f_2 | + \dots) G (e^{i2\pi\Delta_1} |f_1\rangle + e^{i2\pi\Delta_2} |f_2\rangle + \dots) \\ &= \frac{1}{n} [\langle f_1 | G | f_1 \rangle + \langle f_2 | G | f_2 \rangle + \dots + \langle f_n | G | f_n \rangle \\ &\quad + e^{-i2\pi(\Delta_1 - \Delta_2)} \langle f_1 | G | f_2 \rangle + e^{-i2\pi(\Delta_1 - \Delta_3)} \langle f_1 | G | f_3 \rangle + \dots] \\ &\approx \frac{1}{n} [\langle f_1 | G | f_1 \rangle + \langle f_2 | G | f_2 \rangle + \dots + \langle f_n | G | f_n \rangle]\end{aligned}\tag{A.15}$$

由此我们可以得到系统的全局总平均态密度：

$$\rho_t = -\frac{1}{\pi} \text{Im} \langle f_r | G | f_r \rangle.\tag{A.16}$$

除了实空间的态密度外，我们还将 Lanczos 方法发展到了动量空间。如果将种子态取为不含无序时的哈密顿量的动量为 \mathbf{k} 的本征态，以二维 Rashba 自旋轨道耦合电子气为例：

$$|f_{\mathbf{k}}\rangle = \begin{pmatrix} \langle \mathbf{r}_1 | \mathbf{k} s \rangle \\ \langle \mathbf{r}_2 | \mathbf{k} s \rangle \\ \vdots \\ \langle \mathbf{r}_N | \mathbf{k} s \rangle \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2N}} \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} i \\ s e^{i\theta_{\mathbf{k}}} \end{pmatrix} e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{r}_1} \\ \begin{pmatrix} i \\ s e^{i\theta_{\mathbf{k}}} \end{pmatrix} e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{r}_2} \\ \vdots \\ \begin{pmatrix} i \\ s e^{i\theta_{\mathbf{k}}} \end{pmatrix} e^{i\mathbf{k} \cdot \mathbf{r}_N} \end{pmatrix}. \quad (\text{A.17})$$

其中 $N = N_x \times N_y$ 为系统总格点数， \mathbf{r}_i 代表格点位置。这时我们可以利用 Lanczos 方法求得加入无序后的动量空间格林函数：

$$G(\mathbf{k}) = \langle f_{\mathbf{k}} | G | f_{\mathbf{k}} \rangle \quad (\text{A.18})$$

由动量空间格林函数，我们可以得到系统的谱函数：

$$A(\mathbf{k}, E) = -\text{Im}G(\mathbf{k}, E) \quad (\text{A.19})$$

若结合戴森方程： $G = G_0 + G_0 \Sigma G$ ，可以得到无序系统的自能函数：

$$\Sigma = G_0^{-1} - G^{-1} = G_0^{-1} - [\langle f_{\mathbf{k}} | G | f_{\mathbf{k}} \rangle]^{-1}. \quad (\text{A.20})$$