

Επιταγνητικές μέθοδοι

Οι μέθοδοι που έχουμε θεωρήσει μέχρι τώρα, μετά από έναν συγκεκριμένο αριθμό βημάτων κατασκευάζουν την ακριβή γωνία ενός γραμμικού συστήματος. Αυτή η διαδικασία μπορεί να ονομαστεί "αίτηση" διότι είναι προκαθορισμένη και πάντα γνωρίζουμε ότι αν την ολοκληρώσουμε θα οδηγήσουμε στη λύση του γραμμικού συστήματος.

Στον Η/Υ όμως, λόγω της πεπερασμένης αριθμητικής που χρησιμοποιούμε, γίνονται σφάλματα, τα οποία οδηγούν στο να μην παίρνουμε την ακριβή γωνία, αλλά μια προσέγγισή της.

Επίσης, για να κατασκευαστεί αυτή η προσέγγιση που δίνουν οι αλγόριθμοι που έχουν θεωρηθεί μέχρι τώρα, θα πρέπει να οξυγονοποιήσουν μέχρι τέρους, το οποίο απαιτεί μεγάλο αριθμό πράξεων για μεγάλους πίνακες, π.χ. αν $n=1000$ τότε έχουμε περίπου $\frac{1}{3}10^9$ πράξεις

Θα μπορούσαμε με λιγότερες πράξεις να κατασκευάσουμε μια προσέγγιση της λύσης;

Η απάντηση σε αυτό το ερώτημα δίνουν οι λεγόμενες επιαναληπτικές μέθοδοι

Οι πιο γνωστές είναι η μέθοδος Jacobi και η μέθοδος Gauss-Seidel

Για να μπορούσαμε να εφαρμόσουμε αυτές τις δυο μεθόδους,
βασική προϋπόθεση είναι τα διαγώνια στοιχεία του πίνακα A
να μην είναι μηδενικά.

Μέθοδος Jacobi

Για το γραμμικό σύστημα $Ax=b$ θα έχουμε

$$(Ax)_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i \Rightarrow x_i = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^n a_{ij} x_j \right), \quad i=1, 2, \dots, n$$

Όταν θέσουμε να βρούμε το σταθερό σημείο $x^* \in \mathbb{R}$ μιας
συναρτησίας $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $g(x^*) = x^*$, θεωρούμε μια επαναληπτική ακολουθία

$x^{(k)} \in \mathbb{R}$ τ.ω. $x^{(k+1)} = g(x^{(k)})$, $x^{(0)} \in \mathbb{R}$ και αν η ακολουθία

συγκλίνει τότε προσεγγίζουμε το σταθερό σημείο x^* .

Με με τη μέθοδο Jacobi κάνουμε κάτι ανάλογο, για
παραπλήσια συστήματα.

Η ακριβής λύση $x \in \mathbb{R}^n$, του γραμμικού συστήματος $Ax = b$
δίνει ένα σταθερό σημείο για ως εξής:

$$x_i = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^n a_{ij} x_j \right), \quad i=1, \dots, n.$$

Θεωρούμε λοιπόν ένα διάνυσμα $x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$ και κατασκευάζουμε μια
επαναληπτική ακολουθία $x^{(m)} \in \mathbb{R}^n$, $m \in \mathbb{N}$, z.w

$$x_i^{(m+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^n a_{ij} x_j^{(m)} \right)$$

Παράδειγμα

$$A = \begin{pmatrix} 10 & -1 & 2 & 0 \\ -1 & 11 & -1 & 3 \\ 2 & -1 & 10 & -1 \\ 0 & 3 & -1 & 8 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 6 \\ 25 \\ -11 \\ 15 \end{pmatrix}$$

Η αριθμητική λύση του γραμμικού συστήματος $Ax=b$ είναι

$$x = (1, 2, -1, 1)^T. \quad \text{Η μέθοδος Jacobi γίνεται}$$

$$x_1^{(m+1)} = \frac{1}{10} (6 - x_2^{(m)} - 2x_3^{(m)})$$

$$x_2^{(m+1)} = \frac{1}{11} (25 + x_1^{(m)} + x_3^{(m)} - 3x_4^{(m)})$$

$$x_3^{(m+1)} = \frac{1}{10} (-11 - 2x_1^{(m)} + x_2^{(m)} + x_4^{(m)})$$

$$x_4^{(m+1)} = \frac{1}{8} (15 - 3x_2^{(m)} + x_3^{(m)})$$

Μεθόδος Gauss-Seidel

Αντί προκύπτει με παρόμοιο τρόπο με Jacobi.

Έστω $x \in \mathbb{R}^n$, το οποίο είναι λύση του $Ax=b$ και ικανοποιεί

$$x_i = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j \right)$$

Σε αυτή τη μέθοδο αλλάζουμε τη θυσία για την οποία θεωρούμε ότι το x είναι βέλτερο σημείο. Έτσι θεωρούμε την ακολουθία $x^{(m)} \in \mathbb{R}^n$ η οποία

Προκύπτει ως εξής

$$x_i^{(m+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left\{ b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(m+1)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(m)} \right\}, \quad i=1, \dots, n$$

Παρατηρήστε ότι στη μέθοδο Gauss-Seidel για να υπολογίσουμε τα στοιχεία $x_i^{(m+1)}$ του νέου διανύσματος $x^{(m+1)}$ βασίζονται όχι μόνο στο προηγούμενο διάνυσμα $x^{(m)}$ αλλά και στις ανιστάσεις του διανύσματος $x^{(m+1)}$ που έχουν ήδη υπολογιστεί δηλαδή $x_1^{(m+1)}, \dots, x_{i-1}^{(m+1)}$

Έτσι για το προηγούμενο παράδειγμα με $A = \begin{pmatrix} 10 & -1 & 2 & 0 \\ -1 & 11 & -1 & 3 \\ 2 & -1 & 10 & -1 \\ 0 & 3 & -1 & 8 \end{pmatrix}$, $b = \begin{pmatrix} 6 \\ 25 \\ -11 \\ 15 \end{pmatrix}$

$$x_1^{(m+1)} = \frac{1}{10} (6 + x_2^{(m)} - 2x_3^{(m)})$$

$$x_2^{(m+1)} = \frac{1}{11} (25 + x_1^{(m+1)} + x_3^{(m)} - 3x_4^{(m)})$$

$$x_3^{(m+1)} = \frac{1}{10} (-11 - 2x_1^{(m+1)} + x_2^{(m+1)} + x_4^{(m)})$$

$$x_4^{(m+1)} = -\frac{1}{8} (15 - 3x_2^{(m+1)} + x_3^{(m+1)})$$

Παρατήρηση: Η μέθοδος Jacobi δεν απαιτεί να γνωρίζουμε $x^{(m+1)}$ σε προηγούμενες βηματικές από τη $x_i^{(m+1)}$, και έτσι απαιτεί η μέθοδος Gauss-Seidel. Για αυτό το λόγο η μέθοδος Jacobi είναι βολική για να τη χρησιμοποιήσουμε σε παραγγώγους υπολογιστές και να τη βρούμε να υπολογίζουν οι βηματικές συγχρόνως σε η παραγγώγους υπολογιστές.

Στη συνέχεια θα περιγράψουμε τις δύο αυτές μεθόδους χρησιμοποιώντας ένα πιο γενικό πλαίσιο. Σκοπός μας είναι να διαπιστώσουμε πότε οι αλγόριθμοι που δίνουν αυτές οι δύο μέθοδοι συγκλίνουν στην επιθυμητή λύση.

As θεωρούμε ότι ο πίνακας A διασπάζεται στην ακόλουθη μορφή

$$A = D - L - U$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & a_{nn} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & & 0 \\ -a_{21} & & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ -a_{n1} & \dots & a_{n(n-1)} & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & -a_{12} & \dots & -a_{1n} \\ & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & 0 & -a_{(n-1)n} \\ & & & 0 \end{pmatrix}$$

A
 D
 L
 U

Επομένως η σχέση $Ax = b$ γράφεται ως

$$Ax = (D - L - U)x = b \quad \text{ή} \quad Dx = (L + U)x + b$$

Αν ο D είναι αντιστρέψιμος δηλαδή $a_{ii} \neq 0, i=1, \dots, n$

$$x = \underbrace{D^{-1}(L+U)}_{} x + D^{-1}b$$

$\hat{=}$ πίνακας επανάληψης.

Προκύπτει μια επαναληπτική μέθοδος (η μέθοδος Jacobi)
Ορίστε την επαναληπτική ακολουθία

$$x^{(m+1)} = D^{-1}(L+U)x^{(m)} + D^{-1}b, \quad m=0, 1, \dots, \quad x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$$

Με ανάλογο τρόπο μπορούμε να θεωρήσουμε τη μέθοδο Gauss-Seidel

Επειδή $Ax=b$ δίνει $(D-L)x = Ux + b$, αν ο $(D-L)^{-1}$ είναι αντιστρέψιμος

$$x = \underbrace{(D-L)^{-1}U}_{} x + (D-L)^{-1}b$$

$\hat{=}$ πίνακας επανάληψης

Αν ο D είναι αντιστρέψιμος δηλαδή $a_{ii} \neq 0, i=1, \dots, n$

$$x = \underbrace{D^{-1}(L+U)}_{} x + D^{-1}b$$

$\hat{=}$ πίνακας επανάληψης.

Προκύπτει μια επαναληπτική μέθοδος (η μέθοδος Jacobi)
Ορίσουμε την επαναληπτική ακολουθία

$$x^{(m+1)} = D^{-1}(L+U)x^{(m)} + D^{-1}b, \quad m=0, 1, \dots, \quad x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$$

Με ανάλογο τρόπο μπορούμε να θεωρήσουμε τη μέθοδο Gauss-Seidel

Επειδή $Ax=b$ δίνει $(D-L)x = Ux + b$, αν ο $(D-L)^{-1}$ είναι αντιστρέψιμος

$$x = \underbrace{(D-L)^{-1}U}_{} x + (D-L)^{-1}b$$

$\hat{=}$ πίνακας επανάληψης

Αν ο D είναι αντιστρέψιμος δηλαδή $a_{ii} \neq 0, i=1, \dots, n$

$$x = \underbrace{D^{-1}(L+U)}_{} x + D^{-1}b$$

$\hat{=}$ πίνακας επανάληψης.

Προκύπτει μια επαναληπτική μέθοδος (η μέθοδος Jacobi)
Ορίστε την επαναληπτική ακολουθία

$$x^{(m+1)} = D^{-1}(L+U)x^{(m)} + D^{-1}b, \quad m=0, 1, \dots, \quad x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$$

Με ανάλογο τρόπο μπορούμε να θεωρήσουμε τη μέθοδο Gauss-Seidel

Επειδή $Ax=b$ δίνει $(D-L)x = Ux + b$, αν ο $(D-L)^{-1}$ είναι αντιστρέψιμος

$$x = \underbrace{(D-L)^{-1}U}_{} x + (D-L)^{-1}b$$

$\hat{=}$ πίνακας επανάληψης

Έτσι παίρνουμε την επαναληπτική ακολουθία

$$x^{(m+1)} = (D-L)^{-1} U x^{(m)} + (D-L)^{-1} b, \quad m=0,1,2,\dots, \quad x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$$

Αυτές οι δύο επαναληπτικές μέθοδοι εύκολα βγάζουμε ότι είναι οι μέθοδοι Jacobi & Gauss-Seidel που ορίσαμε προηγουμένως.

Επειδή $D^{-1} = \begin{pmatrix} 1/a_{11} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1/a_{nn} \end{pmatrix}$, εύκολα βγάζουμε ότι
ότι κάθε συνιστώσα του

$$x^{(m+1)} = D^{-1} (L+U) x^{(m)} + D^{-1} b$$

είναι ίδιο με τη μέθοδο Jacobi.

Επίσης η μεθοδος

$$x^{(m+1)} = (D-L)^{-1} U x^{(m)} + (D-L)^{-1} b$$

γραφεται και ως

$$(D-L) x^{(m+1)} = U x^{(m)} + b$$

Καθε βιτισωδα αριμς τως θχρως ενως λθρα η-ε τη μεθοδο Gauss-Seidel που οριβατε προηγουμεως.