

Calcul Numeric

Cursul 6

2020

Anca Ignat

Algoritmul lui Givens

Fie A o matrice reală pătratică de dimensiune n . Pp. că avem:

$$A = QR$$

unde Q este o matrice ortogonală iar R este o matrice superior triunghiulară.

$$Ax = b \Leftrightarrow QRx = b \Leftrightarrow Q^T QRx = Q^T b \Leftrightarrow Rx = Q^T b$$

În cazul algoritmului Givens, pentru a aduce sistemul $Ax=b$ la forma $Rx = Q^T b$ se folosesc matricele de rotație. O matrice de rotație $R_{pq}(\theta) = (r_{ij})_{i,j=1,n}$ are următoarea formă :

$$R_{pq}(\theta) = \begin{pmatrix} & & & \overset{p}{\mathbf{0}} & & \overset{q}{\mathbf{0}} & \dots & \mathbf{0} \\ \mathbf{1} & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} & \dots & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} \\ \vdots & & & & & & & \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{c} & \dots & \mathbf{s} & \dots & \mathbf{0} \\ \vdots & & & & \mathbf{1} & & & \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \dots & (-\mathbf{s}) & \dots & \mathbf{c} & \dots & \mathbf{0} \\ \vdots & & & & & & & \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{0} & \dots & \mathbf{1} \end{pmatrix} \begin{matrix} p \\ q \end{matrix}$$

$$r_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{pentru } i = j, \quad i \neq p, i \neq q \\ c & \text{pentru } i = j, \quad i = p, i = q \\ s & \text{pentru } i = p, j = q \\ -s & \text{pentru } i = q, j = p \\ 0 & \text{în rest} \end{cases}$$

unde $p, q \in \{1, \dots, n\}$ iar c și s sunt două numere reale care satisfac relația $c^2 + s^2 = 1$. Constantele c și s pot fi alese astfel încât $c = \cos \theta$, $s = \sin \theta$. Se arată ușor, folosind relația $c^2 + s^2 = 1$, că matricea $R_{pq}(\theta)$ este ortogonală:

$$R_{pq}(\theta) R_{pq}^T(\theta) = R_{pq}^T(\theta) R_{pq}(\theta) = I_n$$

Calculul matricei:

$$\mathbf{B} = \mathbf{R}_{pq}(\theta)\mathbf{A},$$

\mathbf{B} se obține din \mathbf{A} modificând doar liniile p și q .

Fie

$$\mathbf{A}_i = \mathbf{e}_i^T \mathbf{A}, \text{ - linia } i \text{ a matricei } \mathbf{A}$$

$$\mathbf{B}_i = \mathbf{e}_i^T \mathbf{B} \text{ - linia } i \text{ a matricei } \mathbf{B}.$$

Liniile matricei \mathbf{B} :

$$\mathbf{B}_i = \mathbf{A}_i, \quad i = 1, \dots, n, \quad i \neq p, i \neq q$$

$$\mathbf{B}_p = c\mathbf{A}_p + s\mathbf{A}_q$$

$$\mathbf{B}_q = -s\mathbf{A}_p + c\mathbf{A}_q$$

$$b_{pj} = c a_{pj} + s a_{qj} \quad , \quad j = 1, \dots, n$$

$$b_{qj} = -s a_{pj} + c a_{qj} \quad , \quad j = 1, \dots, n$$

$$b_{ij} = a_{ij} \quad \text{în rest}$$

Calculul matricei :

$$D = A R_{pq}^T(\theta),$$

D se obține din A modificând doar coloanele p și q .

Notăm Ae_j , De_j – coloana j a matricei A și respectiv D .

Coloanele matricei D :

$$D_j = A_j \quad , \quad j = 1, \dots, n, \quad j \neq p, j \neq q$$

$$De_p = cAe_p + sAe_q$$

$$De_q = -sAe_p + cAe_q$$

$$d_{ip} = c a_{ip} + s a_{iq} \quad , \quad i = 1, \dots, n$$

$$d_{iq} = -s a_{ip} + c a_{iq} \quad , \quad i = 1, \dots, n$$

$$d_{ij} = a_{ij} \quad \text{în rest}$$

Algoritmul lui Givens se desfășoară în $(n-1)$ pași - la pasul r se transformă coloana r a matricei A în formă superior triunghiulară fără a modifica primele $(r-1)$ coloane.

Pasul 1

Intrare: matricea A , vectorul b

Ieșire: matricea $A^{(1)}$ (cu prima coloană în formă superior triunghiulară), $b^{(1)}$

Se efectuează următoarele operații de înmulțire cu matrice de rotație:

$$R_{1n}(\theta_{1n}) \cdots R_{13}(\theta_{13}) R_{12}(\theta_{12}) A = A^{(1)}$$

$$R_{1n}(\theta_{1n}) \cdots R_{13}(\theta_{13}) R_{12}(\theta_{12}) b = b^{(1)}$$

Unghiurile θ_{li} (constantele c_{li} și s_{li}) se aleg astfel ca elementul de pe poziția $(i, 1)$ din matricea rezultat să devină 0 .

Pasul r

Intrare: matricea $A^{(r-1)}$ (are primele $(r-1)$ coloane în formă superior triunghiulară), $b^{(r-1)}$

Ieșire: matricea $A^{(r)}$ (cu primele r coloane în formă superior triunghiulară), $b^{(r)}$

La acest pas matricea $A^{(r-1)}$ și vectorul $b^{(r-1)}$ se transformă astfel:

$$R_{rn}(\theta_{rn}) \cdots R_{ri}(\theta_{ri}) \cdots R_{rr+1}(\theta_{rr+1}) A^{(r-1)} = A^{(r)}$$

$$R_{rn}(\theta_{rn}) \cdots R_{ri}(\theta_{ri}) \cdots R_{rr+1}(\theta_{rr+1}) b^{(r-1)} = b^{(r)}$$

unde elementele $c = c_{ri}$ și $s = s_{ri}$ din matricele de rotație se aleg astfel ca după înmulțirea cu $R_{ri}(\theta_{ri}), i = r + 1, \dots, n$ elementul (i, r) să devină 0 .

Considerăm operația $B = R_{ri}(\theta_{ri})A$, unde θ_{ri} se alege astfel ca $b_{ir} = 0$:

$$b_{rj} = c a_{rj} + s a_{ij} ,$$

$$b_{ij} = -s a_{rj} + c a_{ij} , j = 1, \dots, n$$

$$(b_{kl} = a_{kl} \quad \text{în rest})$$

$$(j = r) \quad b_{ir} = -s a_{rr} + c a_{ir}$$

Cea mai simplă alegere pentru c și s astfel ca să obținem $b_{ir}=0$ este:

$$c = f a_{rr} \quad , \quad s = f a_{ir} \quad ,$$

$$f \text{ ales astfel ca } c^2 + s^2 = 1 \quad \Rightarrow \quad f = \frac{1}{\sqrt{a_{rr}^2 + a_{ir}^2}}$$

$$c = \frac{a_{rr}}{\sqrt{a_{rr}^2 + a_{ir}^2}} \quad , \quad s = \frac{a_{ir}}{\sqrt{a_{rr}^2 + a_{ir}^2}}$$

$$\sqrt{a_{rr}^2 + a_{ir}^2} = 0 \quad \Rightarrow \quad a_{rr} = a_{ir} = 0 \quad \Rightarrow \quad c = 1 \quad , \quad s = 0$$

$$(R_{ir}(\theta) = I_n)$$

Deci elementul de pe poziția (i, r) este deja nul. Nu avem ce schimba în matricea A .

Operația $B = R_{ri}(\theta_{ri})A$, nu afectează forma superior triunghiulară a primelor $(r-1)$ coloane. În matricea B aceste coloane vor continua să fie în formă superior triunghiulară.

$$b_{rj} = c a_{rj} + s a_{ij} = 0, \quad b_{ij} = -s a_{rj} + c a_{ij} = 0, \quad j = 1, \dots, r-1$$

$$\text{deoarece } a_{rj} = a_{ij} = 0$$

Înmulțirea $B = R_{ri}(\theta_{ri})A$ nu schimbă decât liniile r și i ale matricei B . În concluzie, operația $B = R_{ri}(\theta_{ri})A$ nu schimbă elementele nule deja obținute, ci doar face ca elementul de pe poziția (i, r) să devină 0 .

Algoritmul lui Givens poate fi descris astfel:

$$R_{n-1n}(\theta_{n-1n}) \cdots R_{rn}(\theta_{rn}) \cdots R_{r+1}(\theta_{r+1}) \cdots R_{1n}(\theta_{1n}) \cdots R_{12}(\theta_{12}) A = R$$

$$R_{n-1n}(\theta_{n-1n}) \cdots R_{rn}(\theta_{rn}) \cdots R_{r+1}(\theta_{r+1}) \cdots R_{1n}(\theta_{1n}) \cdots R_{12}(\theta_{12}) b = \bar{b} = Q^T b$$

Notăm cu \tilde{Q} următoarea matrice:

$$\tilde{Q} = R_{n-1n}(\theta_{n-1n}) \cdots R_{rn}(\theta_{rn}) \cdots R_{r+1}(\theta_{r+1}) \cdots R_{1n}(\theta_{1n}) \cdots R_{12}(\theta_{12})$$

Matricea \tilde{Q} este matrice ortogonală ca produs de matrice ortogonale. Descompunerea QR a matricei A este următoarea:

$$\tilde{Q} A = R \quad (\tilde{Q}^{-1} = \tilde{Q}^T) \Rightarrow A = \tilde{Q}^T R = QR$$

$$\begin{aligned} Q = \tilde{Q}^T &= \left(R_{n-1n}(\theta_{n-1n}) \cdots R_{rn}(\theta_{rn}) \cdots R_{r+1}(\theta_{r+1}) \cdots R_{1n}(\theta_{1n}) \cdots R_{12}(\theta_{12}) \right)^T \\ &= R_{12}^T(\theta_{12}) \cdots R_{1n}^T(\theta_{1n}) \cdots R_{r+1}^T(\theta_{r+1}) \cdots R_{rn}^T(\theta_{rn}) \cdots R_{n-1n}^T(\theta_{n-1n}) \end{aligned}$$

Pe scurt, *algoritmul lui Givens* este următorul:

$$\tilde{Q} = I_n;$$

for $r = 1, \dots, n - 1$

for $i = r + 1, \dots, n$

$$\left\{ \begin{array}{l} A = R_{ri}(\theta_{ri}) * A; \\ b = R_{ri}(\theta_{ri}) * b; \\ \tilde{Q} = R_{ri}(\theta_{ri}) * \tilde{Q}; \end{array} \right.$$

$$\tilde{Q} = I_n;$$

for $r = 1, \dots, n-1$

for $i = r+1, \dots, n$

// construcția matricii $R_{ri}(\theta_{ri})$ – constantele c și s

- $f = \sqrt{a_{rr}^2 + a_{ir}^2};$

- if ($f \leq \varepsilon$) { $c = 1; s = 0;$ } // $R_{ri}(\theta_{ri}) = I$

- else { $c = a_{rr} / f ; s = a_{ir} / f ;$ }

// $A = R_{ri}(\theta_{ri}) * A$

- for $j = r+1, \dots, n$

$$\begin{cases} a_{rj} = c * a_{rj} + s * a_{ij}; \\ a_{ij} = -s * a_{rj}^{vechi} + c * a_{ij}; \end{cases}$$

- $a_{ir} = 0$; $a_{rr} = f$;

- // $b = R_{ri}(\theta_{ri}) * b$

- $b_r = c * b_r + s * b_i$;

- $b_i = -s * b_r^{vechi} + c * b_i$;

- // $\tilde{Q} = R_{ri}(\theta_{ri}) * \tilde{Q}$

- for $j = 1, \dots, n$

$$\begin{cases} \tilde{q}_{rj} = c * \tilde{q}_{rj} + s * \tilde{q}_{ij}; \\ \tilde{q}_{ij} = -s * \tilde{q}_{rj}^{\sim vechi} + c * \tilde{q}_{ij}; \end{cases}$$

La sfârșitul acestui algoritm, în matricea A vom avea matricea superior triunghiulară R , în vectorul b vom avea $\tilde{Q}b^{\text{init}}$ (b^{init} - vectorul termenilor liberi inițial), iar matricea \tilde{Q} va conține matricea Q^T din factorizarea QR a matricei A .
 Numărând operațiile efectuate (exceptând calculul matricei \tilde{Q}) obținem:

$$\frac{n(n-1)}{2} \text{ radicali}$$

$$\frac{n(n-1)(4n+7)}{6} = \frac{2}{3}n^3 + O(n^2) - \text{adunări/scăderi}$$

$$\frac{2n(n-1)(2n+5)}{3} = \frac{4}{3}n^3 + O(n^2) \text{ înmulțiri/împărțiri}$$

***QR* – algoritmul Gram Schmidt**

$$\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n} \quad \text{cu} \quad \det \mathbf{A} \neq 0$$

$$\mathbf{A} = \mathbf{Q}\mathbf{R}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}^1 & \mathbf{a}^2 & \cdots & \mathbf{a}^n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{q}^1 & \mathbf{q}^2 & \cdots & \mathbf{q}^n \end{bmatrix} \begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1n} \\ \mathbf{0} & r_{22} & \cdots & r_{2n} \\ \vdots & & & \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \cdots & r_{nn} \end{pmatrix} \quad (1)$$

$\mathbf{a}^j = \mathbf{A}\mathbf{e}_j$ – coloana j a matricei \mathbf{A}

$\mathbf{q}^j = \mathbf{Q}\mathbf{e}_j$ – coloana j a matricei \mathbf{Q}

Relația (1) poate fi rescrisă astfel:

$$\left\{ \begin{array}{l} r_{11}q^1 = a^1 \\ r_{12}q^1 + r_{22}q^2 = a^2 \\ \vdots \\ r_{1p}q^1 + \cdots + r_{jp}q^j + \cdots + r_{pp}q^p = a^p \\ \vdots \\ r_{1n}q^1 + \cdots + r_{jn}q^j + \cdots + r_{nn}q^n = a^n \end{array} \right. \quad (2)$$

Algoritmul de calcul al descompunerii QR cu metoda Gram-Schmidt se desfășoară în n pași, la fiecare pas calculându-se:

- coloana p din matricea R
- coloana p din matricea Q

Avem:

$$\det A \neq 0, A = QR, Q - \text{ortogonală} \Rightarrow \det R \neq 0 \ (r_{ii} \neq 0 \ \forall i)$$

Pasul 1

Se folosește prima ecuație a sistemului (2)

$$\mathbf{r}_{11}\mathbf{q}^1 = \mathbf{a}^1$$

Se face produsul scalar al acestei ecuații cu vectorii \mathbf{q}^1 și \mathbf{a}^1 . Se folosește proprietatea coloanelor matricelor ortogonale:

$$\left(\mathbf{q}^i, \mathbf{q}^j\right)_{\mathbb{R}^n} = \begin{cases} \|\mathbf{q}^i\|_2^2 = 1 & \text{pentru } i = j \\ \mathbf{0} & \text{pentru } i \neq j \end{cases}$$

Din:

$$\mathbf{q}^1 = \frac{1}{r_{11}}\mathbf{a}^1 \quad \text{și} \quad \|\mathbf{q}^1\|_2 = 1$$

obținem:

$$r_{11} = \pm \|a^1\|_2, \quad q^1 = \frac{1}{r_{11}} a^1 \quad (r_{11} \neq 0 \text{ deoarece } \det A \neq 0)$$

Pasul p

Se folosește ecuația ***p*** sistemului (2):

$$r_{1p}q^1 + \cdots + r_{jp}q^j + \cdots + r_{pp}q^p = a^p$$

La acest pas se cunosc deja coloanele q^1, q^2, \dots, q^{p-1} . Se face, pe rând, produsul scalar al acestei ecuații cu vectorii:

$$q^1, q^2, \dots, q^{p-1}$$

$$q^p \text{ și } a^p.$$

$$\left(\sum_{k=1}^p r_{kp} q^k, q^j \right)_{\mathbb{R}^n} = (a^p, q^j)_{\mathbb{R}^n} \quad j = 1, \dots, p-1$$

$$\left(\sum_{k=1}^p r_{kp} q^k, q^j \right)_{\mathbb{R}^n} = \sum_{\substack{k=1 \\ k \neq j}}^p r_{kp} (q^k, q^j)_{\mathbb{R}^n} + r_{jp} (q^j, q^j)_{\mathbb{R}^n} = r_{jp}$$

$$r_{jp} = (a^p, q^j)_{\mathbb{R}^n} \quad j = 1, \dots, p-1$$

Avem:

$$q^p = \frac{1}{r_{pp}} (a^p - r_{1p} q^1 - \dots - r_{p-1,p} q^{p-1})$$

$$\|q^p\|_2^2 = 1 = \frac{1}{r_{pp}^2} \left\| \left(a^p - r_{1p}q^1 - \dots - r_{p-1p}q^{p-1} \right) \right\|_2^2$$

Obținem:

$$r_{pp} = \pm \left\| a^p - r_{1p}q^1 - \dots - r_{p-1p}q^{p-1} \right\|_2$$

$$q^p = \frac{1}{r_{pp}} \left(a^p - r_{1p}q^1 - \dots - r_{p-1p}q^{p-1} \right) = \frac{1}{r_{pp}} \left(a^p - \sum_{j=1}^{p-1} r_{jp}q^j \right)$$

Algoritmul Gram Schmidt modificat

for $i = 1, n$

$$\mathbf{v}^i = \mathbf{a}^i;$$

for $i = 1, n$

$$r_{ii} = \|\mathbf{v}^i\|_2;$$

$$\mathbf{q}^i = (1/r_{ii}) \mathbf{v}^i;$$

for $j = (i + 1), n$

$$r_{ij} = (\mathbf{q}^i, \mathbf{v}^j);$$

$$\mathbf{v}^j = \mathbf{v}^j - r_{ij}\mathbf{q}^i;$$

$$\mathbf{M}: \frac{(n^3 + 3n^2)}{2}$$

$$\mathbf{A}: \frac{(n^3 + n^2 - 2)}{2}$$

Exemple descompunerii QR

<http://profs.info.uaic.ro/~ancai/CN/curs/exempleQR/>

Metode iterative pentru rezolvarea sistemelor de ecuații liniare

$$Ax = b, \quad A \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad b \in \mathbb{R}^n \quad (1)$$

- se presupune cunoscut că A este nesingulară, $\det A \neq 0$;
- soluția exactă a sistemului (1) se notează cu x^* :

$$x^* = A^{-1}b \quad (2)$$

- n - dimensiunea sistemului este "*mare*";
- A este matrice rară - cu "*puține*" elemente $a_{ij} \neq 0$;

- pentru a aproxima soluția \mathbf{x}^* matricea A nu se schimbă (transformă) ci doar se folosesc elementele nenule ale matricei ;
- se construiește un șir de vectori $\{\mathbf{x}^{(k)}\} \subseteq \mathbb{R}^n$, șir care în anumite cazuri, converge la \mathbf{x}^* :

$$\mathbf{x}^{(k)} \rightarrow \mathbf{x}^* \quad \text{pentru } k \rightarrow \infty$$

O schemă generală de deducere a unei metode iterative

Fie descompunerea:

$$A = B - C, \quad B, C \in R^{n \times n}, \quad B \text{ "ușor" inversabilă} \quad (3)$$

Ce înseamnă B "ușor" inversabilă ? Sistemul liniar, având ca matrice a sistemului matricea B :

$$Bx = f$$

se rezolvă 'ușor' (adică repede) – ca în cazul sistemelor cu matrici diagonale sau triunghiulare, de exemplu.

$$Ax^* = b \Leftrightarrow Bx^* - Cx^* = b \Leftrightarrow$$

$$Bx^* = Cx^* + b \Leftrightarrow x^* = B^{-1}Cx^* + B^{-1}b = Mx^* + d$$

unde

$$M := B^{-1}C \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad d := B^{-1}b \in \mathbb{R}^n \quad (4)$$

Șirul $\{x^{(k)}\}$ se construiește astfel:

$$x^{(k+1)} := Mx^{(k)} + d, k = 0, 1, 2, \dots x^{(0)} \in \mathbb{R}^n \text{ ales arbitrar} \quad (5)$$

Vectorul $x^{(k+1)}$ poate fi privit și ca soluția sistemului liniar:

$$Bx = f \text{ cu } f := Cx^{(k)} + b \quad (6)$$

Cunoscând vectorul $\mathbf{x}^{(k)}$, următorul element din șir, $\mathbf{x}^{(k+1)}$, se poate construi fie utilizând relația (5) (dacă putem construi matricea \mathbf{M} explicit), fie rezolvând sistemul liniar (6).

Matricea \mathbf{M} poartă numele de *matricea iterației* iar vectorul $\mathbf{x}^{(0)} \in \mathbb{R}^n$ se numește *iterația inițială*.

Ne punem problema convergenței șirului $\mathbf{x}^{(k)}$:

$$\mathbf{x}^{(k)} \rightarrow \mathbf{x}^* \quad , \quad k \rightarrow \infty$$

Se știe că această convergență nu are loc pentru orice matrice \mathbf{B} . Avem următorul rezultat general de convergență.

Teorema de convergență

Fie $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ o matrice nesingulară și $B, C \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $\det B \neq 0$, astfel ca $A = B - C$. Fie $x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$ un vector oarecare și $\{x^{(k)}\}$ șirul de vectori dat de relația (5) cu M și d dați de (4). Atunci:

$$x^{(k)} \rightarrow x^*, k \rightarrow \infty, \forall x^{(0)} \Leftrightarrow \rho(M) < 1 \quad (7)$$

unde $\rho(M) = \max\{|\lambda|; \lambda - \text{valoare proprie a matricii } M\}$ este raza spectrală a matricii M . Dacă există o normă matricială naturală astfel ca $\|M\| < 1$ atunci șirul $\{x^{(k)}\}$ converge la soluția x^* a sistemului (1).

$$\|M\| < 1 \Rightarrow x^{(k)} \rightarrow x^*, k \rightarrow \infty, \forall x^{(0)}. \quad (8)$$

Demonstrație: Scăzând relațiile (5) și $\mathbf{x}^* = M\mathbf{x}^* + \mathbf{d}$ obținem:

$$\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^* = M(\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*), k = 0, 1, 2, \dots$$

Avem:

$$\mathbf{x}^{(p)} - \mathbf{x}^* = M(\mathbf{x}^{(p-1)} - \mathbf{x}^*) = M^2(\mathbf{x}^{(p-2)} - \mathbf{x}^*) = \dots = M^p(\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}^*)$$

$$\mathbf{x}^{(p)} - \mathbf{x}^* = M^p(\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}^*), \forall p$$

Prin urmare:

$$\mathbf{x}^{(p)} \rightarrow \mathbf{x}^*, p \rightarrow \infty \Leftrightarrow M^p \rightarrow \mathbf{0}, p \rightarrow \infty$$

$$M^p \rightarrow \mathbf{0}, p \rightarrow \infty \Leftrightarrow \rho(M) < 1$$

Dacă:

$$\|M\| < 1 \Rightarrow M^p \rightarrow \mathbf{0}, p \rightarrow \infty \Rightarrow \mathbf{x}^{(p)} \rightarrow \mathbf{x}^*, p \rightarrow \infty \quad \forall \mathbf{x}^{(0)}$$

Evaluarea erorii absolute $\| \mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^* \|$

Presupunem $\|M\| < 1$ (șirul $\{\mathbf{x}^{(k)}\}$ converge la \mathbf{x}^*).

Avem din (5):

$$\mathbf{x}^{(l+1)} = M\mathbf{x}^{(l)} + d$$

$$\mathbf{x}^{(l)} = M\mathbf{x}^{(l-1)} + d$$

$$\mathbf{x}^{(l+1)} - \mathbf{x}^{(l)} = M(\mathbf{x}^{(l)} - \mathbf{x}^{(l-1)}) \quad \forall l$$

Pentru orice k, j , folosind relațiile de mai sus, avem:

$$\mathbf{x}^{(k+j+1)} - \mathbf{x}^{(k+j)} = M(\mathbf{x}^{(k+j)} - \mathbf{x}^{(k+j-1)}) = \dots = M^j(\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)}) \quad \forall k, j$$

Aplicând succesiv relația precedentă obținem:

$$\mathbf{x}^{(k+p)} - \mathbf{x}^{(k)} = \mathbf{x}^{(k+p)} - \mathbf{x}^{(k+p-1)} + \mathbf{x}^{(k+p-1)} - \mathbf{x}^{(k+p-2)} + \dots +$$

$$+ \mathbf{x}^{(k+2)} - \mathbf{x}^{(k+1)} + \mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)} =$$

$$= \sum_{j=0}^{p-1} (\mathbf{x}^{(k+j+1)} - \mathbf{x}^{(k+j)})$$

$$\mathbf{x}^{(k+p)} - \mathbf{x}^{(k)} = \sum_{j=0}^{p-1} (\mathbf{x}^{(k+j+1)} - \mathbf{x}^{(k+j)}) = \left(\sum_{j=0}^{p-1} \mathbf{M}^j \right) (\mathbf{x}^{(k+1)} - \mathbf{x}^{(k)})$$

Făcând $p \rightarrow \infty$ obținem:

$$\mathbf{x}^* - \mathbf{x}^{(k)} = \left(\sum_{j=0}^{\infty} \mathbf{M}^j \right) \mathbf{M} (\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)})$$

$$\|\mathbf{M}\| < 1 \Rightarrow \sum_{j=0}^{\infty} \mathbf{M}^j = (\mathbf{I}_n - \mathbf{M})^{-1}$$

Mai avem și evaluarea:

$$\|\mathbf{M}\| < 1 \Rightarrow \frac{1}{1 + \|\mathbf{M}\|} \leq \|(\mathbf{I}_n - \mathbf{M})^{-1}\| \leq \frac{1}{1 - \|\mathbf{M}\|}$$

Prin urmare:

$$\|\mathbf{x}^* - \mathbf{x}^{(k)}\| \leq \frac{\|\mathbf{M}\|}{1 - \|\mathbf{M}\|} \|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)}\|$$

Această relație ne spune că din punct de vedere practic putem opri algoritmul atunci când diferența dintre două iterații succesive devine suficient de mică, acest lucru asigurând apropierea de soluție.

În continuare vedea cum se memorează matricele rare și vom particulariza matricea ***B***.

Memorarea matricelor rare

- se memorează doar valorile nenule și suficiente informații despre indici astfel ca să se poată reconstitui complet matricea

Pp. că matricea A are NN elemente nenule.

Memorare comprimată pe linii

Se folosesc 3 vectori:

valori – vector de numere reale de dimensiune NN

ind_col – vector de indici de dimensiune NN

inceput_linii – vector de întregi de dimensiune $n+1$

În vectorul *valori* se memorează elementele nenule ale matricii *A* în ordinea liniilor iar în vectorul *ind_col* se memorează indicii de coloană ai elementelor din *valori*. În vectorul *inceput_linii* se stochează indicele/poziția în vectorul *valori / ind_col* al/a primului element de pe linia *i* memorat în vectorii *valori / ind_col*.

$$- \textit{inceput_linii}(n+1) = NN+1$$

$$- \textit{inceput_linii}(i+1) - \textit{inceput_linii}(i) = \\ \text{numărul de elemente nenule de pe linia } i, i=1,n$$

$$A = \begin{pmatrix} 102.5 & 0.0 & 2.5 & 0.0 & 0.0 \\ 3.5 & 104.88 & 1.05 & 0.0 & 0.33 \\ 0.0 & 0.0 & 100.0 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 1.3 & 0.0 & 101.3 & 0.0 \\ 0.73 & 0.0 & 0.0 & 1.5 & 102.23 \end{pmatrix}$$

$n=5, \quad NN=12$

$$valori = (102.5, 2.5, 0.33, 1.05, 104.88, 3.5, 100.0, 101.3, 1.3, 1.5, 0.73, 102.23)$$

$$ind_col = (1, 3, 5, 3, 2, 1, 3, 4, 2, 4, 1, 5)$$

$$inceput_linii = (1, 3, 7, 8, 10, 13)$$

Dacă se știe că matricea are maxim n_max elemente nenule pe fiecare linie se pot folosi 2 matrici pentru memorarea rară:

valori – matrice de numere reale de dimensiune $n \times n_max$

ind_col – matrice de indici de dimensiune $n \times n_max$

În matricea *valori* se memorează pe linia i elementele nenule de pe linia i a matricei A iar în matricea *ind_col* se memorează indicii de coloană ai elementelor corespunzătoare din matricea *valori*.

$$A = \begin{pmatrix} 102.5 & 0.0 & 2.5 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 104.88 & 1.05 & 0.0 & 0.33 \\ 0.0 & 0.0 & 100.0 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 1.3 & 0.0 & 101.3 & 0.0 \\ 0.73 & 0.0 & 0.0 & 1.5 & 102.23 \end{pmatrix}$$

$$\mathit{valori} = \begin{pmatrix} 102.5 & 2.5 & 0 \\ 104.88 & 1.05 & 0.33 \\ 100.0 & 0 & 0 \\ 101.3 & 1.3 & 0 \\ 102.23 & 1.5 & 0.73 \end{pmatrix} \quad \mathit{ind_col} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 0 \\ 2 & 3 & 5 \\ 3 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 0 \\ 5 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

Diagonalele matricei A :

$$d_0 : (a_{11}, a_{22}, \dots, a_{nn})$$

$$d_1 : (a_{12}, a_{23}, \dots, a_{n-1n})$$

$$d_{-1} : (a_{21}, a_{32}, \dots, a_{nn-1})$$

$$d_2 : (a_{13}, a_{24}, \dots, a_{n-2n})$$

$$d_{-2} : (a_{31}, a_{42}, \dots, a_{nn-2})$$

\vdots

Pentru matricele care au elementele nenule plasate pe câteva din diagonalele matricei A (n_d diagonale cu elemente nenule) se pot folosi pentru memorare o matrice și un vector:

diag – matrice cu numere reale de dimensiune $n \times n_d$

diag_no – vector de întregi de dimensiune n_d

În matricea *diag* se memorează pe coloane diagonalele cu elemente nenule iar în *diag_no* este specificat numărul diagonalei care e memorat în coloana j a matricei *diag*.

$$diag(i, j) = a_{i + diag_no(j)}$$

$$A = \begin{pmatrix} 20.5 & 2.0 & 0.0 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 40.5 & 3.0 & 0.0 & 0.0 \\ 1.0 & 0.0 & 100.0 & 0.0 & 0.0 \\ 0.0 & 2.3 & 0.0 & 101.5 & 4.0 \\ 0.0 & 0.0 & 3.0 & 0.0 & 102.5 \end{pmatrix}$$

$$diag = \begin{pmatrix} * & 20.5 & 2.0 \\ * & 40.5 & 3.0 \\ 1.0 & 100.0 & 0.0 \\ 2.3 & 101.5 & 4.0 \\ 3.0 & 102.5 & * \end{pmatrix} \quad diag_no = (-2, 0, 1)$$

Alte tipuri de memorări rare:

http://netlib.org/linalg/html_templates/node90.html