Obliczenia Naukowe – Lista 5

Zadanie 1 – Eliminacja Gaussa

Opis problemu

Nie można użyć standardowej metody ze względu na zbyt duży rozmiar i rzadkość macierzy. Macierz jest regularna, blokowa, z czego każdy rodzaj z trzech bloków tworzy diagonalę. Taka budowa pozwala zoptymalizować algorytm eliminacji Gaussa, by można go użyć do odpowiednio przechowanej macierzy.

Sposób przechowania macierzy

Pamiętanie wszystkich zer w macierzy byłoby bardzo nieefektywne oraz niepotrzebne, dlatego użyta została odpowiednia struktura języka Julia - SparseMatrix, która zapamiętuje jedynie wartości niezerowe. Ponieważ SparseMatrix przechowuje wartości w porządku kolumnowym, a w metodzie eliminacji Gaussa rozważamy przede wszystkim wiersze, przechowywana jest właściwie macierz transponowana. Jako szczegół implementacyjny, nie będzie to brane pod uwagę w dalszych rozważaniach.

Metoda eliminacji Gaussa

Standardowy algorytm eliminacji Gaussa (bez wyboru elementu głównego) zakłada stopniową eliminację zmiennych w odpowiednich wierszach poprzez odejmowanie innych wierszy, aby układ Ax=b zastąpić równoważnym A'x=b' gdzie A' jest macierzą trójkątną górną.

W tym celu, dla i=1,2,...,n-1 (gdzie n to rozmiar kwadratowej macierzy A) odejmujemy od wierszy A_j , j=i+1,...,n krotność $\frac{A_{i,k}}{A_{k,k}}$ wiersza A_i .

Standardowa metoda eliminacji Gaussa ma złożoność $O(n^3)$.

Modyfikacje

Ze względu na rzadkość macierzy i jej regularną budowę algorytm można przyspieszyć, znacznie redukując ilość wykonywanych operacji, w szczególności tych z zerem.

Diagonalna budowa macierzy zapewnia, że wiele elementów, które w metodzie Gaussa należy zerować, już zerami będzie. Dzięki regularnej strukturze możemy oszacować, który wiersz będzie ostatnim, dla danej kolumny ρ , w którym wartość w tej kolumnie będzie niezerowa.

Ponieważ macierz B_k ma tylko dwie ostatnie kolumny z l kolumn niezerowe, jej wartości wpływać będą jedynie na co l-1 i l -tą wartość $LASTROW(\rho)$. W pozostałych przypadkach, ostatnimi niezerowymi wartościami w kolumnie będą wartości z macierzy A_k . Można więc wyprowadzić wzór:

LAST ROW
$$(\rho) = min\{l+l\cdot \left|\frac{\rho+1}{l}\right|, n\}$$

Zauważmy, że w przypadku $\rho = l-1$ lub $\rho = l$ wartość $\left\lfloor \frac{\rho+1}{l} \right\rfloor = 1$, więc zostaną wzięte pod uwagę wartości z B_k .

W podobny sposób można znaleźć wyrażenie opisujące indeks ostatniej niezerowej kolumny dla danego wiersza η . W rozpatrywanej macierzy wartość ta zawsze znajdzie się w diagonalnej macierzy C_k . Zauważmy, że te są zawsze odległe o l od diagonali macierzy A, stąd mamy prosty wzór:

LAST COLUMN
$$(\eta) = min\{\eta + l, n\}$$

Warto zauważyć, że w wyniku kolejnych kroków eliminacji Gaussa nie pojawią się żadne niezerowe wartości powyżej diagonali macierzy C_k , więc wartość $LAST\ COLUMN\ (\eta)$ pozostanie aktualna do końca.

Cały zmodyfikowany algorytm wygląda następująco:

$$\begin{array}{ll} \text{for k = 1 to n-1} \\ & \text{lastrow = } LAST\,ROW\left(k\right) \\ & \text{lastcol = } LAST\,COLUMN\left(k\right) \\ & \text{for i = k+1 to lastrow} \\ & z = \frac{A_{i,k}}{A_{k,k}} \\ & A_{i,k} = 0 \\ & \text{for j = k+1 to lastcol} \\ & A_{i,j} = z \cdot A_{k,j} \\ & b_i = z \cdot b_k \end{array}$$

Zakładając, że l jest stałe, złożoność zmodyfikowanego algorytmu wynosi O(n), ponieważ zewnętrzna pętla wykonuje n-1 przebiegów, a wewnętrzne pętle odpowiednio maksymalnie 2l i l .

Algorytm podstawiania wstecz

Aby z otrzymanego w wyniku eliminacji Gaussa układu trójkątnego otrzymać wektor x, należy wykonać jeszcze jeden krok, jakim jest algorytm podstawiania wstecz. Algorytm jest dość trywialny, by nie przywoływać go w formie pseudokodu. Zauważmy jednak, że dzięki znajomości $LAST\ COLUMN\ (\eta)$ możemy ograniczyć liczbę operacji dodawania do l. Jeśli l jest stałe, ze złożoności $O(n^2)$ schodzimy do O(n).

Metoda eliminacji Gaussa z częściowym wyborem elementu głównego

Standardowa metoda może nie działać (lub działać nieprawidłowo w arytmetyce zmiennoprzecinkowej) w pewnych szczególnych przypadkach:

1. Na diagonali macierzy A pojawia się zero.

2. Wartość na diagonali macierzy A jest bardzo mała.

Aby sprostać takim macierzom, stosuje się częściowy wybór elementu głównego. Zmiana polega na wyborze w i -tym kroku takiego wiersza, dla którego wartość w i -tej kolumnie jest największa.

Ponieważ zamiana wierszy jest czasowo nieefektywna, tworzony jest wektor permutacji wierszy π , który przechowuje aktualny indeks i-tego wiersza w macierzy A, tak, że prawdziwy i-ty wiersz znajduje się w pamięci pod A_{π} .

Częściowy wybór elementu głównego sprawia również, że wiersze mogą zostać odjęte w innej kolejności, przez co tracona jest stała właściwość $LAST\ COLUMN(\eta)$. Potrzebne jest więc szersze oszacowanie. Ponieważ od i-tego wiersza odejmować będziemy tylko te wiersze, które w mają w choć jedną "wspólną" kolumnę (tj. taką, że w obu wierszach w danej kolumnie jest wartość niezerowa), możemy policzyć, jak najdalej mogą znajdować się dwa wiersze, które mogą być od siebie od siebie odejmowane. Stąd wzór:

LAST COLUMN'(
$$\eta$$
) = $min\{2l+l\cdot \left|\frac{\eta+1}{l}\right|, n\}$

Zmianie musi ulec również algorytm podstawiania wstecz, biorąc pod uwagę nowe LAST COLUMN' (η) oraz wektor permutacji wierszy π . Nie wpływa to jednak na jego złożoność dla stałego l.

Poniższy algorytm przedstawia zmodyfikowany algorytm z częściowym wyborem elementu głównego:

$$\begin{array}{ll} \pi &= \{1,2,\ldots,n\} \\ \text{for k = 1 to n-1} \\ &= \text{lastrow} = LAST\,ROW\,(k) \\ &= \text{lastcol} = LAST\,COLUMN'\,(k) \\ &= \text{for i = k+1 to lastrow} \\ &= m \text{ such that } A_{\pi_{\text{m}},k} \!\!=\! \max\left(|A_{\pi_{q},k}|\!:\!q\!\in\![i,\ldots,lastrow]\right) \\ &= \frac{A_{\pi_{i},k}}{A_{\pi_{k},k}} \\ &= z = \frac{A_{\pi_{i},k}}{A_{\pi_{k},k}} \\ &= A_{\pi_{i},k} = 0 \\ &= \text{for j = k+1 to lastcol} \\ &= A_{\pi_{i},j} -= z \cdot A_{\pi_{k},j} \\ &= b_{\pi_{i}} -= z \cdot b_{\pi_{k}} \end{array}$$