

# Решение систем линейных алгебраических уравнений в идемпотентной алгебре

Колесник Дмитрий Владимирович, гр. 522

Санкт-Петербургский государственный университет  
Математико-механический факультет  
Кафедра статистического моделирования

Научный руководитель: к.ф.-м.н., доцент Н.К. Кривулин  
Рецензент: д.ф.-м.н., профессор Ю.А. Сушков



Санкт-Петербург  
2007г.

- Области применения идемпотентной алгебры:
  - задачи оптимизации и оптимального управления,
  - задачи классической механики и экономики,
  - задачи синхронизации различных процессов,
  - описание технических, экономических, производственных моделей.
- Цели работы:
  - изучение методов решения систем линейных алгебраических уравнений (СЛАУ) в идемпотентной алгебре,
  - разработка алгоритмов решения СЛАУ,
  - разработка программных средств, включающих пользовательский интерфейс.

- Области применения идемпотентной алгебры:
  - задачи оптимизации и оптимального управления,
  - задачи классической механики и экономики,
  - задачи синхронизации различных процессов,
  - описание технических, экономических, производственных моделей.
- Цели работы:
  - изучение методов решения систем линейных алгебраических уравнений (СЛАУ) в идемпотентной алгебре,
  - разработка алгоритмов решения СЛАУ,
  - разработка программных средств, включающих пользовательский интерфейс.

$$\mathbb{R}_\varepsilon = \{\mathbb{R} \cup \{\varepsilon = -\infty\}, \oplus, \otimes\}, \text{ где } \begin{cases} x \oplus y = \max(x, y), \\ x \otimes y = x + y. \end{cases}$$

- Свойства алгебраической структуры  $\mathbb{R}_\varepsilon$ :
  - коммутативность, ассоциативность, дистрибутивность  $\oplus$  относительно  $\otimes$ ,
  - существуют нейтральные элементы относительно  $\oplus$  и  $\otimes$ ,
  - существует обратный относительно  $\otimes$ ,
  - **идемпотентность**  $x \oplus x = x$ ,
  - **свойство поглощения**  $x \otimes \varepsilon = \varepsilon \otimes x = \varepsilon$ ,
  - **не существует** обратного относительно  $\oplus$ .

- Общий вид систем:  $A \otimes x \oplus b = C \otimes x \oplus d$ .
- Стандартные методы решения неприменимы:
  - отсутствие обратного элемента относительно  $\oplus$ ,
  - отсутствие возможности сокращения,
  - уравнение  $a \otimes x = b$  неоднозначно неразрешимо,
  - нельзя переносить через знак равенства.
- Возможные методы решения:
  - методы без участия дополнительных конструкций,
    - + решение в терминах  $\mathbb{R}_\varepsilon$ ;
  - методы с дополнительными конструкциями, метод симметризации,
    - + возможность применения некоторых стандартных алгоритмов.

Известны методы решения следующих уравнений:

- $A \otimes \mathbf{x} = \mathbf{b}, A \in \mathbb{R}_\varepsilon^{n \times m},$

**решение:** Если  $\mathbf{b} \in L(A)$  – линейная оболочка  $\Rightarrow$   
 $\mathbf{x} = (\mathbf{b}^- \otimes A)^-$  – решение, но возможно не единственное,  
 $a^- = -a, \varepsilon^- = \varepsilon;$

- $A \otimes \mathbf{x} \oplus \mathbf{u} = \mathbf{x}, A \in \mathbb{R}_\varepsilon^{n \times n}, A$  – неразложимая матрица.

**решение:**  $\mathbf{x} = \begin{cases} A^+ \otimes \mathbf{b}, & \text{если } \det(A) < 0; \\ A^+ \otimes \mathbf{b} \oplus A^* \otimes \mathbf{v}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}_\varepsilon^n, & \text{если } \det(A) = 0; \\ \varepsilon, & \text{если } \det(A) > 0. \end{cases}$

$A^*, A^+$  – вспомогательные матрицы, полученные из  $A$ ,  
 $\det(A) = \bigoplus_{m=1}^n tr(A^m), \quad tr(A) = \bigoplus_{i=1}^n a_{ii}$

Также можно решать уравнения вида:

$$A \otimes \mathbf{x} = \lambda \otimes \mathbf{x}, A \otimes \mathbf{x} \oplus \mathbf{b} = C \otimes \mathbf{x}.$$

Группа ученых INRIA (F. Baccelli, G. Cohen, Olsder G. J.)(1992) предложила расширить множество  $\mathbb{R}_\varepsilon$ .

Был применен метод присоединения обратных элементов.

- $$\begin{cases} (x', x'') \oplus (y', y'') = (x' \oplus y', x'' \oplus y''), \\ (x', x'') \otimes (y', y'') = (x' y' \oplus x'' y'', x' y'' \oplus x'' y'), \end{cases}$$
- $x = (x', x'') \Leftrightarrow \ominus x = (x'', x'),$
- $x \nabla y$  ( $x$  балансирует  $y$ ), если  $x' \oplus y'' = x'' \oplus y'.$

Но  $\nabla$  не является отношением эквивалентности, так как  $\oplus$  не удовлетворяет свойству сокращения.

Модифицированное отношение эквивалентности:

$$(x', x'') \mathcal{R} (y', y'') \Leftrightarrow \begin{cases} x' \oplus y'' = x'' \oplus y', & \text{если } x' \neq x'', y' \neq y'', \\ (x', x'') = (y', y''), & \text{иначе.} \end{cases}$$

Симметризацией  $\mathbb{S}$  называется  $\mathbb{R}_\varepsilon^2/\mathcal{R}$ .

$\mathbb{S}$  можно разбить на три множества классов:

$$\begin{cases} S^\oplus : (t, \varepsilon) = \{(t, x'') \mid x'' < t\}; \\ S^\ominus : (\varepsilon, t) = \{(x', t) \mid x' < t\}; \\ S^\bullet : (t, t) = \{(t, t)\}. \end{cases}$$

Искомое расширение:  $\{\mathbb{S}, \oplus, \otimes, \ominus, \nabla\}$

$\mathbb{R}_\varepsilon \hookrightarrow \mathbb{S} : t \in \mathbb{R}_\varepsilon \longleftrightarrow (t, \varepsilon) \in \mathbb{R}_\varepsilon^2$  вложение сохраняет операции  $\oplus, \otimes, (\cdot)^{-1}$  (взятие обратного относительно  $\otimes$ ).

В  $\mathbb{S}$  нет обратного относительно  $\oplus$ , но:

$$\begin{aligned} \checkmark \forall a \in \mathbb{S} \ a \ominus a \nabla \varepsilon; & \quad \checkmark a \nabla b, c \nabla d \Rightarrow a \oplus c \nabla b \oplus d; \\ \checkmark a \nabla b \Leftrightarrow a \ominus b \nabla \varepsilon; & \quad \checkmark a \nabla b \Rightarrow a \otimes c \nabla b \otimes c; \end{aligned}$$

поэтому вместо решения линейных систем целесообразно рассматривать уравнения линейного баланса.



В работах группы INRIA показано:

$x$  – решение  $(A \ominus C) \otimes x \nabla (d \ominus b)_\varepsilon$  и  $x \in \mathbb{S}^\oplus$ ,  $\Leftrightarrow$

$x$  – решение  $A \otimes x \oplus b = C \otimes x \oplus d$  в  $\mathbb{R}_\varepsilon$ .

Благодаря свойствам  $\mathbb{S}$ :

- разрешимость уравнения  $a \otimes x \oplus b \nabla \varepsilon$ ,
- возможность переноса  $a \nabla b \Leftrightarrow a \ominus b \nabla \varepsilon$ ,
- подстановка:  $x \nabla a, c \otimes x \nabla b \Rightarrow c \otimes x \nabla b$ ,
- транзитивность:  $a \nabla x, x \nabla b, x \in \mathbb{S}^\vee \Rightarrow a \nabla b$ ,
- приведение баланса:  $x \nabla y, x, y \in \mathbb{S}^\vee \Rightarrow x = y$ ,

для уравнений линейного баланса применима теорема Крамера (с классическим определителем).

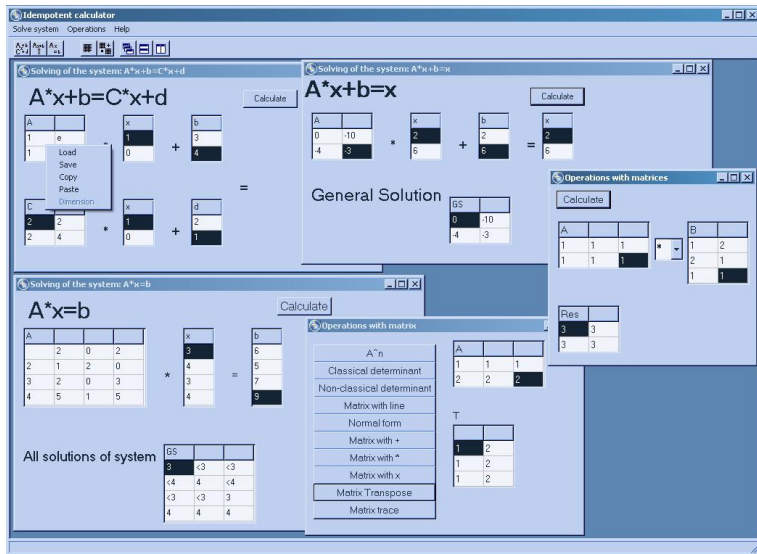
Разработаны:

- библиотека классов:
  - классы объектов идемпотентной алгебры,
  - переопределенные операции  $\oplus$  и  $\otimes$ ,
  - реализованы методы решения уравнений:
    - $A \otimes x = b$ ,
    - $A \otimes x \oplus u = x$ ,
    - $A \otimes x \oplus b = C \otimes x \oplus d$ ;
- пользовательский интерфейс:
  - формы для задания указанных видов уравнений,
  - формы для проведения матричных вычислений,
  - файл помощи.

Библиотека классов включает в себя:

- класс *element*, представляющий элемент из  $\mathbb{R}_\epsilon^2$ :
  - переопределены операции  $+$  и  $*$  в соответствии с определениями  $\oplus$  и  $\otimes$ ,
  - определены методы сравнения;
- класс *matrix*, представляющий матрицу элементов из  $\mathbb{R}_\epsilon^2$ :
  - переопределены операции  $\oplus$  и  $\otimes$  для матриц,
  - реализованы дополнительные методы работы с матрицами;
- класс *calculator*:
  - определены методы решения СЛАУ различных видов,
  - реализованы дополнительные методы работы с несколькими матрицами.

Среда: C++ Builder. Тип: многооконное приложение.



Рассмотрим решения двух систем различного типа.  
 Системы эквивалентны  $\Rightarrow$  решения совпадают.

**Solving of the system:  $A*x=b$**

$A*x=b$

A				
1	0	0	0	
0	2	0	0	
0	0	3	0	
0	0	0	4	

\*

x
1
0
-1
-2

=

b
2
2
2
2

Calculate

**Solving of the system:  $A*x+b=C*x+d$**

$A*x+b=C*x+d$

All solutions of system

GS
1
0
-1
-2

A				
1	0	0	0	
0	2	0	0	
0	0	3	0	
0	0	0	4	

\*

x
1
0
-1
-2

+

b
e
e
e
e

=

C				
e	e	e	e	
e	e	e	e	
e	e	e	e	
e	e	e	e	

\*

x
1
0
-1
-2

+

d
2
2
2
2

Calculate

Kramer

В рамках дипломной работы:

- изучены методы решения уравнений вида:
  - $A \otimes x = b$ ,
  - $A \otimes x \oplus u = x$ ,
  - $A \otimes x \oplus b = C \otimes x \oplus d$ ;
- разработаны программные средства для решения уравнений:
  - библиотека классов,
  - пользовательский интерфейс.