

情報数学C

Mathematics for Informatics C

第3回線形連立方程式の反復解法
(ヤコビ法, ガウス・ザイデル法, SOR法, 共役勾配法)

情報メディア創成学類
藤澤誠

情報数学C (GC21601)

1

今回の講義内容

- 今日の問題
- ヤコビ法とガウス・ザイデル法
- SOR法
- 共役勾配法
- 前処理付き共役勾配法

情報数学C (GC21601)

2

今回の講義で扱う問題

$$Ax = b$$

情報数学C (GC21601)

3

今回の講義で扱う問題

前回と同じ線形システム

$$Ax = b$$

- 前回とは解き方が異なる \Rightarrow 反復法
- 前回の解き方の復習 (直接解法)
 - ガウスの消去法
 - 三角分解

線形システムを直接解いているので
打ち切り誤差はない(丸め誤差はありうる)

情報数学C (GC21601)

4

直接解法の計算時間

直接解法の計算時間は？

n	$O(n^2)$ の理論的な計算時間	$O(n^3)$ の理論的な計算時間
10	1×10^{-10} 秒	1×10^{-9} 秒
10^2	1×10^{-8} 秒	1×10^{-6} 秒
10^3	1×10^{-6} 秒	1×10^{-3} 秒
10^4	1×10^{-4} 秒	1秒
10^5	0.01秒	1000秒
10^6	1秒	10^6 秒=約278時間
10^7	100秒	10^9 秒=約31.7年

ガウスの消去法が $O(n^3)$,
三角分解で $O(n^2)$

情報数学C (GC21601)

5

反復解法とは？

A が変わらなければ三角分解でいいけど,
そのような問題ばかりではない.

\Rightarrow 前計算なしで $O(n^2)$ ぐらいにできないか？

反復解法

今回勉強するガウス・ザイデル法で $O(kn^2)$
(k は1以上の整数)

情報数学C (GC21601)

6

反復解法とは？

反復解法の特徴

- 反復処理で初期値から徐々に解に近づけていく方法
- 直接解法と異なり、**厳密な解ではない*** (打ち切り誤差が発生するため)
- 計算コストは $O(kn^2)$ 以下
⇒ 反復回数 $k \ll n$ なら直接解法より**高速**に解ける。

今回の講義内容

- 今日の問題
- ヤコビ法とガウス・ザイデル法
- SOR法
- 共役勾配法
- 前処理付き共役勾配法

表記法の復習

線形システム $Ax = b$ の表記法の復習

C言語のコードとの対応をとるために

- インデックス0スタート($a_{11} \sim a_{nn} \Rightarrow a_{0,0} \sim a_{n-1,n-1}$)
- 右辺項を n 列目として表記($b_1 \sim b_n \Rightarrow a_{0,n} \sim a_{n-1,n}$)

$$\begin{pmatrix} a_{0,0} & a_{0,1} & a_{0,2} & \cdots & a_{0,n-1} \\ a_{1,0} & a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n-1} \\ a_{2,0} & a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,n-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n-1,0} & a_{n-1,1} & a_{n-1,2} & \cdots & a_{n-1,n-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_{n-1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{0,n} \\ a_{1,n} \\ a_{2,n} \\ \vdots \\ a_{n-1,n} \end{pmatrix}$$

右辺までまとめて $n \times (n+1)$ の行列にしたものを**拡大行列**という

$$\begin{pmatrix} a_{0,0} & a_{0,1} & a_{0,2} & \cdots & a_{0,n-1} & a_{0,n} \\ a_{1,0} & a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n-1} & a_{1,n} \\ a_{2,0} & a_{2,1} & a_{2,2} & \cdots & a_{2,n-1} & a_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{n-1,0} & a_{n-1,1} & a_{n-1,2} & \cdots & a_{n-1,n-1} & a_{n-1,n} \end{pmatrix}$$

ヤコビ法

線形システムの反復解法で最も基本的なものがヤコビ法

- 3元連立方程式で考えてみよう

$$\begin{cases} a_{00}x_0 + a_{01}x_1 + a_{02}x_2 = b_0 \\ a_{10}x_0 + a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ a_{20}x_0 + a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{cases}$$

1つ目の式を x_0 について解くと:

$$x_0 = \frac{b_0 - a_{01}x_1 - a_{02}x_2}{a_{00}}$$

x_1, x_2 が分かっているのだから当然解けないんだけど...

ヤコビ法

x_1, x_2 についての式も求めて、 x_i に何らかの初期値 $x_i^{(0)}$ を与えたとすると...

$$x_0^{(1)} = \frac{b_0 - a_{01}x_1^{(0)} - a_{02}x_2^{(0)}}{a_{00}}$$

$$x_1^{(1)} = \frac{b_1 - a_{10}x_0^{(0)} - a_{12}x_2^{(0)}}{a_{11}}$$

$$x_2^{(1)} = \frac{b_2 - a_{20}x_0^{(0)} - a_{21}x_1^{(0)}}{a_{22}}$$

$x_i^{(0)}$ から $x_i^{(1)}$ を計算 ⇒ もしこの計算で $x_i^{(1)}$ が $x_i^{(0)}$ より解に近づいているならば、この計算を繰り返せばいつか**解に収束する**

ヤコビ法

k 番目の繰り返しにおける値を $x_i^{(k)}$ とすると:

$$x_0^{(k+1)} = \frac{b_0 - a_{01}x_1^{(k)} - a_{02}x_2^{(k)}}{a_{00}}$$

$$x_1^{(k+1)} = \frac{b_1 - a_{10}x_0^{(k)} - a_{12}x_2^{(k)}}{a_{11}}$$

$$x_2^{(k+1)} = \frac{b_2 - a_{20}x_0^{(k)} - a_{21}x_1^{(k)}}{a_{22}}$$

この計算を $|x_i^{(k)} - x_i^{(k+1)}| < \varepsilon$ となるまで反復

ヤコビ法

収束するまでの反復数を K とすると計算量は $O(Kn^2)$

ヤコビ法

$n \times n$ の線形システムについてのヤコビ法

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=0 \sim n-1, j \neq i} a_{i,j} x_j^{(k)} \right) \quad (i = 0, 1, \dots, n-1)$$

計算手順

1. 初期値 $x_i^{(0)}$ を設定 ($i = 0 \sim n-1$)
2. 以下の処理を反復 ($k = 0, 1, \dots$)
 - a. 上の式により, $i = 0 \sim n-1$ について $x_i^{(k+1)}$ を計算
 - b. $|x_i^{(k)} - x_i^{(k+1)}| < \varepsilon$ となったら反復終了

ヤコビ法

ヤコビ法のコード例

配列 y に $x^{(k+1)}$, 配列 x に $x^{(k)}$ を格納

```
int k;
for(k = 0; k < max_iter; ++k){
    for(int i = 0; i < n; ++i){
        y[i] = A[i][n];
        for(int j = 0; j < n; ++j){
            y[i] -= (j != i ? A[i][j]*x[j] : 0.0);
        }
        y[i] /= A[i][i];
    }
    // 収束判定
    int l;
    for(l = 0; l < n; ++l) if(fabs(y[l]-x[l]) > eps) break; // 絶対誤差
    if(l == n) break; // すべての解が許容誤差以下なら反復終了

    swap(x, y);
}
```

x^{k+1} を x^k として次の反復へ

このコードでは収束しなくてもユーザが設定した最大反復回数 `max_iter` で打ち切るようにしている(無限ループを防ぐため)

ヤコビ法

ヤコビ法の実行結果例1

$$\begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 \\ 1 & 5 & 2 \\ 3 & 1 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 9 \\ -2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 & 7 \\ 1 & 5 & 2 & 9 \\ 3 & 1 & 7 & -2 \end{pmatrix}$$

解) $(x_0, x_1, x_2) = (1, 2, -1)$

- 初期値として $(x_0^{(0)}, x_1^{(0)}, x_2^{(0)}) = (0, 0, 0)$ を設定
- 収束判定には絶対誤差を使用

$$|x_i^{(k+1)} - x_i^{(k)}| \leq \varepsilon$$
- $\varepsilon = 1 \times 10^{-6}$ を設定

ヤコビ法

ヤコビ法の実行結果例1

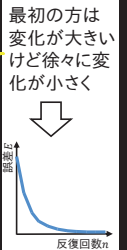
$$\begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 & 7 \\ 1 & 5 & 2 & 9 \\ 3 & 1 & 7 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 9 \\ -2 \end{pmatrix}$$

解) $(x_0, x_1, x_2) = (1, 2, -1)$

```
0 : x0 = 0, x1 = 0, x2 = 0
1 : x0 = 0.875, x1 = 1.8, x2 = -0.285714
2 : x0 = 0.757143, x1 = 1.73929, x2 = -0.917857
3 : x0 = 1.00179, x1 = 2.01571, x2 = -0.858673
4 : x0 = 0.945038, x1 = 1.94311, x2 = -1.00301
5 : x0 = 1.00824, x1 = 2.0122, x2 = -0.968318
6 : x0 = 0.986595, x1 = 1.98568, x2 = -1.00527
7 : x0 = 1.00377, x1 = 2.00479, x2 = -0.992209
...
22 : x0 = 0.999999, x1 = 2, x2 = -1
23 : x0 = 1, x1 = 2, x2 = -1
```

反復24回目で許容誤差内の解に収束

⇒ 必ず収束するのか?



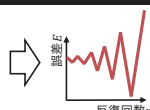
ヤコビ法

ヤコビ法の実行結果例2

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 3 & 4 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \text{解) } (x_0, x_1, x_2) = (1, -2, 3)$$

```
0 : x0 = 0, x1 = 0, x2 = 0
1 : x0 = 4.5, x1 = 0.333333, x2 = 1.33333
2 : x0 = 2.33333, x1 = -2.05556, x2 = -3.61111
3 : x0 = 10.9444, x1 = 1.96296, x2 = 1.74074
4 : x0 = 0.907407, x1 = -4.47531, x2 = -12.2284
...
98 : x0 = -1.33e+24, x1 = -7.49e+23, x2 = -1.32e+24
99 : x0 = 2.35e+24, x1 = 1.32e+24, x2 = 2.33e+24
```

反復で解の値がどんどん大きくなっていき収束しない⇒解の発散



ヤコビ法の収束条件

ヤコビ法で収束するための条件は?

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=0 \sim n-1, j \neq i} a_{i,j} x_j^{(k)} \right) \quad (i = 0, 1, \dots, n-1)$$

$D^{-1} \quad L + U$

行列 $A = \{a_{i,j}\}$ を $D + L + U$ と分解してみる

$$D = \begin{pmatrix} a_{0,0} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & a_{1,1} & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & a_{n-1,n-1} \end{pmatrix} \quad \Leftrightarrow a_{i,i} \quad (i = j)$$

$$L = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ a_{1,0} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n-1,0} & a_{n-1,1} & \dots & 0 \end{pmatrix} \quad U = \begin{pmatrix} 0 & a_{0,1} & \dots & a_{0,n-1} \\ 0 & 0 & \dots & a_{1,n-1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 \end{pmatrix} \quad \Leftrightarrow a_{i,j} \quad (i \neq j)$$

ヤコビ法の収束条件

ヤコビ法の更新式を行列表記してみる

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=0, j \neq i}^{n-1} a_{i,j} x_j^{(k)} \right) \quad (i = 0, 1, \dots, n-1)$$

ベクトルと行列を用いた表記

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

$H = -D^{-1}(L + U)$, $\mathbf{z} = D^{-1}\mathbf{b}$ と置く

$$\mathbf{x}^{(k+1)} = H\mathbf{x}^{(k)} + \mathbf{z}$$

十分な数(K 回)反復して収束したとすると:

$$\mathbf{x}^{(K)} = H\mathbf{x}^{(K)} + \mathbf{z}$$

2つの式から以下が導出できる

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

ヤコビ法の収束条件

ヤコビ法で収束するための条件は?

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

$k+1$ ステップ目の誤差

k ステップ目の誤差

反復する毎に誤差が小さくなれば収束するのだから条件は:

$$\|H\| < 1 \quad \text{ここで } H = -D^{-1}(L + U)$$

$$\frac{\sum_{j \neq i} |a_{i,j}|}{|a_{i,i}|} < 1 \quad (i = 0, 1, \dots, n-1)$$

* $\|H\|$ は行列のノルム 20

ヤコビ法の収束条件

$$\frac{\sum_{j \neq i} |a_{i,j}|}{|a_{i,i}|} < 1$$

i 行目の非対角成分の絶対値の和

i 行目の対角成分の絶対値

ヤコビ法で収束するための十分条件*

係数行列 A の各行において対角要素の絶対値が非対角要素の絶対値の和より大きい**

$$|a_{i,i}| > \sum_{j \neq i} |a_{i,j}| \quad \text{対角優位}$$

*必要十分条件ではない。対角優位でなくても収束することはある。

**対角優位な行列の最大固有値の絶対値(スペクトル半径)は1より小さくなるのでこれを条件とする場合もある。

ヤコビ法の収束条件

ヤコビ法の2つの例を比べてみよう

$$\begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 \\ 1 & 5 & 2 \\ 3 & 1 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 9 \\ -2 \end{pmatrix}$$

1行目: $|a_{i,i}| = 8$, $\sum_{j \neq i} |a_{i,j}| = 4 \Rightarrow \bigcirc$
 2行目: $|a_{i,i}| = 5$, $\sum_{j \neq i} |a_{i,j}| = 3 \Rightarrow \bigcirc$
 3行目: $|a_{i,i}| = 7$, $\sum_{j \neq i} |a_{i,j}| = 4 \Rightarrow \bigcirc$ } 収束する

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 3 & 4 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

1行目: $|a_{i,i}| = 2$, $\sum_{j \neq i} |a_{i,j}| = 4 \Rightarrow \times$
 2行目: $|a_{i,i}| = 3$, $\sum_{j \neq i} |a_{i,j}| = 3 \Rightarrow \Delta$
 3行目: $|a_{i,i}| = 3$, $\sum_{j \neq i} |a_{i,j}| = 6 \Rightarrow \times$ } 収束しない

対角優位でなかったらどうするのか?

\Rightarrow 並び替えて対角優位化(MC64オーダリング*など)

*Duffr , "On algorithms for permuting large entries to the diagonal of a sparse matrix", SIAM J. Matrix Anal. Appl. 22(4), pp.973-996, 2001.

ガウス・ザイデル法

ヤコビ法の収束性を向上させるにはどうすれば良いか?

三元連立方程式の場合の式をもう一度見てみよう!

$$x_0^{(k+1)} = \frac{b_0 - a_{01}x_1^{(k)} - a_{02}x_2^{(k)}}{a_{00}}$$

$$x_1^{(k+1)} = \frac{b_1 - a_{10}x_0^{(k)} - a_{12}x_2^{(k)}}{a_{11}}$$

$$x_2^{(k+1)} = \frac{b_2 - a_{20}x_0^{(k)} - a_{21}x_1^{(k)}}{a_{22}}$$

上から順番に計算してるなら、赤字で示した $x_0^{(k)}, x_1^{(k)}, x_2^{(k)}$ はすでに新しい値($x^{(k+1)}$)が計算済みでは?

ガウス・ザイデル法

計算済みの($k+1$)ステップでの値があるのならそれを使えば収束は早くなるのでは?

$$x_0^{(k+1)} = \frac{b_0 - a_{01}x_1^{(k)} - a_{02}x_2^{(k)}}{a_{00}}$$

$$x_1^{(k+1)} = \frac{b_1 - a_{10}x_0^{(k+1)} - a_{12}x_2^{(k)}}{a_{11}}$$

$$x_2^{(k+1)} = \frac{b_2 - a_{20}x_0^{(k+1)} - a_{21}x_1^{(k+1)}}{a_{22}}$$

ガウス・ザイデル法

$x^{(k+1)}$ に掛かっている係数(青字)はすべて $i > j$ ($i = 0$ から順番に計算しているのだから) \Rightarrow 左下非対角成分

ガウス・ザイデル法

$n \times n$ の線形システムについてのガウス・ザイデル法

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=0 \sim i-1} a_{i,j} x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1 \sim n-1} a_{i,j} x_j^{(k)} \right)$$

↓ 行列表記

$$x^{(k+1)} = D^{-1}(b - Lx^{(k+1)} - Ux^{(k)}) \quad (i = 0, 1, \dots, n-1)$$

計算手順(ヤコビ法と同じ)

1. 初期値 $x_i^{(0)}$ を設定 ($i = 0 \sim n-1$)
2. 以下の処理を反復(k 回目の反復)
 - a. 上の式により, $i = 0 \sim n-1$ について $x_i^{(k+1)}$ を計算
 - b. $|x_i^{(k)} - x_i^{(k+1)}| < \varepsilon$ となったら反復終了

ガウス・ザイデル法

ガウス・ザイデル法のコード例

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=0 \sim i-1} a_{i,j} x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1 \sim n-1} a_{i,j} x_j^{(k)} \right)$$

```

int k; // 計算反復回数
for(k = 0; k < max_iter; ++k){
    int l = 0;
    for(int i = 0; i < n; ++i){
        double tmp = x[i];
        x[i] = A[i][n];
        for(int j = 0; j < n; ++j){
            x[i] -= (j != i ? A[i][j] * x[j] : 0.0);
        }
        x[i] /= A[i][i];
        if(fabs(tmp - x[i]) > eps) l++;
    }
    // 収束判定
    if(l == 0) break; // すべての解が許容誤差以下なら反復終了
}
    
```

b_i は拡大行列での $a_{i,n}$ に相当
 $j \neq i$ だったら加算していく
 $x^{(k+1)}$ と $x^{(k)}$ を同じ配列に格納することで計算済みの値を使うことができる (ヤコビ法と違うところ)
 相対誤差を使う場合は, $\text{fabs}(\text{tmp} - x[i]) / \text{tmp} > \text{eps}$;
 // 収束判定
 if(1 == 0) break; // すべての解が許容誤差以下なら反復終了

ガウス・ザイデル法

ガウス・ザイデル法の実行結果例

$$\begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 \\ 1 & 5 & 2 \\ 3 & 1 & 7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 9 \\ -2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 & 7 \\ 1 & 5 & 2 & 9 \\ 3 & 1 & 7 & -2 \end{pmatrix}$$

拡大行列表記

解) $(x_0, x_1, x_2) = (1, 2, -1)$

- 初期値として $(x_0^{(0)}, x_1^{(0)}, x_2^{(0)}) = (0, 0, 0)$ を設定
- 収束判定には絶対誤差を使用

$$|x_i^{(k+1)} - x_i^{(k)}| \leq \varepsilon$$
- $\varepsilon = 1 \times 10^{-6}$ を設定
- 対角優位 (収束条件はヤコビ法と同じ)

ガウス・ザイデル法

ガウス・ザイデル法の実行結果例

$$\begin{pmatrix} 8 & 1 & 3 & 7 \\ 1 & 5 & 2 & 9 \\ 3 & 1 & 7 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 9 \\ -2 \end{pmatrix}$$

解) $(x_0, x_1, x_2) = (1, 2, -1)$

```

0 : x0 = 0.875,      x1 = 1.625,      x2 = -0.892857
1 : x0 = 1.0067,     x1 = 1.9558,     x2 = -0.996556
2 : x0 = 1.00423,    x1 = 1.99778,    x2 = -1.0015
3 : x0 = 1.00084,    x1 = 2.00043,    x2 = -1.00042
4 : x0 = 1.0001,     x1 = 2.00015,    x2 = -1.00007
5 : x0 = 1.00001,    x1 = 2.00003,    x2 = -1.00001
6 : x0 = 0.999999,   x1 = 2,          x2 = -1
7 : x0 = 1,          x1 = 2,          x2 = -1
8 : x0 = 1,          x1 = 2,          x2 = -1
    
```

反復9回目です許容誤差内の解に収束(ヤコビ法だと24回)

⇒ ヤコビ法の半分以下の反復で収束

ガウス・ザイデル法

収束が早いのならガウス・ザイデル法だけでいいのでは?

⇒ 最近10年ぐらいは
ヤコビ法が使われることも多い

ガウス・ザイデル法の欠点

式の中に $i-1$ 行目の計算結果 $x_{i-1}^{(k+1)}$ が含まれるので,
 $i = 0$ から $n-1$ で逐次的に計算しなければならない

並列計算しにくい(できなくはないけど...)

ヤコビ法は $i = 0$ から $n-1$ まですべて独立して計算可能
⇒ 並列化が容易

今回の講義内容

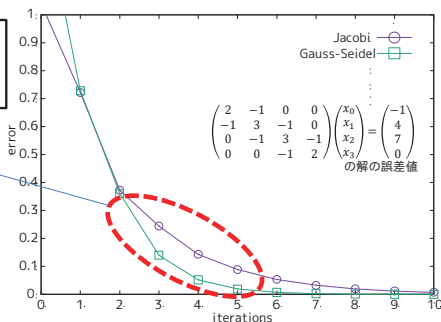
- 今日の問題
- ヤコビ法とガウス・ザイデル法
- SOR法
- 共役勾配法
- 前処理付き共役勾配法

SOR法

計算の並列性を保ったまま反復解法の収束性や安定性を高めるには？

ヤコビ法と比べて、
ガウス・ザイデル法は
より早く収束している

収束時の傾きがより
大きいことに注目

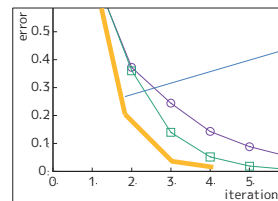


情報数学C (GC21601)

31

SOR法

傾きを大きくするにはどうすれば良いのか？



こんな風に傾きが大きくなれば
収束は早い(反復数が少なくなる)？

誤差グラフ上の傾き:

$$x_i^{(k+1)} - x_i^{(k)}$$

k ステップ目の解と $k+1$ ステップ
での解の差が傾き

例えば、ヤコビ法の式で得られた解 $x^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}}(b_i - \sum_{j=0 \sim n-1, j \neq i} a_{ij}x_j^{(k)})$ を
そのまま使わずに傾きを大きくするようにしたら・・・

情報数学C (GC21601)

32

SOR法

逐次加速緩和法
(Successive Over-Relaxation : SOR法)

$$x_i^{(k+1)} = x_i^{(k)} + \omega(x_i^{(k+1)} - x_i^{(k)})$$

誤差グラフの傾き

傾きを大きく(加速)するための係数

桁落ちを防ぎたい場合は:

$$x_i^{(k+1)} = (1 - \omega)x_i^{(k)} + \omega x_i^{(k+1)}$$

情報数学C (GC21601)

33

SOR法

加速係数 ω の決め方

- 基本的には $1 < \omega < 2$ の範囲で
問題ごとに設定する必要がある*
(安定性のために $0 < \omega < 1$ を使うことはある)
- 正定値対称行列を係数とする $Ax = b$ については、
 $0 < \omega < 2$ で必ず収束することが証明されてい
る(Ostrowskiの定理)
- $\omega = 1$ でガウス・ザイデル法と同じ。
 $\omega < 1$ でガウス・ザイデル法で収束しなかった
問題でも収束する可能性あり(あくまで可能性だけ)

*問題によっては自動で決定できるものもあるが、一般的にこれと
いう決定法があるわけではなく、問題毎に試行錯誤することが多い。 34

情報数学C (GC21601)

SOR法

SOR法のコード例

```
int k; // 計算反復回数
for(k = 0; k < max_iter; ++k){
    int l = 0;
    for(int i = 0; i < n; ++i){
        double tmp = x[i];
        x[i] = A[i][n];
        for(int j = 0; j < n; ++j){
            x[i] -= (j != i ? A[i][j]*x[j] : 0.0);
        }
        x[i] /= A[i][i];
    }

    // 加速緩和係数wを使って次の解を計算
    x[i] = (1.0-w)*tmp+w*x[i];
}

// 収束判定
...
```

ここはガウス・ザイデル法と全く同じ

ここがSOR法の計算
 $x_i^{(k+1)} = (1 - \omega)x_i^{(k)} + \omega x_i^{(k+1)}$

情報数学C (GC21601)

35

SOR法

SOR法の実行結果例(ヤコビ法, ガウス・ザイデルと問題が違うので注意)

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{解} (1, 3, 4, 2)$$

加速係数は $\omega = 1.15$ と設定 (0.05刻みで試行した結果)

```
0 : x0 = -0.575, x1 = 1.3129167, x2 = 3.1866181, x3 = 1.8323054
1 : x0 = 0.26617708, x1 = 2.6599673, x2 = 3.9273785, x3 = 1.9833968
2 : x0 = 0.91455464, x1 = 2.9904126, x2 = 4.0008535, x3 = 2.0029812
3 : x0 = 1.0073041, x1 = 3.0045652, x2 = 4.0027648, x3 = 2.0011426
4 : x0 = 1.0015294, x1 = 3.0009613, x2 = 4.0003918, x3 = 2.0000539
5 : x0 = 1.0003233, x1 = 3.0001299, x2 = 4.0000117, x3 = 1.9999986
6 : x0 = 1.0000262, x1 = 2.9999995, x2 = 3.9999958, x3 = 1.9999978
7 : x0 = 0.99999322, x1 = 2.9999965, x2 = 3.9999985, x3 = 1.9999994
8 : x0 = 0.99999903, x1 = 2.9999996, x2 = 3.9999998, x3 = 2
9 : x0 = 0.99999989, x1 = 3, x2 = 4, x3 = 2
```

反復10回目です許容誤差(1×10^{-6})内の解に収束

情報数学C (GC21601)

36

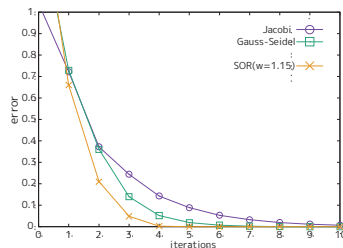
SOR法

ヤコビ法, ガウス・ザイデル法との反復回数の比較

ヤコビ:30回, ガウス・ザイデル:17回, SOR法($\omega = 1.15$):10回

1回の反復にかかる計算コストはほぼ同じなので,

- ヤコビ法に対して**3倍の高速化**
- ガウス・ザイデル法に対して**1.7倍の高速化**

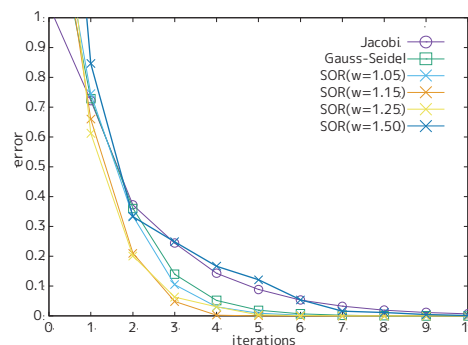


情報数学C (GC21601)

37

SOR法

加速係数を変えた場合は?



ω	反復回数
1.05	15
1.15	10
1.25	13
1.5	24

係数行列Aによっては最適な ω を計算可能だけど, 多くの場合は問題毎に値を選択する必要がある

情報数学C (GC21601)

38

今回の講義内容

- 今日の問題
- ヤコビ法とガウス・ザイデル法
- SOR法
- **共役勾配法**
- 前処理付き共役勾配法

情報数学C (GC21601)

39

共役勾配法の前に

残差について

$Ax = b$ を変形すると $b - Ax = 0$

x が真値ならこの式となるが, k ステップ目の近似解の段階では, $b - Ax^{(k)} \neq 0$

残差 $r^{(k)} = b - Ax^{(k)}$ (ここでの残差はベクトルということに注意)

⇒ 反復処理で残差を如何にしてゼロベクトルに近づけるかが重要
⇒ 残差についてもう少し考えてみよう!

情報数学C (GC21601)

40

共役勾配法の前に

$Ax = b$ の両辺に Ix を足す

$$Ax + Ix = b + Ix \Leftrightarrow x = b + (I - A)x$$

これを反復式とすると

$$x^{(k+1)} = b + (I - A)x^{(k)} = (b - Ax^{(k)}) + x^{(k)}$$

$$x^{(k+1)} = r^{(k)} + x^{(k)}$$

残差ベクトル

$k + 1$ ステップでの残差ベクトルは:

$$r^{(k+1)} = b - Ax^{(k+1)} = b - A(r^{(k)} + x^{(k)})$$

代入

$$r^{(k)} = b - Ax^{(k)} \text{ も使って整理すると: } r^{(k+1)} = (I - A)r^{(k)}$$

情報数学C (GC21601)

41

共役勾配法の前に

前のページの赤枠の式を初期値 $x^{(0)}, r^{(0)}$ との関係式にしてみると:

$$r^{(k)} = (I - A)^k r^{(0)}$$

$$x^{(k+1)} = r^{(k)} + r^{(k-1)} + \dots + r^{(0)} + x^{(0)}$$

上の式を下の式に代入してやると,

$r^{(k+1)}, x^{(k+1)}$ は

$r^{(0)}, Ar^{(0)}, \dots, A^k r^{(0)}$ の線形結合で表される

$a_0 r^{(0)} + a_1 Ar^{(0)} + a_2 A^2 r^{(0)} + \dots + a_k A^k r^{(0)}$ という形の式

情報数学C (GC21601)

42

クリロフ部分空間

ベクトル $r^{(0)}, Ar^{(0)}, \dots, A^k r^{(0)}$ の線形結合で表される部分空間

$$x^{(k+1)} \in \text{span}\{r^{(0)}, Ar^{(0)}, \dots, A^k r^{(0)}\}$$

クリロフ部分空間

$$\mathcal{K}_n(A, v) = \text{span}\{v, Av, A^2v, \dots, A^{n-1}v\}$$

$x^{(0)}$ からスタートして、クリロフ部分空間 \mathcal{K}_n の中を探索することで解を得る非定常反復法*

⇒ クリロフ部分空間法

クリロフ部分空間法

クリロフ部分空間法の種類

- 共役勾配法(きょうやくこうはいほう, Conjugate Gradient method : CG法)
- 双共役勾配法(BiCG法)
- 安定化双共役勾配法(BiCGSTAB法)
- 共役残差法(CR法)
- 一般化共役残差法(GCR法)
- 一般化最小残差法(GMRES法)

などなど

共役勾配法

共役勾配法(CG法)

- 正定値対称疎行列を対象とした非定常反復解法
- Arnoldi法を対称行列に限定したDirect版のLanczos法*をProjection法で残差ベクトルの直交・共役関係を用いて線形システムの解法にしたもの(リンク先をたどればアルゴリズムの導出過程が分かるが長いので興味と意欲のある場合だけ見てください)
- 収束が非常に早い(ほとんどの場合SOR法より早い)
- 前処理で更に収束を早めることができる

共役勾配法の計算手順

- 初期近似解 $x^{(0)}$ を設定
- 初期近似解に対する残差 $r^{(0)}$ を計算, 修正方向ベクトル $p^{(0)}$ を初期化: $r^{(0)} = b - Ax^{(0)}$, $p^{(0)} = r^{(0)}$
- 以下の a から g の処理を収束するまで反復 ($k = 0, 1, 2, \dots$)
 - $y^{(k)} = Ap^{(k)}$ を計算
 - 修正係数 $\alpha^{(k)} = \frac{r^{(k)}, r^{(k)}}{p^{(k)}, y^{(k)}}$ を計算
 - $k+1$ ステップの近似値 $x^{(k+1)} = x^{(k)} + \alpha^{(k)} p^{(k)}$ を計算
 - $k+1$ ステップの残差 $r^{(k+1)} = r^{(k)} - \alpha^{(k)} y^{(k)}$ を計算
 - $\|r^{(k+1)}\| < \varepsilon$ なら収束したとして反復終了
 - 方向ベクトル p の修正係数 $\beta^{(k)} = \frac{r^{(k+1)}, r^{(k+1)}}{r^{(k)}, r^{(k)}}$ を計算
 - $k+1$ ステップの方向ベクトル $p^{(k+1)} = r^{(k+1)} + \beta^{(k)} p^{(k)}$ を計算

共役勾配法のコード例

二次元配列 $A[][]$ に係数行列 A を格納, 配列 $b[]$ に右辺項ベクトル b を格納
解 $x^{(k)}$ は配列 $x[]$ に入れて返す.

```
vector<double> r(n), p(n), y(n);
x.assign(n, 0.0);
```

1. 初期値 $x^{(0)}$ の設定
(すべて0で初期化)

```
// 第0近似解に対する残差の計算
for(int i = 0; i < n; ++i){
    double ax = 0.0;
    for(int j = 0; j < n; ++j){
        ax += A[i][j]*x[j];
    }
    r[i] = b[i]-ax; p[i] = r[i];
}
```

2. 初期残差と方向ベクトルの計算
 $r^{(0)} = b - Ax^{(0)}$, $p^{(0)} = r^{(0)}$

後の計算のために $r^{(0)} \cdot r^{(0)}$ を計算しておく

```
double rr0 = dot(r, r, n); *rr1;
double alpha, beta;
int k;
for(k = 0; k < max_iter; ++k){
    :
}
```

3. 反復処理
(forの中身は次のページ)

共役勾配法のコード例

3の反復処理 a~g のコード例

```
for(k = 0; k < max_iter; ++k){
    // y = AP の計算
    for(int i = 0; i < n; ++i)
        y[i] = dot(A[i], p, n);
```

a. $y^{(k)} = Ap^{(k)}$

```
// alpha = r*r / (P*AP) の計算
alpha = rr0/dot(p, y, n);
```

b. 修正係数 $\alpha^{(k)} = \frac{r^{(k)}, r^{(k)}}{p^{(k)}, y^{(k)}}$

```
// 解x, 残差rの更新
for(int i = 0; i < n; ++i){
    x[i] += alpha*p[i]; r[i] -= alpha*y[i];
}
```

c. 次ステップの近似値
 $x^{(k+1)} = x^{(k)} + \alpha^{(k)} p^{(k)}$
d. 次ステップの残差
 $r^{(k+1)} = r^{(k)} - \alpha^{(k)} y^{(k)}$

```
// (r*r)_{k+1} の計算
rr1 = dot(r, r, n);
```

後のために $r^{(k+1)} \cdot r^{(k+1)}$ を計算しておく

```
// 収束判定 (||r|| <= eps)
e = sqrt(rr1);
if(e < eps) break;
```

e. 収束判定 $\|r^{(k+1)}\| < \varepsilon$

```
// betaの計算とpの更新
beta = rr1/rr0;
for(int i = 0; i < n; ++i) p[i] = r[i]+beta*p[i];
```

f. 方向ベクトル p の修正係数
 $\beta^{(k)} = \frac{r^{(k+1)}, r^{(k+1)}}{r^{(k)}, r^{(k)}}$

```
rr0 = rr1; // (r*r)_{k+1}を次のステップのために確保しておく
```

g. $k+1$ ステップの方向ベクトル
 $p^{(k+1)} = r^{(k+1)} + \beta^{(k)} p^{(k)}$

共役勾配法の実行結果例

共役勾配法(CG法)の実行結果例

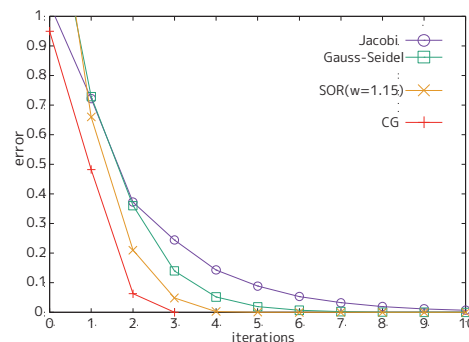
$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{解) } (1, 3, 4, 2)$$

```
0 : x0 = -0.44295302, x1 = 1.7718121, x2 = 3.1006711, x3 = 0
1 : x0 = 0.41958577, x1 = 3.1012624, x2 = 3.7012405, x3 = 1.8587355
2 : x0 = 0.88691069, x1 = 2.9264458, x2 = 4.0201937, x3 = 2.082929
3 : x0 = 1, x1 = 3, x2 = 4, x3 = 2
```

反復4回目で許容誤差(1×10^{-6})内の解に収束

共役勾配法の実行結果例

反復回数の比較



今回の講義内容

- 今日の問題
- ヤコビ法とガウス・ザイデル法
- SOR法
- 共役勾配法
- 前処理付き共役勾配法

前処理付き共役勾配法

共役勾配法の収束をさらに早められないか?
⇒ 三角分解のように前処理で何かできるか?



前処理付き共役勾配法

- ・修正コレスキー分解付き共役勾配法(MCCG法)
- ・不完全コレスキー分解付き共役勾配法(ICCG法) など

前処理付き共役勾配法

係数行列Aによって収束が変わる?

⇒ **条件数** で収束の早さを測れる

係数行列Aを**条件数が小さくなる**ようにしてやればよい

ある正則行列 M_1, M_2 を使って $Ax = b$ を書き換え

$$(M_1 A M_2)(M_2^{-1} x) = M_1 b \quad (\text{元の式と解は変わらないことに注意})$$

$$\begin{aligned} (M_1 A M_2) y &= M_1 b \\ M_2^{-1} x &= y \end{aligned}$$

(三角分解の時と同じようにすれば解ける)

*正則行列は行列式が0でない, つまり逆行列がある行列のこと

前処理付き共役勾配法

条件数とは?

$$\text{条件数} : \text{cond}(A) = \|A^{-1}\| \|A\|$$

- ・ その定義より, $\text{cond}(A) \geq 1$
- ・ **行列のノルム**として $p = 2$ の p -ノルムを用いた場合は, $\text{cond}(A)$ はAの**最大, 最小固有値の比の平方根**
- ・ 線形システム $Ax = b$ における条件数は右辺項ベクトル**b**が変化したときに**解xがどれだけ変化**するの**かを表す**
⇒ **条件数が大きいとbの小さな誤差もxの大きな誤差として現れてしまう**

$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq \text{cond}(A) \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|} \quad \Rightarrow \quad \text{条件数を小さくしたい}$$

前処理付き共役勾配法

不完全コレスキー分解付き共役勾配法(ICCG法)

$A = LDL^T$ と分解 $\Rightarrow U = D^{\frac{1}{2}}L^T$ と置き換える*

$$\begin{aligned} U^{-T}AU^{-1}Ux &= U^{-T}b \\ \Downarrow \\ (U^{-T}AU^{-1})y &= U^{-T}b \\ Ux &= y \end{aligned} \quad \text{(導出過程は [こちらを参照](#))}$$

前処理付き共役勾配法

$U^{-T}AU^{-1}$ の条件数は?($U^{-T}AU^{-1}$ を変形してみる)

$$U = D^{1/2}L^T \text{ から } U^T = LD^{1/2}, U^{-1} = L^{-T}(D^{1/2})^{-1}$$

$$\begin{aligned} U^{-T}AU^{-1} &= (D^{1/2})^{-1} \underline{L^{-1}AL^{-T}} (D^{1/2})^{-1} \\ \Downarrow & \quad A = LDL^T \text{ から } L^{-1}AL^{-T} = D \end{aligned}$$

$$U^{-T}AU^{-1} = (D^{1/2})^{-1} D (D^{1/2})^{-1}$$

$$\Downarrow \text{ 対角行列の逆行列は対角成分の逆数をとったもの } U^{-T}AU^{-1} = I$$

単位行列の条件数は1

ICCG法の計算手順

1. 初期近似解 $x^{(0)}$ を設定
2. 不完全コレスキー分解で L, D を計算
3. 初期近似解に対する残差 $r^{(0)}$ を計算, 修正方向ベクトル $p^{(0)}$ を初期化: $r^{(0)} = b - Ax^{(0)}, p^{(0)} = (LDL^T)^{-1}r^{(0)}$
4. 以下のaからgの処理を収束するまで反復($k = 0, 1, 2, \dots$)
 - a. $y^{(k)} = Ap^{(k)}$ を計算
 - b. 修正係数 $\alpha^{(k)} = \frac{r^{(k)} \cdot (LDL^T)^{-1}r^{(k)}}{p^{(k)} \cdot y^{(k)}}$ を計算
 - c. $k+1$ ステップの近似値 $x^{(k+1)} = x^{(k)} + \alpha^{(k)}p^{(k)}$ を計算
 - d. $k+1$ ステップの残差 $r^{(k+1)} = r^{(k)} - \alpha^{(k)}y^{(k)}$ を計算
 - e. $\|r^{(k+1)}\| < \varepsilon$ なら収束したとして反復終了
 - f. $(LDL^T)^{-1}$ を残差に掛ける $\tilde{r}^{(k+1)} = (LDL^T)^{-1}r^{(k+1)}$
 - g. 方向ベクトル p の修正係数 $\beta^{(k)} = \frac{r^{(k+1)} \cdot \tilde{p}^{(k+1)}}{r^{(k)} \cdot \tilde{p}^{(k)}}$ を計算
 - h. $k+1$ ステップの方向ベクトル $p^{(k+1)} = \tilde{r}^{(k+1)} + \beta^{(k)}p^{(k)}$ を計算

ICCG法の計算手順

前ページのアルゴリズムで $p^{(0)} = (LDL^T)^{-1}r^{(0)}$ と $\tilde{r}^{(k+1)} = (LDL^T)^{-1}r^{(k+1)}$ は $(LDL^T)^{-1}$ を直接計算するのではなく,

$$\begin{aligned} Ly &= r^{(k+1)} \\ (DL^T)\tilde{r}^{(k+1)} &= y \end{aligned}$$

として, 前進代入と後退代入で解く

ICCGのコード例はCG法のコード例と計算順はほぼ同じなので省略

ICCG法の実行結果例

ICCG法の実行結果例

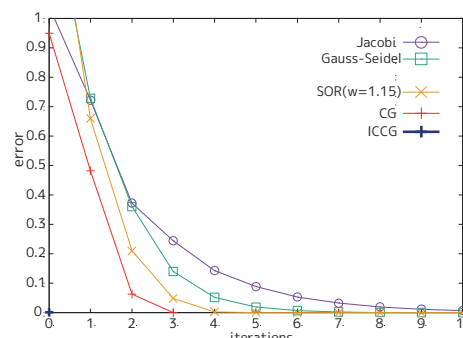
$$\begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \\ 7 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{解) (1, 3, 4, 2)}$$

$\theta : x_0 = 1, x_1 = 3, x_2 = 4, x_3 = 2$

反復1回目で許容誤差(1×10^{-6})内の解に収束

共役勾配法の実行結果例

反復回数の比較



ICCGでは係数行列が単位行列になるので1回で収束する。ただし、実際にはIC分解に近いと誤差により1回では収束しなくなる

今回のまとめ

- 今日の問題: $Ax = b$
- ヤコビ法とガウス・ザイデル法
 - 定常反復法による解法
- SOR法
 - 加速係数を用いて収束を早める方法
- 共役勾配法
 - クリロフ部分空間法による解法
- 前処理付き共役勾配法
 - 条件数とICCG法

Appendix

(以降のページは補足資料です)

行列のノルム

ベクトルのノルム: 空間におけるベクトルの長さ

ユークリッドノルム

$$\|x\|_2 = \sqrt{|x_1|^2 + \dots + |x_n|^2}$$

最大値ノルム

$$\|x\|_\infty = \max(|x_1|, \dots, |x_n|)$$

p-ノルム

$$\|x\|_p = (|x_1|^p + \dots + |x_n|^p)^{\frac{1}{p}}$$

⇒ ベクトルのノルムの性質: 正定性: $\|x\| \geq 0$,
 斉次性(せいじせい): $\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\|$,
 劣加法性(りょかぽうせい): $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\|$

行列のノルム: ベクトルのノルムを行列に対し一般化したもの

⇒ つまり, 正定性: $\|A\| \geq 0$, 斉次性: $\|\alpha A\| = |\alpha| \|A\|$,
 劣加法性: $\|A + B\| \leq \|A\| + \|B\|$ を満たすもの(ベクトルノルムと同じ複数の定義がある)

行列のノルム

$$p\text{-ノルム} \quad \|A\|_p = \max_{x \neq 0} \frac{\|Ax\|_p}{\|x\|_p} \quad : \text{ベクトルに行列を掛けたときのそのベクトルの拡大率}$$

($p = 1$ と $p = \infty$ の場合)

$$\|A\|_1 = \max_{0 \leq j < n} \sum_{i=0}^{n-1} |a_{ij}| \quad : \text{列ごとに絶対値の和をとった数値で最大のもの}$$

$$\|A\|_\infty = \max_{0 \leq i < n} \sum_{j=0}^{n-1} |a_{ij}| \quad : \text{行ごとに絶対値の和をとった数値で最大のもの}$$

ちなみに, $p = 2$ (ユークリッドノルム)で正方行列だとスペクトルノルムと呼ばれ,
 A^*A の最大固有値の平方根になる(A^* は A の随伴行列(転置+複素共役))

$\rho(A)$ を行列 A のスペクトル半径(最大固有値の絶対値)とすると, 行列のノルム(誘導ノルム)に対して

$$\|A\| \geq \rho(A)$$

が成り立つ(証明は省略). そのため, $\|A\| < 1$ の条件は, 最大固有値の絶対値が1より小さい($\rho(A) < 1$)と考えることもできる.

*他にもフロベニウスノルム, 最大ノルム, トレースノルムなどがある

行列のノルム

行列 M の p ノルム

$$\|H\|_\infty = \|D^{-1}(L + U)\|_\infty = \max_{0 \leq i < n} \sum_{j=0, j \neq i}^{n-1} \left| \frac{a_{ij}}{a_{ii}} \right| = \max_{0 \leq i < n} \frac{\sum_{j \neq i} |a_{ij}|}{|a_{ii}|}$$

a_{ii} は j を含まないので外に出せる

$\|H\|_\infty < 1 \Rightarrow 0 \leq i < n$ で $\frac{\sum_{j \neq i} |a_{ij}|}{|a_{ii}|}$ の最大が1を超えないということなので

$\frac{\sum_{j \neq i} |a_{ij}|}{|a_{ii}|} < 1$ ($i = 0 \sim n-1$) が収束条件になる

定常反復法と非定常反復法

定常反復法とは?

$Ax = b$ の解を求める漸化式(ぜんかしき)が

$$x^{k+1} = Cx^k + d$$

という線形*の形になっている方法(線形反復法ともいう)

⇒講義で紹介した以外にもADI法, マルチグリッド法なども

非定常反復法とは?

$Ax = b$ の解を求める漸化式が非線形・非定常な反復解法

⇒一般的に定常反復法より収束は速い.

クリロフ部分空間法の外にチェビシェフ準反復法なども

$$*\text{ヤコビ法で } x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j \neq i} a_{ij} x_j^{(k)} \right)$$