

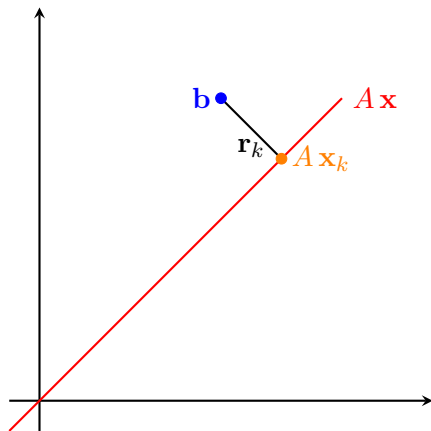


UNIVERSIDAD TECNICA  
FEDERICO SANTA MARIA

DEPARTAMENTO  
DE INFORMÁTICA

INF 285 - Computación Científica  
Ingeniería Civil Informática

13: GMRes - Generalized Minimal Residual Method



Supongamos  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  y  $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$ .

Sea  $\mathbf{r}_k = \mathbf{b} - A\mathbf{x}_k$ .

¿Cómo convertimos un sistema de ecuaciones lineales cuadrado en uno sobre-determinado?

## Ejemplo 1

Consideremos  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  con  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  y  $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$ .

¿Qué sucede si restringimos el espacio de búsqueda de  $\mathbb{R}^n$  a  $\mathbb{R}$ ?

$$\mathbf{x}_k \approx c_1 \mathbf{q}_1 \Rightarrow A \underbrace{c_1 \mathbf{q}_1}_{\mathbf{x}_k} \approx \mathbf{b} \Rightarrow (A \mathbf{q}_1) c_1 \approx \mathbf{b}$$

Restringimos el dominio de  $\mathbf{x}_k$  al sub-espacio de Krylov  $\mathcal{K}_k$ , es decir  $\mathbf{x}_k \in \mathcal{K}_k$ .

¿Qué es  $\mathcal{K}_k$ ?

$$\mathcal{K}_k = \text{span} \left( \mathbf{b}, A \mathbf{b}, A^2 \mathbf{b}, \dots, A^{k-1} \mathbf{b} \right)$$

¿Cómo restringimos  $\mathbf{x}_k \in \mathcal{K}_k$ ?

$$\mathbf{x}_k = \tilde{c}_1 \mathbf{b} + \tilde{c}_2 A \mathbf{b} + \dots + \tilde{c}_k A^{k-1} \mathbf{b}$$

¿Qué sucede si por ejemplo  $k = 2$ ? ¿ $k = 3$ ?

Caso general:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{b} & A\mathbf{b} & \dots & A^{k-1}\mathbf{b} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \vdots \\ \tilde{c}_k \end{bmatrix} = \mathbf{x}_k$$

donde queremos minimizar el error cuadrático:

$$\|A\mathbf{x}_k - \mathbf{b}\|_2^2 = \left\| A \begin{bmatrix} \mathbf{b} & A\mathbf{b} & \dots & A^{k-1}\mathbf{b} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \vdots \\ \tilde{c}_k \end{bmatrix} - \mathbf{b} \right\|_2^2$$

$$\left\| \underbrace{\underbrace{A}_{n \times n} \underbrace{[\mathbf{b} \quad A\mathbf{b} \quad \dots \quad A^{k-1}\mathbf{b}]_{K_{n \times k}}}_{n \times k}}_{n \times k} \begin{bmatrix} \tilde{c}_1 \\ \tilde{c}_2 \\ \vdots \\ \tilde{c}_k \end{bmatrix} - \mathbf{b} \right\|_2^2$$

Hemos convertido un sistema de ecuaciones lineales cuadrado a un problema de mínimos cuadrados 😊

La matriz  $K_{n \times k}$  es mal condicionada porque sus columnas son “casi” linealmente independientes 😞

Ortonormalización de Gram-Schmidt modificada al rescate!



Iteración de Arnoldi

$$\text{span}(\mathbf{b}, A\mathbf{b}, A^2\mathbf{b}, \dots, A^{k-1}\mathbf{b})$$



$$\text{span}(\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \mathbf{q}_3, \dots, \mathbf{q}_k)$$



$$\text{span}(\mathbf{q}_1, A\mathbf{q}_1, A\mathbf{q}_2, \dots, A\mathbf{q}_{k-1})$$

¿Cómo se obtiene?



Descomposición parcial de Hessenberg

## Descomposición parcial de Hessenberg

$$\underbrace{A}_{n \times n} \underbrace{Q_k}_{n \times k} = \underbrace{Q_{k+1}}_{n \times (k+1)} \underbrace{\tilde{H}_k}_{(k+1) \times k}$$

$$A \begin{bmatrix} \mathbf{q}_1 & \mathbf{q}_2 & \cdots & \mathbf{q}_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{q}_1 & \mathbf{q}_2 & \cdots & \mathbf{q}_{k+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} & \cdots & h_{1,k} \\ h_{21} & h_{22} & \cdots & h_{2,k} \\ 0 & h_{32} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & h_{k,k} \\ 0 & \cdots & 0 & h_{k+1,k} \end{bmatrix}$$



## Descomposición parcial de Hessenberg

$$A Q_k = Q_{k+1} \tilde{H}_k$$

$$A \begin{bmatrix} \mathbf{q}_1 & \mathbf{q}_2 & \cdots & \mathbf{q}_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{q}_1 & \mathbf{q}_2 & \cdots & \mathbf{q}_{k+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} & \cdots & h_{1,k} \\ h_{21} & h_{22} & \cdots & h_{2,k} \\ 0 & h_{32} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & h_{k,k} \\ 0 & \cdots & 0 & h_{k+1,k} \end{bmatrix}$$

$$A \mathbf{q}_1 = h_{11} \mathbf{q}_1 + h_{21} \mathbf{q}_2$$

$$A \mathbf{q}_2 = h_{12} \mathbf{q}_1 + h_{22} \mathbf{q}_2 + h_{32} \mathbf{q}_3$$

$$\vdots$$

$$\mathbf{q}_1 = \frac{\mathbf{b}}{\|\mathbf{b}\|} \quad \mathbf{q}_i^* \mathbf{q}_j = 0, i \neq j \quad \|\mathbf{q}_i\| = 1$$

$$\left\| A \underbrace{[\mathbf{b} \quad A\mathbf{b} \quad \dots \quad A^{k-1}\mathbf{b}]}_K \underbrace{\begin{bmatrix} \tilde{c}_1 \\ \vdots \\ \tilde{c}_k \end{bmatrix}}_{\tilde{\mathbf{c}}} - \mathbf{b} \right\|_2^2 = \|A K \tilde{\mathbf{c}} - \mathbf{b}\|_2^2$$

Descomposición de Hessenberg:  $A Q_k = Q_{k+1} \tilde{H}_k$

$$\text{span}(\mathbf{b}, A\mathbf{b}, A^2\mathbf{b}, \dots, A^{k-1}\mathbf{b})$$

$$\Downarrow$$

$$\text{span}(\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \mathbf{q}_3, \dots, \mathbf{q}_k)$$

$$\Downarrow$$

$$\text{span}(\mathbf{q}_1, A\mathbf{q}_1, A\mathbf{q}_2, \dots, A\mathbf{q}_{k-1})$$

$$\|A K \tilde{\mathbf{c}} - \mathbf{b}\|_2^2 = \|A Q_k \mathbf{c} - \mathbf{b}\|_2^2 = \|Q_{k+1} \tilde{H}_k \mathbf{c} - \mathbf{b}\|_2^2$$

Recordemos que  $\mathbf{q}_1 = \frac{\mathbf{b}}{\|\mathbf{b}\|_2}$ ,  
 por lo tanto, se obtiene que  $\mathbf{b} = \|\mathbf{b}\|_2 Q_{k+1} \mathbf{e}_1$

$$\begin{aligned} \|Q_{k+1} \tilde{H}_k \mathbf{c} - \mathbf{b}\|_2^2 &= \|Q_{k+1} \tilde{H}_k \mathbf{c} - \|\mathbf{b}\|_2 Q_{k+1} \mathbf{e}_1\|_2^2 \\ &= \|Q_{k+1} (\tilde{H}_k \mathbf{c} - \|\mathbf{b}\|_2 \mathbf{e}_1)\|_2^2 \\ &= \|\tilde{H}_k \mathbf{c} - \|\mathbf{b}\|_2 \mathbf{e}_1\|_2^2 \end{aligned}$$

$$\underbrace{\|A K \tilde{\mathbf{c}} - \mathbf{b}\|_2^2}_{\text{Mínimos cuadrados de } n \times k} = \underbrace{\|\tilde{H}_k \mathbf{c} - \|\mathbf{b}\|_2 \mathbf{e}_1\|_2^2}_{\text{Mínimos cuadrados de } (k+1) \times k}$$

$$\begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} & \cdots & h_{1,k} \\ h_{21} & h_{22} & \cdots & h_{2,k} \\ 0 & h_{32} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & h_{k,k} \\ 0 & \cdots & 0 & h_{k+1,k} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ \vdots \\ c_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \|\mathbf{b}\|_2 \\ 0 \\ \vdots \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

---

```

1  $\mathbf{x}_0 = \text{"initial guess"}$ 
2  $\mathbf{r}_0 = \mathbf{b} - A\mathbf{x}_0$ 
3  $\mathbf{q}_1 = \frac{\mathbf{r}_0}{\|\mathbf{r}_0\|_2}$ 
4 for  $k$  in  $\text{range}(1, m+1)$  :
5      $\mathbf{y} = A\mathbf{q}_k$ 
6     for  $j$  in  $\text{range}(1, k+1)$  :
7          $h_{jk} = \mathbf{q}_j^T \cdot \mathbf{y}$ 
8          $\mathbf{y} = \mathbf{y} - h_{jk}\mathbf{q}_j$ 
9      $h_{k+1,k} = \|\mathbf{y}\|_2$ 
10    if  $h_{k+1,k} > 0$  :
11         $\mathbf{q}_{k+1} = \frac{\mathbf{y}}{h_{k+1,k}}$ 
12     $\bar{\mathbf{c}}_k = \underset{\mathbf{c}_k \in \mathbb{R}^k}{\text{argmin}} \left\| \|\mathbf{r}_0\| \mathbf{e}_1 - \tilde{H}_k \mathbf{c}_k \right\|_2$ 
13     $\mathbf{x}_k = Q_k \bar{\mathbf{c}}_k + \mathbf{x}_0$ 

```

---