12. Iterative Methods

HoHee Kim

Gauss-Seidel Method : 선형 대수 방정식을 풀기 위한 반복법 [A]{x}={b} 에서 [A] 가 3x3이고 대각선 entry가 모두 nonzero 일 때

반복 j 번째 의
$$x_1$$
 값
$$x_1^j = \frac{b_1 - a_{12}x_2^{j-1} - a_{13}x_3^{j-1}}{a_{11}}$$
$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 = b_1$$
$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 = b_2$$
$$x_2^j = \frac{b_2 - a_{21}x_1^j - a_{23}x_3^{j-1}}{a_{22}}$$
$$a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3$$
$$x_3^j = \frac{b_3 - a_{31}x_1^j - a_{32}x_2^j}{a_{33}}$$

Ex) Use the Gauss-Seidel method to obtain the solution for

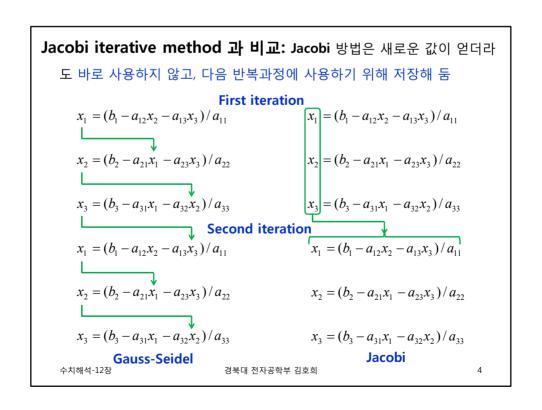
$$x_1 = \frac{7.85 + 0.1x_2 + 0.2x_3}{3}$$

$$0.1x_1 + 7x_2 - 0.3x_3 = -19.3$$

$$0.3x_1 - 0.2x_2 + 10x_3 = 71.4$$

$$x_3 = \frac{71.4 - 0.3x_1 + 0.2x_2}{10}$$
강북대 전자공학부 김호희

수치해석-12장



Convergence & Diagonal Dominance

Gauss-Seidel method 은 종종 발산하거나 수렴속도가 느린 경우도 있음 다음 조건을 만족하면 수렴보장

$$|a_{ii}| > \sum_{\substack{j=1\\i\neq i}}^{n} |a_{ij}|$$

- ☞ 각각의 방정식에서 대각선 요소의 계수는 대각선 요소를 제외한 다른 요소들의 절대값의 합보다 커야 함
- □ 이 조건을 만족하는 system을 diagonally dominant 라고 함 (수렴을 위한 필요조건은 아니므로 이 조건을 만족하지 않아도 수렴하는 경우 있음)

수치해석-12장 경북대 전자공학부 김호희



(Î) simple fixed point iteration x=g(x) 에서 수렴조건은 |g'(x)|<1 처럼,

• 2개의 nonlinear equations u(x,y) 와 v(x,y) 의 충분 수렴조건은

$$\left| \frac{\partial u}{\partial x} \right| + \left| \frac{\partial u}{\partial y} \right| < 1$$
 and $\left| \frac{\partial v}{\partial x} \right| + \left| \frac{\partial v}{\partial y} \right| < 1$

→ 이 기준을 linear equation 에도 적용가능

• 2개의 linear equations 경우, Gauss-Seidel 알고리즘은 다음처럼 표현

$$\begin{cases} a_{11} x_1 + a_{12} x_2 = b_1 & \longrightarrow x_1 = \frac{b_1 - a_{12} x_2}{a_{11}} = u(x_1, x_2) \\ a_{21} x_1 + a_{22} x_2 = b_2 & \longrightarrow x_2 = \frac{b_2 - a_{21} x_1}{a_{22}} = v(x_1, x_2) \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial u}{\partial x_1} = 0, & \frac{\partial u}{\partial x_2} = -\frac{a_{12}}{a_{11}} \\ \frac{\partial v}{\partial x_1} = -\frac{a_{21}}{a_{22}}, & \frac{\partial v}{\partial x_2} = 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{vmatrix} a_{12} \\ a_{11} \end{vmatrix} < 1, \quad \begin{vmatrix} a_{21} \\ a_{22} \end{vmatrix} < 1 \Rightarrow |a_{12}| < |a_{11}|, \quad |a_{21}| < |a_{22}|$$

수치해석-12장 경북대 전자공학부 김호희

Relaxation: Gauss-Seidel method 의 수렴을 향상시키려고 Gauss-Seidel method 에 약간의 수정을 한 방법

 $x_i^{\text{new}} = \lambda x_i^{\text{new}} + (1 - \lambda) x_i^{\text{old}}$

이전과 현재 반복과정에서 얻은 결과값의 가중평균값

 λ : weighting factor (between 0 and 2)

- λ=1: no relaxation , 수정 안됨
- 0<λ<1: underrelaxation, 수렴 안 되는 시스템을 수렴되게 하거나 진동을 약화시켜 수렴을 서두르게 함
- 1<λ≤2: overrelaxation, 현재 값에 더 가중치를 두어 참값에 가까이 가지만 속도는 느림

successive overrelaxation (SOR): 이미 수렴되는 시스템의 수렴을 가속

☞ λ은 경험에 의해 결정

수치해석-12장 경북대 전자공학부 김호희

Ex) Solve the system Gauss-Seidel using overrelaxation (λ =1.2, ε_s =10%)

$$\begin{cases}
-3x_1 + 12x_2 = 9 \\
10x_1 - 2x_2 = 8
\end{cases} = \begin{cases}
10x_1 - 2x_2 = 8 \\
-3x_1 + 12x_2 = 9
\end{cases} = \begin{cases}
x_1 = \frac{8 + 2x_2}{10} = 0.8 + 0.2x_2 \\
x_2 = \frac{9 + 3x_1}{12} = 0.75 + 0.25x_1
\end{cases}$$
diagonally dominant

 $x_1 = 0.8 + 0.2(0) = 0.8$

$$x_{1,r} = 1.2(0.8) - 0.2(0) = 0.96$$

초기값 x₁=x₂=0 로 설정

 $x_2 = 0.75 + 0.25(0.96) = 0.99$

 $x_{2,r} = 1.2(0.99) - 0.2(0) = 1.188$

 $x_1 = 0.8 + 0.2(1.188) = 1.0376$

$$x_{1,r} = 1.2(1.0376) - 0.2(0.96) = 1.05312$$

$$x_{1} = 0.8 + 0.2(1.188) = 1.0376$$

$$x_{1,r} = 1.2(1.0376) - 0.2(0.96) = 1.05312$$

$$\varepsilon_{a,1} = \left| \frac{1.05312 - 0.96}{1.05312} \right| \times 100\% = 8.84\%$$

 $x_{2,r} = 1.2(1.01328) - 0.2(1.188) = 0.978336$

$$x_2 = 0.75 + 0.25(1.05312) = 1.01328$$

 $x_3 = 1.2(1.01328) - 0.2(1.188) = 0.978336$
 $\varepsilon_{a,2} = \left| \frac{0.978336 - 1.188}{0.978336} \right| \times 100\% = 21.43\%$

☞허용오차 이내로 반복 \rightarrow x_1 =0.984177, x_2 =0.999586 으로 x_1 = x_2 =1 에 근접

수치해석-12장 경북대 전자공학부 김호희

Nonlinear Systems: 반복법을 이용하여 solution 을 구함

1 Successive substitution

Ex) Use successive substitution

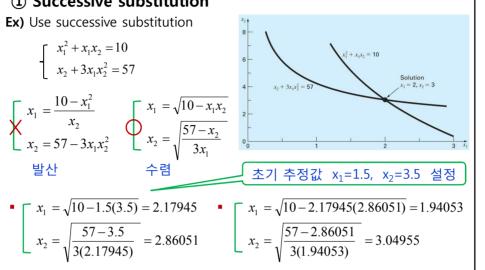
$$\begin{cases} x_1^2 + x_1 x_2 = 10 \\ x_2 + 3x_1 x_2^2 = 57 \end{cases}$$

$$x_1 = \frac{10 - x_1^2}{x_2}$$

$$x_2 = 57 - 3x_1 x_2^2$$

$$x_2 = \sqrt{\frac{57 - x_2}{3x_1}}$$

$$x_3 = \sqrt{\frac{57 - x_2}{3x_1}}$$



$$x_1 = \sqrt{10 - 1.5(3.5)} = 2.17945$$
$$x_2 = \sqrt{\frac{57 - 3.5}{3(2.17945)}} = 2.86051$$

$$\begin{bmatrix} x_1 = \sqrt{10 - 2.17945(2.86051)} = 1.94053 \\ x_2 = \sqrt{\frac{57 - 2.86051}{3(1.94053)}} = 3.04955 \end{bmatrix}$$

☞ 반복하면 참 값 $x_1=2$, $x_2=3$ 에 근접하나, 방정식형태나 초기값에 따라 발산

경북대 전자공학부 김호희

② Newton-Raphson method

$$0 \underbrace{f(x_{i+1})} = f(x_i) + (x_{i+1} - x_i)f'(x_i) \longrightarrow x_{i+1} = x_i - \frac{f(x_i)}{f'(x_i)}$$

$$\underbrace{f_{1,i+1}}_{f_{1,i+1}} = f_{1,i} + (x_{1,i+1} - x_{1,i}) \underbrace{\frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\partial x_1}}_{\partial x_1} + (x_{2,i+1} - x_{2,i}) \underbrace{\frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\partial x_2}}_{\partial x_2}$$

② Newton-Raphson method

•
$$f(x) = 0$$
 의 군은 first-order Taylor series 에 의해

• $f(x) = 0$ 의 군은 first-order Taylor series 에 의해

• $f(x) = 0$ 의 군은 first-order Taylor series 에 의해

• $f_1(x_1, x_2) = 0$, $f_2(x_1, x_2) = 0$ 의 군은 two variables 의 Taylor series 에 의해

• $f_{1,i+1} = f_{1,i} + (x_{1,i+1} - x_{1,i}) \frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\mathcal{X}_1} + (x_{2,i+1} - x_{2,i}) \frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\mathcal{X}_2}$

• $f_{1,i+1} = f_{2,i} + (x_{1,i+1} - x_{1,i}) \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{X}_1} + (x_{2,i+1} - x_{2,i}) \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{X}_2}$

• $f_{1,i+1} = f_{2,i} + (x_{1,i+1} - x_{1,i}) \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{X}_1} + (x_{2,i+1} - x_{2,i}) \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{X}_2}$

• $f_{1,i} = x_{1,i} - \frac{f_{1,i}}{\mathcal{J}_{2,i}} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}}$

• $f_{1,i+1} = x_{1,i} - f_{1,i} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}}$

• $f_{1,i+1} = x_{1,i} - f_{1,i} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}}$

• $f_{1,i+1} = x_{1,i} - f_{1,i} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\mathcal{J}_{2,i}}$

• $f_{1,i} = x_{1,i} - f_{1,i} \frac{\mathcal{J$

$$\begin{aligned}
x_{1,i+1} &= x_{1,i} - \frac{f_{1,i} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\partial x_2} - f_{2,i} \frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\partial x_2}}{\frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\partial x_1} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\partial x_2} - \frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\partial x_2} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\partial x_1}} \\
& f_{2,i} \frac{\mathcal{J}_{1,i}}{\partial x} - f_{1,i} \frac{\mathcal{J}_{2,i}}{\partial x}
\end{aligned}$$

수치해석-12장

경북대 전자공학부 김호희

•
$$f_1(x_1,x_2,...,x_n)=0$$
 의 군은 multiple variables 의 Taylor series 에 의해 $f_2(x_1,x_2,...,x_n)=0$: n 개의 equation 중에서 k 번째 equation $\frac{\mathcal{J}_{k,i}}{\partial x_1}x_{1,i+1}+\frac{\mathcal{J}_{k,i}}{\partial x_2}x_{2,i+1}+...+\frac{\mathcal{J}_{k,i}}{\partial x_n}x_{n,i+1}=-f_{k,i}+x_{1,i}\frac{\mathcal{J}_{k,i}}{\partial x_1}+x_{2,i}\frac{\mathcal{J}_{k,i}}{\partial x_2}+...+x_{n,i}\frac{\mathcal{J}_{k,i}}{\partial x_n}$

$$\Rightarrow [J]\{x_{i+1}\}=-\{f\}+[J]\{x_i\}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{1,i+1} & x_{2,i+1} & \cdots & x_{n,i+1} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{1,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i+1} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{1,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{1,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i} & \cdots & x_{n,i} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x_{i+1}\end{bmatrix}^T=\begin{bmatrix} x_{i,i} & x_{2,i$$

Ex) Use the multiple-equation Newton-Raphson method to determine roots.
$$\begin{bmatrix} x_1^2 + x_1 x_2 = 10 \\ x_2 + 3x_1 x_2^2 = 57 \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} x_1^2 + x_1 x_2 - 10 = 0 \\ x_2 + 3x_1 x_2^2 - 57 = 0 \end{bmatrix} \longrightarrow f_1(x_1, x_2) = 0$$

$$\longrightarrow f_2(x_1, x_2$$

```
>> x = [1.5;3.5];
>> J = [ 2*x(1)+x(2) x(1) ; 3*x(2)^2 1+6*x(1)*x(2)]
J =
6.5000 1.5000
36.7500 32.5000
>> f = [ x(1)^2+x(1)*x(2)-10 ; x(2)+3*x(1)*x(2)^2-57]
f =
-2.5000
1.6250
>> x = x-J\f
x =
2.0360
2.8439

수치해석-12장 경북대 전자공학부 김호희 13
```

```
function f = fun(x)
 f=[x(1)^2+x(1)^x(2)-10;x(2)+3x(1)^x(2)^2-57];
 end
                                                   fun.m
>> options = optimset('display','iter')
>> [x, fx] = fsolve(@fun, [1.5;3.5], options)
                        비선형 시스템의 해를 찾는 built-in 함수
                            Norm of First-order Trust-region
Iteration Func-count
                  f(x)
                                     optimality
                                               radius
                            step
                 8.89063
                                       49 1
                                                    1
  0 3
                 8.89063
                          0.847247
                                       49.1
                                                    1
  6 19 2.01948e-28 4.34443e-08
                                     5.26e-13
                                                   0.53
x = 2.0000
   3.0000
fx = 1.0e-13*
    0.1421
 수치해석-12장
                     경북대 전자공학부 김호희
                                                     14
```