

Численные методы линейной алгебры

Метод прогонки

для решения систем линейных алгебраических уравнений (СЛАУ),
характеризуемых 3-х диагональной матрицей

Система уравнений $Ax = F$ равносильна соотношению

$$A_i x_{i-1} + B_i x_i + C_i x_{i+1} = F_i, \quad i = 2, \dots, n-1 \quad (1)$$

$$B_1 x_1 + C_1 x_2 = F_1, \quad A_n x_{n-1} + B_n x_n = F_n.$$

$$\begin{array}{cccccc} B_1 & C_1 & \dots & 0 & 0 & F_1 \\ A_2 & B_2 & C_2 & 0 & 0 & F_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & A_{n-1} & B_{n-1} & C_{n-1} & F_{n-1} \\ 0 & 0 & \dots & A_n & B_n & F_n \end{array} = \dots$$

Метод прогонки основывается на предположении, что искомые неизвестные связаны рекуррентным соотношением:

$$x_i = \alpha_{i+1} x_{i+1} + \beta_{i+1}, \quad \text{где } i = n-1, n-2, \dots, 1. \quad (2)$$

Используя это соотношение, выразим x_{i-1} и x_i через x_{i+1} и подставим в уравнение (1):

$$(A_i \alpha_i \alpha_{i+1} + B_i \alpha_{i+1} + C_i) x_{i+1} + A_i \alpha_i \beta_{i+1} + A_i \beta_i + B_i \beta_{i+1} - F_i = 0,$$

где F_i — правая часть i -го уравнения. Это соотношение будет выполняться независимо от решения, если потребовать

$$\begin{cases} A_i \alpha_i \alpha_{i+1} + B_i \alpha_{i+1} + C_i = 0 \\ A_i \alpha_i \beta_{i+1} + A_i \beta_i + B_i \beta_{i+1} - F_i = 0 \end{cases}$$

Отсюда следует:

$$\begin{cases} \alpha_{i+1} = \frac{-C_i}{A_i \alpha_i + B_i} \\ \beta_{i+1} = \frac{F_i - A_i \beta_i}{A_i \alpha_i + B_i} \end{cases}$$

Прямая прогонка

Из первого уравнения получим:

$$\begin{cases} \alpha_2 = \frac{-C_1}{B_1} \\ \beta_2 = \frac{F_1}{B_1} \end{cases}$$

После нахождения прогоночных коэффициентов α и β , используя уравнение (2), получим решение системы. При этом,

$$x_i = \alpha_{i+1}x_{i+1} + \beta_{i+1}, i = n - 1..1$$

$$x_n = \frac{F_n - A_n\beta_n}{B_n + A_n\alpha_n}$$

Обратная прогонка

Количество вычислений $O(n)$.

Итерационные методы (метод Якоби)

для решения СЛАУ с хранимой матрицей

Можно ускорить/сократить время и, возможно, число вычислений, если использовать метод итераций.

$$Ax = f,$$

Преобразуем - к виду:

$$x = Bx + v$$

и строим итерационный процесс:

$$x^{k+1} = Bx^k + v$$

$k=0, 1, \dots$

Т. Если $\|B\| < 1$ то система имеет единственное решение и итерационный процесс сходится к решению

нормы с храним. матрицей

Метод Якоби (\approx Зейделя. Отличается матрицей B и v)

Преобразуем матрицу $A = A_1 + D + A_2$, где

$$A_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ x & 0 & 0 \\ x & x & 0 \end{pmatrix} - \text{нижняя } \Delta \text{ с диагон.}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} 0 & x & x \\ 0 & 0 & x \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} - \text{верхняя } \Delta \text{ с диагон.}$$

$$D = \text{diag}(a_{ij}) = \begin{pmatrix} x & \phi & \phi \\ \phi & x & \phi \\ \phi & \phi & x \end{pmatrix} - \text{диагональная.}$$

Тогда система

$$Ax = A_1x + Dx + A_2x = f$$

$$Dx = f - A_1x - A_2x$$

$$x = -D^{-1}(A_1 + A_2)x + D^{-1}f.$$

Т.о. $B = -D^{-1}(A_1 + A_2), \quad v = D^{-1}f.$

⇒ Итерационный метод Якоби удобно записать в форме:

$$D x^{k+1} = -\underbrace{(A_1 + A_2)}_{= A \text{ без диагон. элем.}} x^k + f$$

$$A \cdot x = \sum_i a_{ij} x_i$$

- эта система в развернутом виде:

$$a_{jj} x_j^{k+1} = - \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^m a_{ij} x_i^k + f_j, \quad j=1, \dots, m$$

произведение матрица A на вектор \vec{x} , исключая диагональные элементы a_{jj}

Комплексность вычислений:

$$= k * \left[\begin{matrix} (m-2) & + & (m-2) & + & 1 & + & 1 \end{matrix} \right] * m \approx k 2m^2 = O(m^2)$$

\uparrow \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow \uparrow
 число итераций умнож. сложит. вычитан делит. число компонент \vec{x}

Итого вычисления в методах решения СЛАУ

- Метод Крамера – $O(n!)$,
- Метод Гаусса – $O(n^3)$,
- Метод обратной матрицы – $O(n^4)$,
- Метод прогонки – $O(n)$ для 3-х диагональной матрицы,
- Итерационный метод Якоби – $O(n^2)$