

# Relaxační metody - opakování

$$Ax = b \quad \Leftrightarrow \quad X^{(m+1)} = R X^{(m)} + C$$
$$X^{(0)} \rightarrow X^{(1)} \rightarrow \dots \rightarrow X^{(m)} \xrightarrow{m \rightarrow \infty} X = A^{-1}b$$

• konzistence:  $X^{(0)} = A^{-1}b$  je pevný bod  $X^{(0)} = R X^{(0)} + C$

• konvergence: násobení  $R$  je kontrahující zobrazení  
 $\rho(R) = \|R\| < 1$

PŘ: Poisson 1D ...  $\Delta u = S$  ...  $u'' = S(x)$

$$O(h^2) + \frac{u_{j+1} - 2u_j + u_{j-1}}{h^2} = S_j$$

Rychlost konvergence

iterace

$$u_j^{(m+1)} = \frac{\omega}{2} \left[ \left( u_{j+1}^{(m)} + u_{j-1}^{(m)} \right) - h^2 S_j \right] + (1-\omega) u_j^{(m)}$$

$\omega$ -Jacobi  $R_J(\omega) = (1-\omega)I + \omega R_J$ ,  $R_J = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & & & \\ 1 & 0 & 1 & & \\ & 1 & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & 1 \\ & & & & 1 & 0 \end{pmatrix}$

# Základy multigridové metody

• Relaxace: analýza konvergence

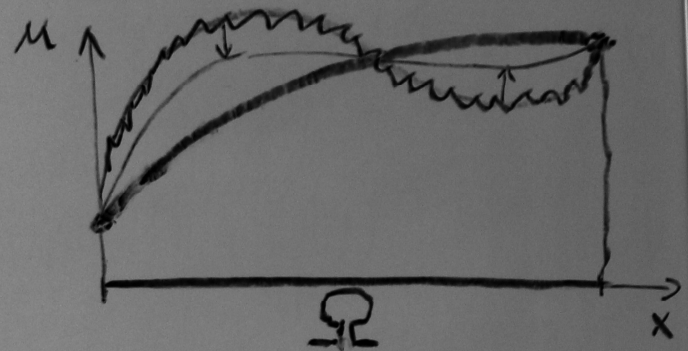
$$u_j^{(m+1)} = (1-\omega)u_j^{(m)} + \frac{\omega}{2} \left[ (u_{j+1}^{(m)} + u_{j-1}^{(m)}) - h^2 S_j \right]$$

$$= \left[ (1-\omega)I + \omega R_J \right] u^{(m)} + b$$

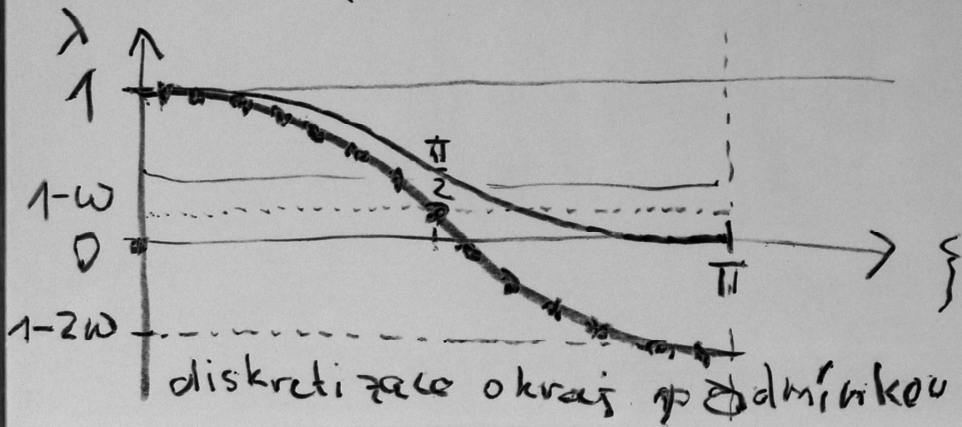
$$R_J = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ 1 & & & \\ & & \ddots & \\ & & & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

než.  $\lambda = \cos \xi$  pro  $x_j = \mathcal{N} \min \xi_j$

$$R_J(\omega) \rightarrow \lambda = 1 - \omega + \omega \cos \xi = 1 - 2\omega \sin^2 \frac{\xi}{2}$$



útlum chyby závisí na frekvenci: konverguje pro  $\omega \in (0, 1)$

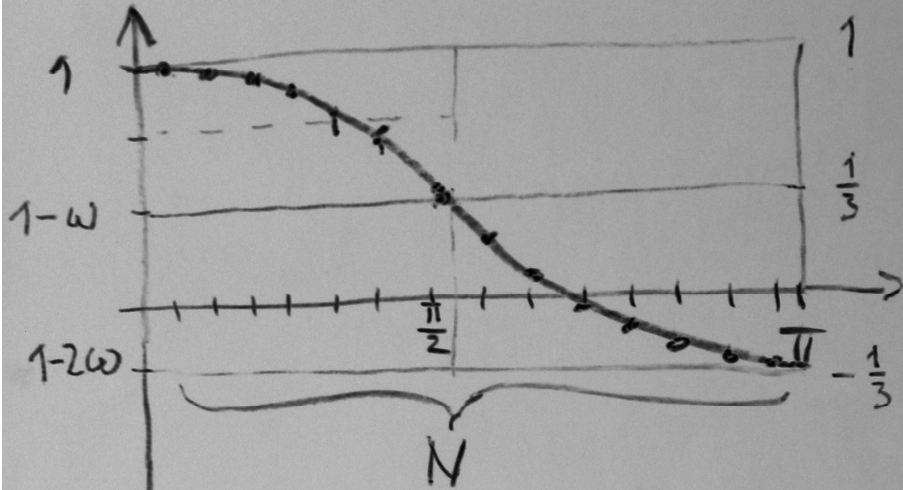


optimální klazení v sokyh  
freq ...  $\omega = 1/2$

$$\xi \in \left( \frac{\pi}{2}, \pi \right) \dots \lambda < \frac{1}{2}$$

konvergenci určují malé  $\xi$

## Analýza konvergence



největší  $\lambda \sim 1 - \frac{C}{N^2}$

-- nízké frekvence  $\xi \sim \frac{1}{N}$

• Náprava (částečná) ... SOR( $\omega$ ) ... optimální  $\omega$

...  $\lambda \sim 1 - \frac{C}{N}$  ... N iterací

• Multigrid ... konvergence nízkých freq  
na hrubším gridu ... větší  $h$

## optimální hlazení

(útlum vysokých freq)

pro  $\omega = \frac{2}{3}$

... pro  $\xi > \frac{\pi}{2}$  ...  $\lambda(\xi) < \frac{1}{3}$

## konvergence

... diskretizace ... okraj. podmínka

a  $N \sim \left(\frac{1}{h}\right)^d$

$\xi \sim \frac{1}{N}$



# Korekce na hrubší síti

obecná myšlenka korekce:  $Ax = b$

aproximace  $\bar{x}$ ; korekce  $\Delta x = x - \bar{x}$

Residuum:  $r = A\bar{x} - b = A\bar{x} - Ax = -A\Delta x$

tj korekce  $x = \bar{x} + \Delta x = \bar{x} - A^{-1}r = \bar{x} - A^{-1}(A\bar{x} - b)$

přibližná

přibližné  $\bar{A}^{-1}$

malé chyba "druheho" ř.

PŘ:  $A^{-1} \approx D^{-1}$  ... Jacobi

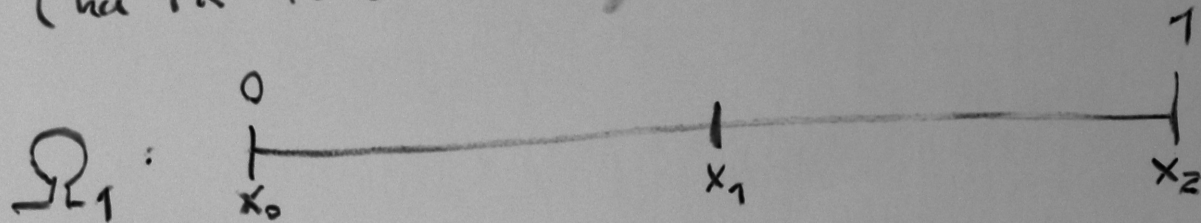
$A^{-1} \approx (D+L)^{-1}$  ... Gauss-Sidel

Multigrid ...  $A_h^{-1} \approx "A_{2h}^{-1}"$

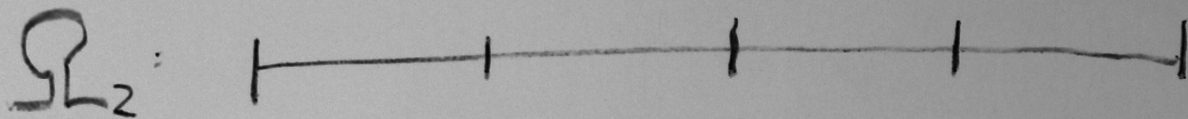


# Hierarchie sítí a přechody mezi úrovněmi

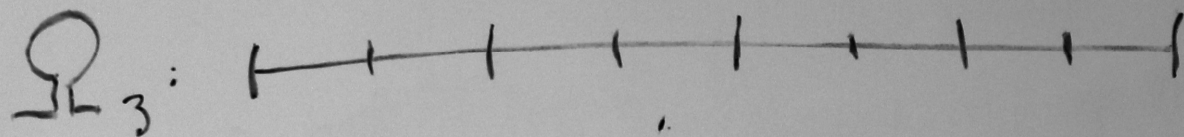
(na PŘ Poisson 1D) na  $x \in \Omega = (0, 1)$



$$N_1 = 1 \quad h_1 = \frac{1}{2}$$



$$N_2 = 3 \quad h_2 = \frac{1}{4}$$



$$N_3 = 7 \quad h_3 = \frac{1}{8}$$



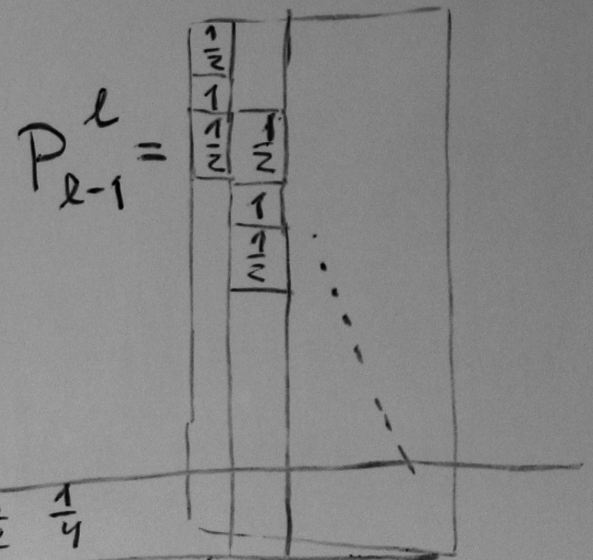
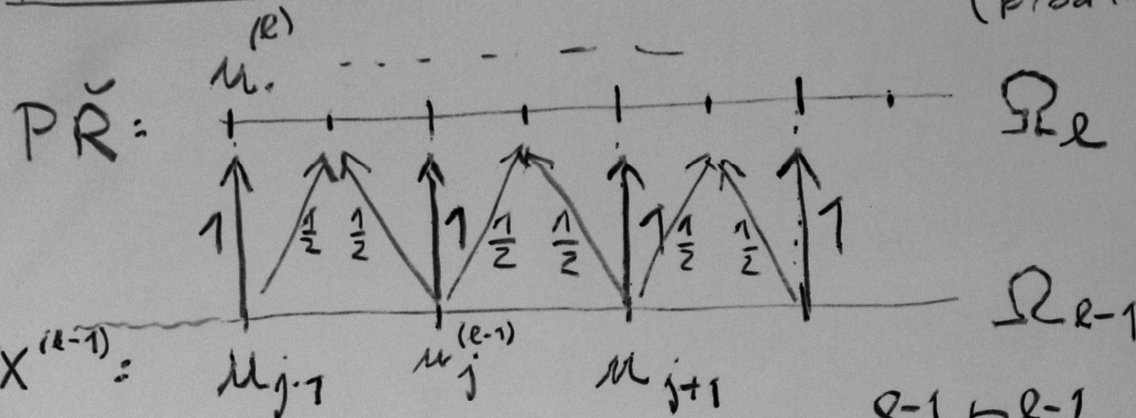
$$\vdots$$
$$N_l = 2^l - 1 \quad h_l = \frac{1}{2^l}$$

Matice soustavy na úrovni  $l$ :  $A_l$

# Přechody mezi úrovněmi

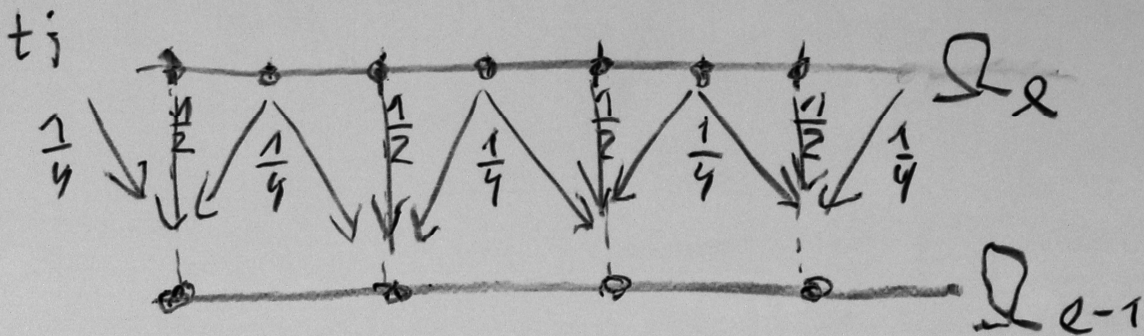
1D příklad ..... řešení na úrovni  $l : A_l x^l = b_l$

• předod naboru  $\Omega_{l-1} \rightarrow \Omega_l$  ... prolongation (prodloužení)  $X^l = P_{l-1}^l X^{l-1}$



• předod dolů ... restrikce  $X^{l-1} = R_l^{l-1} X^l$

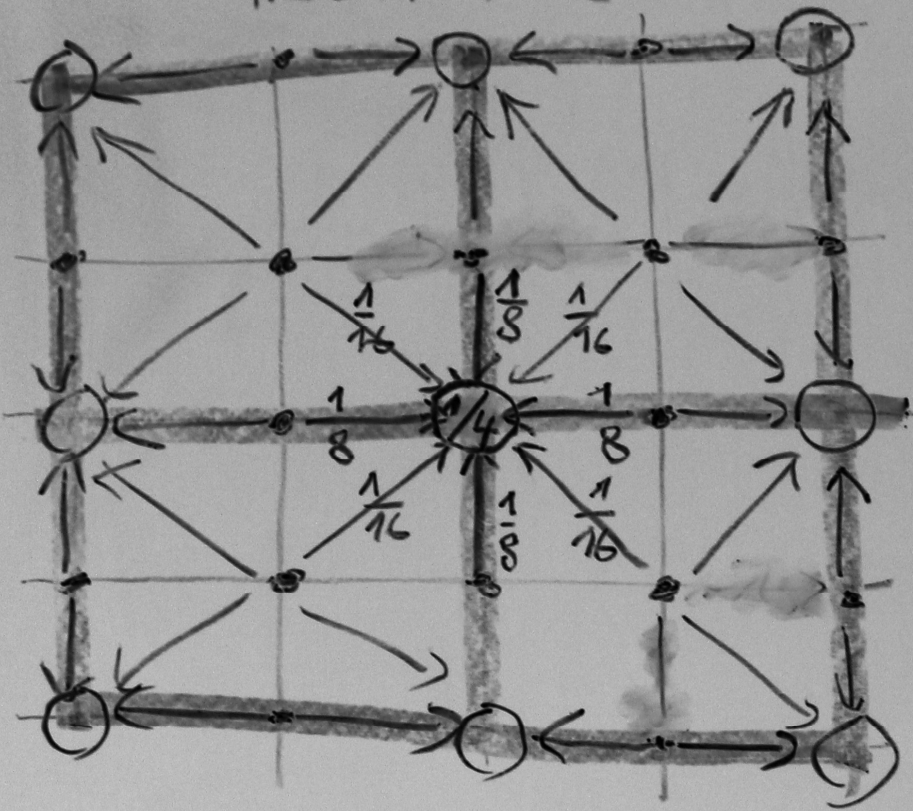
... úhodně symetricky  $R = \frac{1}{2} P^T$



$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{4}$				
0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{4}$		
0	0	0	0	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{4}$

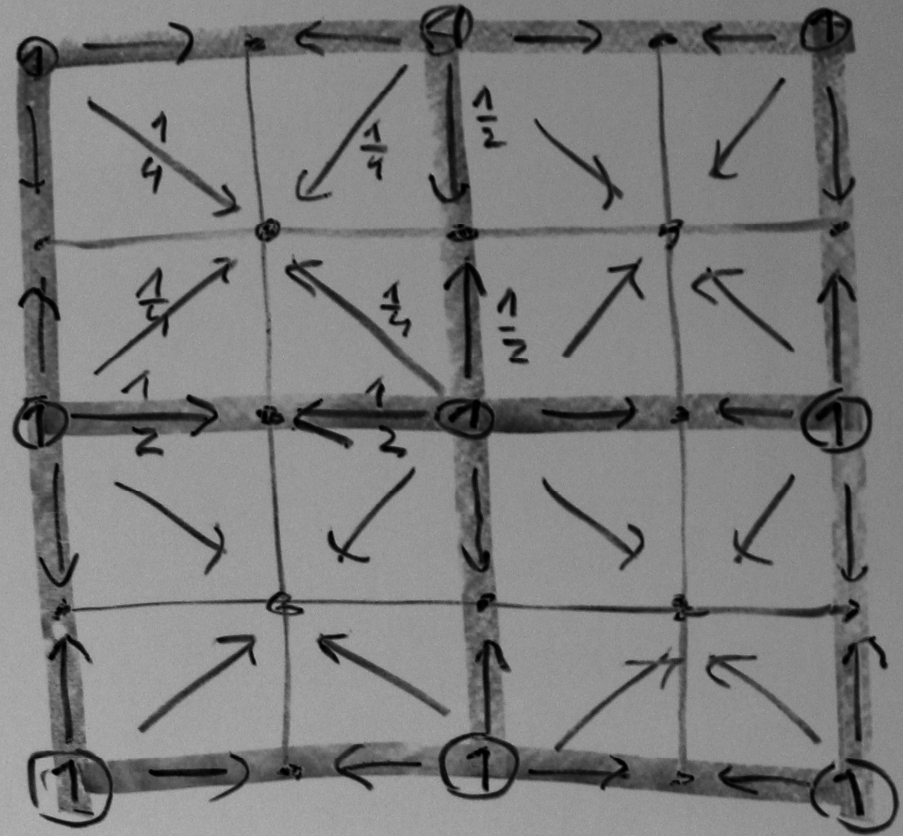
PŘ 2D:

Restriktce



$$\Omega_e \rightarrow \Omega_{e-1}$$

Prodloužení  $P = 4R^T$



$$\Omega_{e-1} \rightarrow \Omega_e$$



Metoda korekce na hrubši siti:

$$X^{(m+1)} = X^{(m)} - \underbrace{P A_{zh}^{-1} R}_{\text{"} A_{zh}^{-1} \text{"}} \underbrace{(A_h X^{(m)} - b)}_r$$

$\Delta X$

tj iterativní metoda

$$X^l \rightarrow \underbrace{\left[ I^l - P_{l-1}^l A_{l-1}^{-1} R_l^{l-1} \right]}_{\mathcal{Q}} X^l + \underbrace{P_{l-1}^l A_{l-1}^{-1} R_l^{l-1} b^l}_C$$
$$\equiv \Phi_l^K(X^l, b^l)$$

... neboli  $X^{(m+1)} = \Phi_l^K(X^{(m)}, b^l) = \mathcal{Q} X^{(m)} + C$

Tvrzení: korekce na hrubší síti je konzistentní  
metoda, ale nekonzverguje

DK: • konzistence

$$x \rightarrow x - P A_{2h}^{-1} R (A_h x - b) = x$$

je pevný bod = 0 pro řešení  $Ax = b$

• konvergence

$R$  je obdelniková matice  ... má netrivi  $\ker(R)$

$\neq \emptyset$ ;  $\exists v : Rv = 0$  (např.  $v = (1, -1, 1, -1, 1, -1, \dots)$ )

vektor  $x = A_h^{-1} v$  je rel.  $v$   $R = I - P A_h^{-1} R A$

$\rightarrow$  při iteraci se mění pro  $\lambda = 1$

Náprava .. zařadit hlazoni (eliminace vysokofreq  
 $\omega \in \text{Ker } R$ )

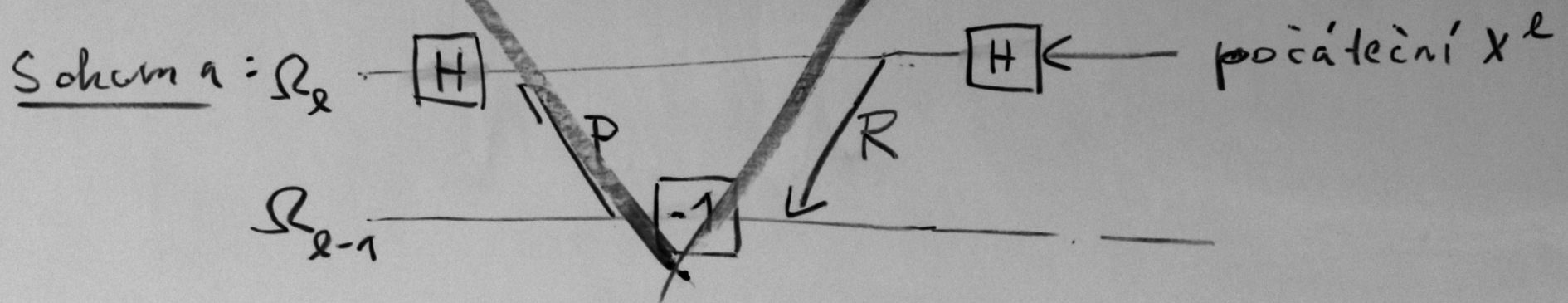
... např. Jacobi  $\omega = \frac{2}{3}$  :

$$X^{(m+1)} = (1-\omega)X^{(m)} + \omega \{ R_j X^{(m)} + D^{-1} b \} \equiv \Phi^\omega(X^{(m)}, b)$$

→ konvergentní metoda: Jednoduché V-čko

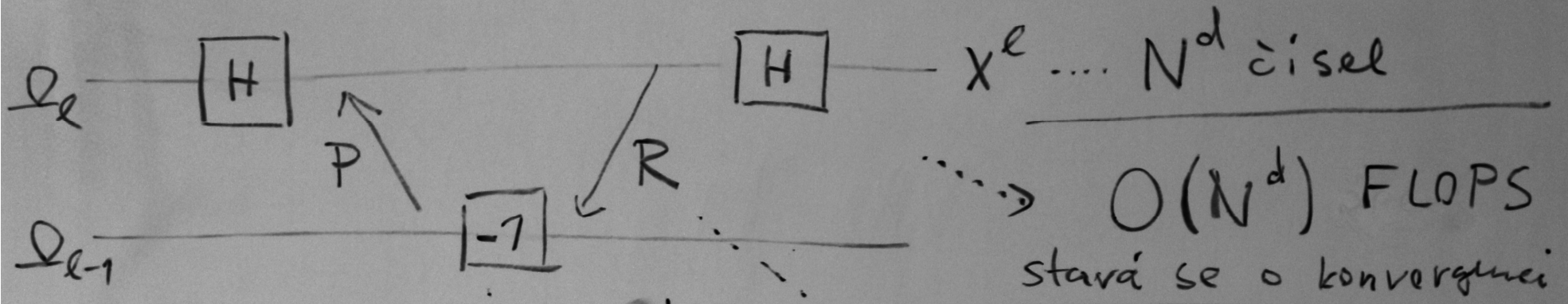
$$X^l \rightarrow \underbrace{\Phi_x^\omega \circ \Phi_x^k \circ \Phi_x^\omega}_{\text{skládání zobrazení } t_j} X^l$$

$\left[ \text{skládání zobrazení } t_j \right] \rightarrow \Phi_x^\omega \left( \Phi_x^k \left( \Phi_x^\omega (X^l, b), b \right), b \right)$



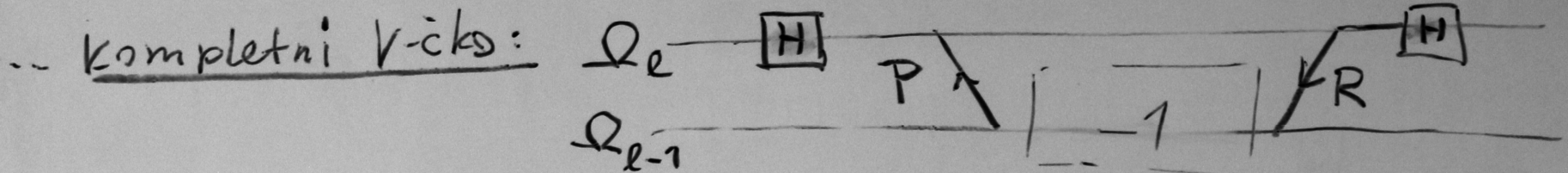
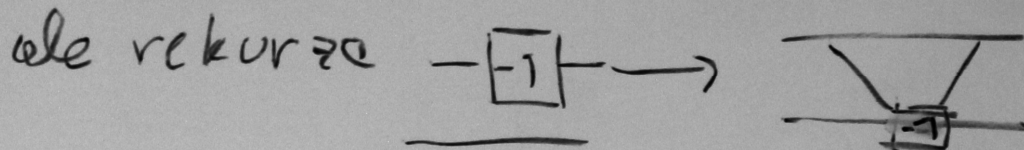


# Efektivita (operation count)



moc náročná...  $O\left(\left(\frac{N}{2}\right)^{3d}\right)$

$O(N^d) + O(N^d)$



Operation count

Konvergence:  $O(1)$  kroky

$\Omega_e$



P

$\Omega_{e-1}$



P



R

$\Omega_{e-2}$



nizke' freq

$\Omega_{e_0}$



$2 \times O(N^d)$

$2 \times O(N^d)$

$2 \times O\left(\left(\frac{N}{2}\right)^d\right)$

$2 \times O\left(\left(\frac{N}{2}\right)^d\right)$

$2 \times O\left(\left(\frac{N}{4}\right)^d\right)$

$O(1)$

celkem:  $\boxed{H} \dots 2 \times O(N^d) + 2 \times O\left(\frac{N^d}{2}\right) + \dots = 2 \times O\left(N^d \left(1 + \frac{1}{2^d} + \frac{1}{4^d} \dots\right)\right)$

$\boxed{PR} \dots \text{---} \text{---}$

$\rightarrow O(N^d)$  operaci celkem !







Alternativni multigridove konstrukty