
استخدام طريق التحليل العددي في تعجيز التقريب

طالب كاظم السعدي

المركز القومي للحسابات الالكترونية

المقدمة

ان من المشاكل الرئيسية في الحسابات العددية العملية هي تحديد الـ (eigenvalues) لل箕وفة A وایجاد اکبرها او اصغرها. اذا كانت $N \times N$ هي ابعاد المصفوفة A فان لها N من الـ (eigenvalues). و N من الـ (eigenvectors) وهذا يحتاج الى عمل يدوي كبير جداً ولزيادة في الدقة نستخدم الحاسبة الالكترونية (كتبت البرامج بلغة ALGOL W) لایجاد كل الحلول المطلوبة لل箕وفة A بمعنى آخر ایجاد كل أو معظم الجذور والتجهيزات وهذا لا يعتمد كثيراً على شكل المصفوفة A .

(*) تمت تمشية البرامج على حاسبة جامعة كلاسکو في بريطانيا حيث درست التحليل العددی مع استخدام لغة (ALGOL W).

بقدر ما يعتمد على ما هي الحلول المطلوبة.

2 - تعريف

لتوضيح الفكرة الأساسية لطرق التحليل العددي في تعجيل التقارب المستخدمة في هذه الدراسة.

نفرض ان

$$A \vec{Y}^{(i)} = \lambda_i \vec{Y}^{(i)} \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad (1)$$

حيث ان

A : هي المصفوفة المتناظرة (Symmetric) المراد ايجاد جذورها

$\vec{Y}^{(i)}$: هو المتجه (eigenvector) والذي يكون (Characteristic)

λ_i : هي الـ (eigenvalues) والتي تكون (Characteristic)

$n, \dots, 2, 1, : i$

و بما ان $\vec{Y}^{(i)}$ هو عبارة عن مجموعة من الاسس المتعامدة

اذن نستطيع ان نستخدم أي متجه اختياري (orthogonal basis set)

ولنسمي \vec{P} كتفافية مستقيمة (Linear combination) للمتجه $\vec{Y}^{(i)}$ في الشكل التالي :

$$P = C_1 \vec{Y}^{(1)} + C_2 \vec{Y}^{(2)} + \dots + C_n \vec{Y}^{(n)} \quad \dots \quad (2)$$

وبضرب المعادلة (2) في المصفوفة المتناظرة A نحصل على

$$AP = \lambda_1 C_1 \vec{Y}^{(1)} + \lambda_2 C_2 \vec{Y}^{(2)} + \dots + \lambda_n C_n \vec{Y}^{(n)} \quad \dots \quad (3)$$

ولنفرض ان الجذر λ لاكبر معامل هو جذر حقيقي وان

$$|\lambda_r| \neq |\lambda_1|$$

حيث $n, \dots, 2, 1=r$

وبما اننا نهتم بالجزء الحقيقي λ اذن نعيد صياغة المعادلة (3) بالشكل التالي للحصول على λ

$$\vec{AP} = \lambda_1 [\vec{C}_1 \vec{Y}^{(1)} + \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right) \vec{C}_2 \vec{Y}^{(2)} + \dots + \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1}\right) \vec{C}_n \vec{Y}^{(n)}] \quad (4)$$

وبضرب المعادلة (3) بالمصفوفة A الى m من المرات واعادة صياغتها كما في المعادلة (4) نحصل على الشكل التالي :

$$A^{(m)} \vec{P} = \lambda_1^{(m)} [\vec{C}_1 \vec{Y}^{(1)} + \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right)^2 \vec{C}_2 \vec{Y}^{(2)} + \dots + \left(\frac{\lambda_m}{\lambda_1}\right)^m \vec{C}_m \vec{Y}^{(m)}] \quad (5)$$

وبضرب المعادلة (5) في المصفوفة A نحصل على الشكل التالي

$$A^{m+1} \vec{P} = \lambda_1^{m+1} [\vec{C}_1 \vec{Y}^{(1)} + \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1}\right)^{m+1} \vec{C}_2 \vec{Y}^{(2)} + \dots + \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1}\right)^{m+1} \vec{C}_n \vec{Y}^{(n)}] \quad (6)$$

ولنفرض ان

$$|\lambda_1| > |\lambda_2| > \dots > |\lambda_n|$$

اذن

$$\lim_{m \rightarrow \infty} \left(\frac{\lambda_1}{\lambda_1} \right)^m = 0$$

وإذا كانت C_1 لا تساوي صفرًا وان قيمة عناصر المتجه \vec{P} كبيرة نسبياً
نستطيع استخراج قيمة λ_1 من المعادلين (5) و (6) على الشكل التالي

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{A^{m+1} \vec{P}}{A^m \vec{P}} \right) = \left(\frac{\lambda_1^{m+1} C_1 \vec{Y}^{(1)}}{\lambda_1^m C_1 \vec{Y}^{(1)}} \right) = \lambda_1 \quad \dots \quad (7)$$

وتطبيقاً للمعادلة (7) نحتاج الى معادلة متعددة المحدود (polynomial)
وذلك في حالة ضرب المتجه \vec{A} في المصفوفة المتناظرة \vec{P} نحصل على متجه
جديد وبضرب هذا المتجه في المصفوفة المتناظرة A بعد استخراج اكبر قيمة
من قيم عناصره والتي تمثل λ_1 وتقسيم كافة قيم عناصره على هذه القيمة
(λ_1) ونتيجة للضرب نحصل على متجه جديد آخر ونجزي عليه نفس
الخطوات السابقة وبتكرار هذه العملية نحصل على عدد متسلسل غير محدد من
المتجهات $\vec{Y}^{(i)}$ ويوضع ذلك بالشكل التالي :

$$Y_{i+1} = A Y_i = A^{i+1} Y_0$$

وفي حالة تقارب قيم عناصر المتجه \vec{Y}_i مع قيم عناصر المتجه \vec{Y}_{i+1} أي تكون
النسبة Y_{i+1}/Y_i في هذه الحالة نحصل على قيمة الجذر المطلوب (λ_1)
حيث ان هذا التقارب لا يعتمد على اختيار Y_0 .

3 - طرق التحليل العددي لتعجيل التقارب

لزيادة سرعة التقارب نستخدم احدى الطرق التالية:

أولاً : طريقة Aitken acceleration

ان الشكل العام لمعادلة هذه الطريقة هو

$$X^* = X_{r+2} - \frac{(X_{r+2} - X_{r+1})^2}{X_{r+2} - 2X_{r+1} + X_r} \quad \dots \quad (8)$$

حيث ان $r = 1, 2, \dots$

ولكي نستخدم المعادلة (8) يجب ان نستخرج قيم X_1, X_2, X_3 من المعادلة التالية

$$X_{r+1} = g(X_r) \quad \dots \quad (9)$$

وقد استخدمت المعادلة (8) كدالة $(g(X))$ ولتطبيق ذلك يجب استخراج ثلاثة (eigenvectors) والتي تكون (Normalized) للحصول على قيمة X_1 يجب ان نأخذ قيمة العناصر الاولى من المتجهات الثلاث ونحوتها في المعادلة (8) وللحصول على قيمة X_2 نأخذ قيمة العناصر الثانية من المتجهات الثلاث ونحوتها في المعادلة (8) واخيراً نحصل على قيمة X_3 بتعويض قيمة العناصر الثالثة من المتجهات الثلاث في المعادلة (8).

وباستخدام تكثيف التعجيل في المعادلة (8) وذلك بجعل قيمة $r=1$ وبتعويض قيمة X_1, X_2, X_3 نحصل على قيمة X^* ولاجل الاستمرار في تطبيق المعادلة (8) للحصول على قيمة X^* الاخرى نعوض قيمة X_1 بقيمة X^* وكذلك

نحصل على قيم X_1, X_2, X_3 باستخدام المعادلة (9) وذلك باستخدام قيم العناصر الثانية والثالثة من المتجهات الثلاث ونعرض القيم الجديدة X_1, X_2, X_3 في المعادلة (8) للحصول على قيمة جديدة X^* وهكذا نستمر بنفس الطريقة اعلاه للحصول على نقاط اخرى من X^* حتى نصل الى نقطة التقارب المطلوبة أي نحصل على $X^*_k / X^*_{k-1} = \epsilon$.

ولتوضيح الفكرة اذكر ادناه الـ (Subroutine) الخاص بهذه الطريقة.

```

PROCEDURE AIT(REAL ARRAY Z(*,*);REAL ARRAY R(*);
              REAL RESULT C;INTEGER VALUE N);
BEGIN
  INTEGER L;
  L:=1;
  FOR I:=1 UNTIL N DO
    BEGIN
      IF I=B THEN
        X(I,1):=1;
        E:=Z(I,2)-2*Z(I,3)+Z(I,1);
      IF E=0 THEN
        BEGIN
          X(I,1):=Z(I,2)-((Z(I,2)-Z(I,1))**)/E;
        END;
      END;
      G:=(R(L+1)-R(L))**2;
      F:=R(L+2)-2*R(L+1)+R(L);
      IF F=0 THEN
        BEGIN
          FINISHED:=TRUE
        END
      ELSE
        BEGIN
          C:=R(L)-(G/F);
        END;
    END;
END AIT;

```

مثال

نفرض لدينا المصفوفة التالية

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix}$$

ومتجه البدء

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

وتنفيذ طريقة Aitken acceleration

على الحاسبة الالكترونية نحصل على النتائج التالية

EIGENVALUE	EIGENVECTOR
5.151316	0.1941964 0.4805194 1.0000000
5.156712	0.1939280 0.4811913 1.0000000
5.156326	0.1939365 0.4811943 1.0000000
5.156325	0.1939366 0.4811942 1.0000000
5.156325	0.1939366 0.4811942 1.0000000

ثانياً : طريقة Rayleigh quotient

في حالة اختلاف قيم الـ eigenvalues عن بعضها وان أحسن الـ eigen عن بعضها وان أحسن الـ eigen

متعامدة ولنفرض ان \vec{X} هو المتجه الذي حصلنا عليه بعد K من التكرار اذن

$$\vec{X} = C_1 V_1 \times C_2 \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right)^k V_2 + \dots + C_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1} \right)^k V_n$$

ونفرض ان

$$\sum_n = C_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1} \right)^k$$

اذن

$$\vec{X} = C_1 V_1 + \Sigma_2 V_2 - \dots - \Sigma_n V_n$$

ونفترض ان المتجه V_i هو (normalized) اذن

$$AX = C_1 \lambda_1 V_1 + \Sigma_2 \lambda_2 V_2 + \dots + \Sigma_n \lambda_n V_n$$

وكذلك

$$X^T A X = \lambda_1 |C_1|^2 + \lambda_2 |\Sigma_2|^2 + \dots + \lambda_n |\Sigma_n|^2$$

وكذلك

$$X^T X = |C_1|^2 + |\Sigma_2|^2 + \dots + |\Sigma_n|^2$$

وعندما التكرار K يزداد فان كل λ_i تقترب من الصفر وبهذا نحصل على طريقة (Rayleigh quotient) والتي هي

$$\frac{X^T A X}{X^T X}$$

ولتوضيح الفكرة اذكر الـ (Subroutine) الخاص بهذه الطريقة.

```

PROCEDURE RAY(LONG REAL ARRAY W1,W(*,*);LONG REAL RESULT
              S1,S2,S3,S4;INTEGER VALUE N);
BEGIN
  S1:=S2:=S3:=S4:=0;
  FOR J:=1 UNTIL N DO
  BEGIN
    V1(1,J):=W(J,1);
    V1(2,J):=W(J,2);
  END;

  { FOR I:=1 UNTIL N DO
  BEGIN
    S1:=S1+V1(1,I)*V(I,2);
    S2:=S2+V1(1,I)*V(I,1);
  END;

  NORM(V(*,2),V(*,2),N,P);
  { FOR L:=1 UNTIL N DO
  BEGIN
    S3:=S3+V1(2,L)*V(L,2);
  END;

  NORM(V(*,2),V(*,2),N,P);
  { FOR K:=1 UNTIL N DO
  BEGIN
    S4:=S4+V1(1,K)*V(K,2);
  END;
END;

```

مثال

نفرض لدينا المصفوفة التالية

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 4 \end{pmatrix}$$

ومتجه البدء

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

وبتنفيذ طريقة (Rayleigh quotient) على الحاسبة الالكترونية نحصل على

$$\begin{array}{ll} 4.000000 & 5.250000 \\ 5.142857 & 5.157407 \\ \text{FOOT } 2 = -0.4420635 & \\ \text{ROOT } 1 = 5.692063 & \end{array}$$

ثالثاً : Shift of origin

عند استخدام طرق التحليل العددي في بعض المصفوفات لا نحصل على التقارب المطلوب (eigenvalues المصفوفة A) في هذه الحالة نحتاج الى ازاحة كافة الـ (shift) (eigenvalues) للمصفوفة A وبنفس القيمة اختياراً ولتكن S وذلك بطرح هذه القيمة من عناصر قطر (diagonal) المصفوفة A وتمثيلها رياضياً ستكون على الشكل التالي :

$$\begin{aligned} AX &= \lambda X \\ &= (\lambda - S) X + SX \\ (A - SI) X &= (\lambda - S) X \quad \dots \quad (11) \end{aligned}$$

ويكن كتابة المعادلة 11 بالشكل التالي

$$BX = \eta X \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad (12)$$

(A - SI) = B \quad \text{حيث ان}

$$(\lambda - S) = \eta$$

وباستخدام هذه الطريقة فان الـ (eigenvalues) ستتغير بينما الـ (eigenvectors) لا تتغير اطلاقاً وان نسبة التقارب تعتمد على $(\lambda_{n+1} - \lambda_n)$.
و اذا طبقنا هذه الطريقة على المصفوفة الجديدة (A-SI) فان الـ (eigenvalues) للمصفوفة الجديدة هي $\lambda - S$ وفي هذه الحالة فان نسبة التقارب تعتمد على

$$\frac{\lambda_2 - S}{\lambda_1 - S}$$

وللتوضيح الفكرة ساذكر الـ (Subroutine) الخاص بهذه الطريقة .

```
PROCEDURE SHIFT(REAL ARRAY A,W(*,*);LONG REAL ARRAY X(*));
           INTEGER VALUE N,S,K;
BEGIN
  INTEGER T;
  LOGICAL FINISHED;
  FINISHED := FALSE;
  T:=1;
  WRITE("THE ITERATION BY SHIFT OF ORIGIN IS");
  FOR I:=1 UNTIL N DO
    WHILE T=25 AND NOT FINISHED DO
      BEGIN
        MUL(A,W(*,1),V(*,2,N));
        NORM(V(*,2),V(*,1),N,K);
        X(T):=V(K,2);
      END;
      T:=T+1;
    END;
    FINISHED := TRUE;
  END;
```

```

        WRITE (X(T));
IF T=1 THEN
BEGIN
    IF ABS(X(T)-X(T-1))<0.5^11 THEN
BEGIN
    FINISHED:=TRUE;
    X(T):=X(T)+S;
    WRITE("THE FOOT IS",X(T));
END
END;
T:=T+1;
END;
END SHIFT;

```

رابعاً: طريقة التقريب في حالة $\lambda_2 = -\lambda_1$

تستخدم هذه الطريقة في حالات خاصة والتي يكون فيها الجذرين الحقيقيين متساوين في القيمة و مختلفين في الاشارة واذا استخدمنا الطرق السابقة لا يجاد المصفوفة A فاننا لا نحصل على التقارب (Convergent) eigenvalues وللوضيح الفكرة رياضياً نفرض ان المتجه $\vec{Y}^{(p)}$ هو تواافقية مستقيمة (Linear) لاثنين من (eigenvectors) المقابلة للجذرين الحقيقيين اذن ستكون العلاقة الرياضية كما يلي

$$Y^{p+2} = \lambda_2 Y^p \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad \dots \quad (13)$$

وان نسبة التقارب هي (Y^{p+2} / Y^p) والتي ستستقر عند قيمة ثابتة هي λ^2 وللخلص من هذه الحالة نستخدم طريقة الازاحة عن المركز (Shift of origin) وبذلك نحصل على التقارب المطلوب.

وللوضيح نعطي المثال التالي

مثال: نفرض لدينا المصفوفة التالية

$$\begin{pmatrix} 5 & 5 & -7 \\ 5 & -7 & 5 \\ -7 & 5 & 5 \end{pmatrix}$$

ولا يجاد المصفوفة اعلاه ختار قيمة البدء التالي eigenvalues

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

THE ITERATION WITH OUT SHIFT OF ORIGIN IS

24.00000

-12.00000

6.000000

24.00000

6.000000

ROOT 2 = - ROOT 1

THE ITERATION BY SHIFT OF ORIGIN IS

28.00000

12.57143

18.18132

15.04000

16.51064

15.75257

16.12565

15.93766

16.03129

15.98439

16.00781

15.99610

16.00195

15.99903

16.00048

15.99976

16.00012

15.99994

16.00003

15.99999

16.00000

16.00000

ومن النتائج اعلاه حصلنا على قيمة الجذر الحقيقي والتي يساوي

$$12=4 - 16$$

حيث ان 4 - هو الثابت المستخدم في الازاحة

المصادر

- 1 — An Introduction to numerical Linear Algebra by L. FOX
- 2 — Numerical Methods that work by Forman S. Acton
- 3 — Introduction to Matrix computations by G.W. Stewart
- 4 — Theory and Applications of numerical Analysis by philips and Taylor
- 5 — Computational Methods for Matrix Eigenproblems by Gourilay watson
- 6 — Introduction to Numerical analysis by Carl-Erik Froberg