

琉球大学学術リポジトリ

スパース行列のガウス消去における最適ピボッテング・アルゴリズムとそのフォトランプログラム

メタデータ	言語: 出版者: 琉球大学理工学部 公開日: 2013-05-22 キーワード (Ja): キーワード (En): 作成者: 喜屋武, 盛基, 白川, 功, 尾崎, 弘, Kyan, Seiki, Shirakawa, Isao, Ozaki, Hiroshi メールアドレス: 所属:
URL	http://hdl.handle.net/20.500.12000/26154

スパース行列のガウス消去における最適ピボットング・ アルゴリズムとそのフォトランプログラム

喜屋武 盛基* 白川 功** 尾崎 弘**

Optimal Pivoting Algorithm in Gaussian Elimination for Sparse Matrices and its FORTRAN Program.

Summary

In the process of solving the linear equation by the Gaussian Elimination or other comparable techniques, a computational interest is the pivotal ordering of the coefficient matrix for the given set of equations.

This paper describes the algorithm fit for a large scale sparse matrices. The algorithm is essentially so called "minimum fill-in" but the method to obtain the minimum fill-in is unique and some other criteria are added in order to improve the optimality.

comparisons are made with Gauss method by actual program and results are given.

1. まえがき

連立方程式の解を求める場合に重要なことに、係数行列を L/U 分解するときのピボットの順序決定がある。

本文では一般の非対称連立方程式をスパース技法を用いて解く場合の最適ピボットの順序決定のアルゴリズムを述べ、同アルゴリズムのFORTRANプログラムと、その結果について述べる。

2. 諸定義および定理

ここにあげる定義および定理は文献[1]に示したもののうち、特に本文のアルゴリズムに関連のあるものだけで証明などは略した。

定義 1 n 次の正方行列 $A = [a_{ij}]$ に対してフル行列 $X(A) = [x_{ij}]$ をつぎのように定義する。

$$x_{ij} = \begin{cases} 1 & : a_{ij} \neq 0 \\ 0 & : a_{ij} = 0 \end{cases} \quad (1)$$

定義 2 n 次の正方行列 $A = [a_{ij}]$ の任意の $a_{ij} \neq 0$ に注目し、行 k および列 l に関して何らかの操

作を施し、かつその行および列を取り去って得られる $n-1$ 次の正方行列を $A^*(k, l) = [a_{ij}^*(k, l)]$ としたとき、 $X(A^*(k, l)) = [x_{ij}^*(k, l)]$ と $X(A) = [x_{ij}]$ の各要素に

$$x_{ij}^*(k, l) = x_{ij} \wedge (x_{il} \vee x_{kj}) \quad (2)$$

の関係が成立すれば、この操作を a_{kl} に関する s-pivoting といい、 a_{kl} をこの s-pivoting における pivot という。ただし \vee および \wedge はブール和およびブール積の演算を表わす。

定義 3 正方行列 $A = [a_{ij}]$ の任意の $a_{kl} \neq 0$ を pivot とする s-pivoting において、順序対の集合 F_{kl} を

$$F_{kl} = \{(i, j) \mid x_{ij} = 0, x_{ij}^*(k, l) = 1\} \quad (3)$$

で定義し、この各元 $(i, j) \in F_{kl}$ を、この s-pivoting による fill-in という。

定義 4 正方行列 $A = [a_{ij}]$ に対して集合 I_k, J_l を

$$J_l = \{i \mid x_{il} = 1\} \quad (4)$$

$$I_k = \{j \mid x_{kj} = 1\} \quad (5)$$

が定義する。又以下では集合 M, N にたいしてその積 $M \times N$ を

$$M \times N = \{(i, j) \mid i \in M, j \in N\} \quad (6)$$

受付: 1973年10月31日

* 琉球大学理工学部電気工学科

** 大阪大学工学部電子工学科

で表わし、 $M \times N$ の部分集合 (i, N) , (M, j) を

$$(i, N) = \{(i, j) \mid j \in N\} \quad (7)$$

$$(M, j) = \{(i, j) \mid i \in M\} \quad (8)$$

で表わす。

定理 1 n 次の正方行列 $A = [a_{ij}]$ の任意の $a_{kl} \neq 0$ を pivot とする s -pivot ングによって生ずる fill-in の集合 F_{kl} は

$$F_{kl} = \{J_1 - k\} \times \{I_k - l\} - \left[\left\{ \begin{matrix} U \\ i \in J_1 - k \\ (i, I_1) \end{matrix} \right\} \cup \left\{ \begin{matrix} U \\ j \in I_k - l \\ (J_i j) \end{matrix} \right\} \right] \quad (9)$$

で与えられる。

定義 5 n 次の正方行列 $A = [a_{ij}]$ に対応する pivoting グラフ $G(A)$ とは節点集合 $V(G) = S \cup T$, $S = \{s_1, s_2, \dots, s_n\}$, $T = \{t_1, t_2, \dots, t_n\}$ に関する重みのある無向ハイパータイトグラフ $G = [V(G); E(G)]$ であり、つぎのような構造をもつものとする。

i) 各 $s_i \in S$ は A の行 i に各 $t_j \in T$ は A の列 j にそれぞれ 1 対 1 に対応する。

ii) $X(A) = [x_{ij}]$ に対して、 $x_{ij} = 1$ であるとき、かつそのときに限り $(s_i, t_j) \in E(G)$ であり、枝 (s_i, t_j) は重み F_{ij} をもつものとする。

定義 6 n 次の正方行列 $A = [a_{ij}]$ に対応する pivoting グラフ $G(A)$ に対して、任意の $a_{kl} \neq 0$ を pivot とする s -pivot ングにより得られる $n-1$ 次の正方行列を $A^*(k, l)$ とし、これに対応する pivoting グラフを $G^*(k, l) = G(A^*(k, l))$ とする。このとき G から $G^*(k, l)$ への変換操作を枝 (s_k, t_l) に関する縮約という。

定理 2 A に対応する pivoting グラフ $G(A)$ において $F_{pq} = \emptyset$ (空集合) なる枝が存在するとき、任意の枝 (s_k, t_l) ($k \neq p, l \neq q$) に関する縮約により得られる pivoting グラフ $G^*(k, l)$ においても $F_{pq}^*(k, l) = \emptyset$ である。

定理 3 pivoting グラフ G の互いに隣接する枝 $(s_i, t_j), (s_k, t_l)$ ($i=k$ かつ $j \neq l$; または $i \neq k$ かつ $j=l$) に対して $F_{ij} = F_{kl} = \emptyset$ のとき、pivoting グラフ $G^*(i, j)$ および $G^*(k, l)$ は枝の重みをも含めて同形である。よって定理 2 および定理 3 からつぎの定理を得る。

定理 4 ϕ なる重みをもつ枝を含むような pivoting グラフ G に対して、

step 1) $G_0 \leftarrow G, k \leftarrow 1$ としてつぎへ移れ

step 2) G_0 において、任意の $F_{pq} = \phi$ なる枝に対して

$$\alpha_k \leftarrow p, \beta_k \leftarrow q$$

としてつぎへ移れ

step 3) $G_0 \leftarrow G^*(\alpha_k, \beta_k)$ としてつぎへ移れ

step 4) G_0 に重みが ϕ なる枝があれば $k \leftarrow k+1$ としてつぎへ移れ

step 4) G_0 に重みが ϕ なる枝があれば $k \leftarrow k+1$ として step 2) へ戻りなければ操作完了。

以上の操作を施して得られる pivoting グラフ G_0 は step 2) の p, q の選び方にかかわらず、重みを含めて同形である。

3. 最適ピボットングのアルゴリズム

step 1) 与えられた n 次の正方行列 A_0 に対するピボットンググラフを G_0 として、 $G \leftarrow G_0, \Delta \leftarrow 0, N \leftarrow n$, としてつぎの操作より始める。

step 2) $N = 1$ であれば操作完了。 $N > 1$ のとき、 G に $F_{kl} = \phi$ なる枝 (s_p, t_q) が存在するかどうかしらべる。もし、存在しなければつぎへ移り、存在すれば、

$$G \leftarrow G^*(k, l)$$

$$\left[\begin{matrix} V(G) \leftarrow V(G) - \{s_k, t_l\} \\ E(G) \leftarrow E(G) - \{(s_k, t_j) \mid t_j \in P(s_k)\} \\ \quad - \{(s_i, t_l) \mid s_i \in P(t_k)\} \end{matrix} \right]$$

$$N \leftarrow N - 1$$

として step 2) をくり返す。

step 3) G において

$$K_1 = \{(s\alpha, t\beta) \mid |F_{\alpha\beta}| = \min_{(s_i, t_j) \in E(G)} [|F_{ij}|]\}$$

を求め

$$|K_1| = 1 \text{ ならば, } K_1 = \{(s_k, t_l)\} \text{ として}$$

$$G \leftarrow G^*(k, l)$$

$$\Delta \leftarrow \Delta + |F_{kl}|$$

$$N \leftarrow N - 1$$

として step 2) へ戻り、 $|K_2| > 1$ ならば、つぎへ移れ。

step 5) 各枝 $(s\gamma, t\delta) \in K_2$ に対して

$$\max_{(s\gamma, t\delta) \in K_2} [| \cup_{t_j \in \Gamma(s\alpha)} F_{\alpha j} |] \text{ を与}$$

える枝 $(s\gamma', t\delta')$ の集合 K_3 を求め、任意の $(s_k, t_l) \in K_3$ に対して

$$G \leftarrow G * (k, l)$$

$$\Delta \leftarrow \Delta + |F_{kl}|$$

$$N \leftarrow N - 1$$

として Step 2) へ戻る

4. データ構造とフォートランプログラム

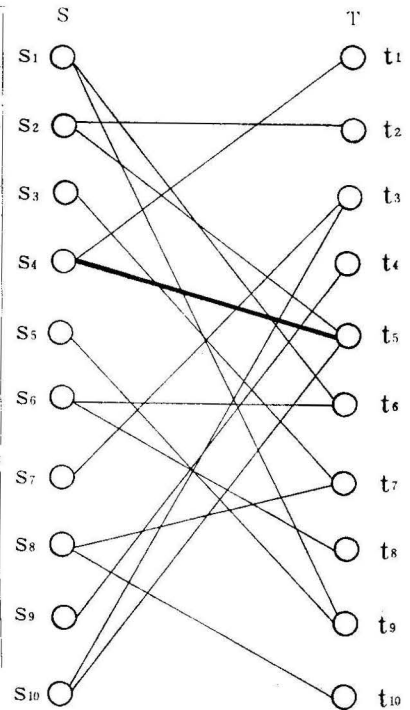
前述のバイパータイトグラフで表現されるスパース行列を電子計算機で処理する場合に重要なことは、データ構造と処理技法との関係である。

一般にグラフは接続行列で表わすこともできるが、

次に10×10の行列とバイパータイトグラフおよびデータ構造の例を示す。

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
1						↓				↓
2		↓			↓					
3							↓			
4	↓				↓					
5									↓	
6						↓		↓		
7			↓							
8							↓			↓
9				↓						
10			↓		↓					

N = 10, NZ = 16



IND (10) = 2, 4, 5, (7), 8, 10, 11, 13, 14, 16.

INZ (16) = 6, 9, 2, 5, 7, (1, 5), 9, 6, 8, 3, 7, 10, 4, 3, 5.

JND (10) = 1, 2, 4, 5, 8, 10, 12, 13, 15, 16,

JNZ (16) = 4, 2, 7, 10, 9, 2, 4, 10, 1, 6, 3, 8, 6, 1, 5, 8

NUBF (16) = 1, 1, 0, 2, 0, 0, (2), 0, 1, 0, 0, 1, 0, 0, 1, 2

枝(4, 5)はIND(4)=7, IND(4-1)+1=6, IND(6~7)={1, 5} INZ(7)=5となり枝(4, 5)の重み, すなわち Fill-inの数は NUBF(7)の中に収めてあり, 値は2となっている。また逆にNUBF(3)=0, すなわち |F| = φであるNUBFの中の最

記憶容量が n × n 個, 必要となり処理の範囲もそれだけ広がるので手間もかさみ得策ではない。我々が用いた方法はつぎの通りである。大きさ N の 1 次元配列 IND(N) と非零要素の総数 NZ の大きさの 1 次元配列 INZ (NZ), および NUBF (NZ) で枝の接続関係と枝の重み (Fill-inの数) を表わし更に処理を簡単にする目的で IND と INZ に対称な JND と JNZ を利用したので記憶容量は 2 × (N+NZ) + NZ 程度必要とする。これはスパース行列に適したデータ構造である。

初の枝はINZ(3)=2=J, JND(2)=2, IND(2-1)=2, INZ(2)=2=Iとなり, 枝(I, J)=(2, 2)がそれである。この例のように, NUBF(K) 又は INZ(K)のKを与えて枝(I, J)を求める操作は割に頻繁に現われるので簡単なサブルーチンRETV(K, I, J)

として用いた。

以上説明したデータ構造を基に、前述のアルゴリズムをフローチャートにしたのが、次の各々のルーチンである。

つぎに MAIN ROUTINEの各部の説明を行う。

① ARYは原始データから IND, INZ, JND, JNZ をつくるサブルーチンで原始データは枝を(I, J)で表わして電子計算機に入力する。前例の 10×10 の行列の場合には (1, 6), (1, 9), (2, 2), (2, 5), (3, 7)……となつて合計32の数字である。

② は Fill-in の計算で、こゝでは2個のサブルーチン IJFLN と NUBKLN を使う。IJFLN (I, J, NUB) は任意の枝 (I, J) を与えてその Fill-in の数 NUB を計算し、同時に COMMON 領域にある1次元配列 IFLN に Fill-in の枝番号の対をたくわえるサブルーチンで flow-chart 2 に詳細が示してある。NUBFLN (I, J) は任意の枝 (I, J) の Fill-in の数を COMMON 領域中の1次元配列 NUBF(NZ) の適当な場所に収めるサブルーチンで詳細は flow-chart 3 に示してある。

flow-chart 4 が MAIN ROUTINE の内部にある Fill-in の計算の詳細なフローチャートである。これですべての枝の Fill-in の計算をし、その値を NUBF (NZ) の中に収容する。

③ Subroutine IFZERO (NZ, N, I, J, IJYN) は配列 NUBF (NZ) の中から零を見つけ対応する枝 (I, J) を与えるルーチンで flow-chart 5 に詳細を示す。零が見つかった時 IJYN = 1, 0 が無いとき IJYN = 0 となるのでつぎの判断を経て、KONE (前述の K_1 , Step 3) へ行くか、又は $G * (I, J)$ をつくつて Step 2) へもどることになる。

④ Subroutine KONE (NZ, K_1 ST, KCNT) は Step 3) の K_1 を求めるルーチンである。1次元配列 NUBF (NZ) を探索して最少の Fill-in を持つ枝 (I, J) の集合 K_1 の1次元配列 KIST の中に収容し、枝の数 $|K_1|$ を KCNT とする。詳細は flow-chart 6 に示す。

⑤ KTWO (N, NZ, K_1 ST, KCNT, KCN2) は $|K_1| > 1$ であるとき、各々の枝 $(\alpha, \beta) \in K_1$, (K_1 ST の中に収容されている。) について消去を行い、その結果できる $G * (\alpha, \beta)$ の各枝の重みの最少のものを K_2 として K_2 ST の中に入れ、 K_2 の個数を KCN2 とするルーチンである。この操作にはいる直前の G をすべこの K_1 についての操作が完了するまで保存しなければならないので、そのためにサブルーチン

ESCAPE を用いた。詳細は割愛する。

⑥ Subroutine KTHR (N, NZ, K_2 ST, KCN2, K_3) は $|K_2| > 1$ のとき更に Step 5) に示す条件を満たす枝を探すルーチンである。詳細は紙面の都合上割愛する。

⑦ IJELM (I, J, NZ, N, NEWNZ) は任意の枝 (I, J) をピボットして $E(G * (I, J))$ をつくるサブルーチンで、行列では I 行 J 行の消去にあたる操作である。詳細を flow-chart 7 に示す。

⑧ ADIJ (I, J, NZ, N, NEWN8) は任意に枝 (I, J) を G に加え新しいグラフをつくるルーチンである。flow-chart 8 がその詳細である。

⑨ GHAUSI (NZ, N, K, K_1 ST, KCNT) は、文献〔3〕による HSIEH および GHAUSI によるアルゴリズムによる順序決定の手法で我々のアルゴリズムとの比較のために用いた。詳細は flow-chart 9 に示す。

⑩ Subroutine PICTUR は 図 1 および 図 2 のように結果を図示するためのルーチンである。ピボットの順序は外側の番号でも示されるが IORDR, JORDR として印字される。Fill-in は * で示され、非零要素は I で示される。また Fill-in の発生する順に IJFL として Fill-in の枝番号が対で印字される。

5. 結果の例

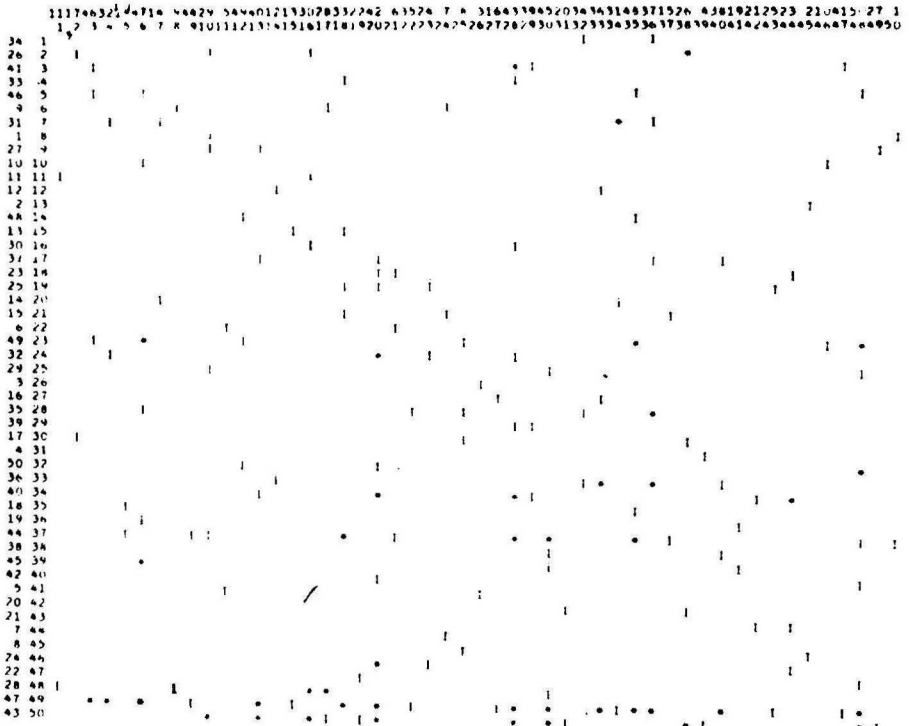
N の値を最大 50 までのスパースな係数行列について約 40 例を実行し、GHAUSI の方法と比較したところ 40 例中 11 例が Fill-in の総数で改善されたが我々の方法が GHAUSI より悪い例はまだ 1 例もみつからない。実行時間については、計算機の都合で大きげにしか計れなかったが、Fill-in の総和が 0 かそれに近い場合には我々の方法が早く、Fill-in の総和が多い場合、例えば 図 1 および 図 2 の場合には GHAUSI の方法が早い。

6. むすび

試みた例がわずか 40 例であり、これだけでは優劣を確定的には言えないかも知れないが、11 例に改善がみられたことと、我々の方法が悪い例がまだ 1 例もみつからないということから Fill-in の数においては我々の方法が有利であると云えよう。ただ実行時間においては、多少劣る点もあるが、これは Fill-in の数における優位とのかねあいできまることである。例えば数秒余計にかけて Fill-in の数を 1 個へらしたとしても、その後で何千何万回と実行する数値解では、計算時間がはるかに短縮されることが期待できよう。

METHOD BY LINK METHOD

DATA NO. 2 MATRIX SIZE=40 x 50 NON-ZERO=132



... (1) SHOWS POSITION OF NON-ZEROS AND (0) SHOWS THAT OF FILL-INS

... OUTER-MOST NUMBERS SHOW OPTIMAL ORDERING

... NUMBER OF FILL-INS = 45

... POSITIONS OF FILL-INS (J,K) = READ FAIR-WISE

I,J,K

48	17	23	6	48	16	33	33	49	18	7	34	37	14	49	33	7	38	37	35	39	6	50	38	36	44	50	48	46	20
34	20	24	20	40	27	50	10	50	16	50	13	50	50	37	50	50	28	49	4	49	36	49	28	37	28	28	36	33	36
49	6	49	40	44	13	49	30	3	27	34	28	50	20	49	3	37	48	49	48	49	35	23	35	23	48				

... OPTIMAL ORDERING: IODR (ROWS) AND JODR (COLS)

IODR

8	13	26	31	41	22	44	45	6	10	11	12	15	20	21	27	30	35	36	42	43	47	18	46	19	2	9	48	25	16
7	24	4	1	28	33	17	38	29	34	3	40	50	37	39	5	49	14	23											

JODR

50	45	26	39	11	21	24	25	8	46	1	14	15	7	37	27	2	5	41	31	42	19	44	23	43	38	49	17	10	26
34	4	18	32	22	35	36	40	29	13	47	20	28	9	30	3	6	35	12											

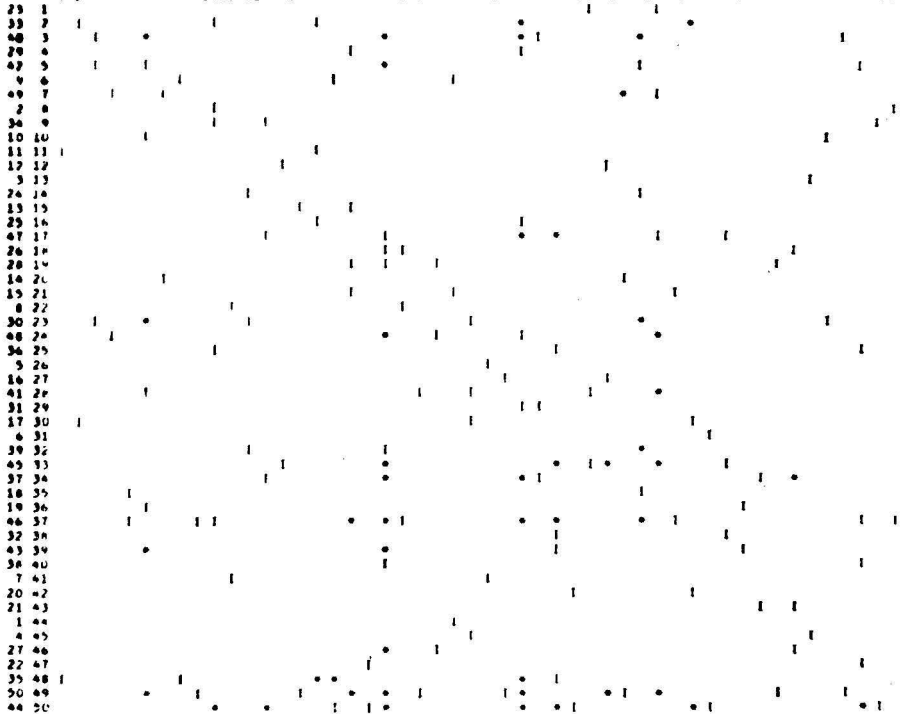
四 1

喜屋武：スパース行列のガウス消去における最適ピボットング・アルゴリズムとそのフォートランプログラム

MULT BY GAUSS (METHOD)

DATA NO. 2 MATRIX SIZE=50 N 50. NON-ZERO=137

1117306184714 84636 7263712152535292247 84127 1 4 5164431437023455039491553 63219212626 310401834 2
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36 37 38 39 40 41 42 43 44 45 46 47 48 49 50



... (1) SHOWS POSITION OF NON-ZEROS AND (*) SHOWS THAT OF FILL-INS
... OUTER-MOST NUMBERS SHOW OPTIMAL ORDERING
... NUMBER OF FILL-INS = 47
... POSITIONS OF FILL-INS (IJFL) READ PAIR-WISE

IJFL

48	17	23	6	44	14	33	33	44	19	7	34	37	18	49	33	2	34	37	35	39	6	50	38	34	44	50	48	28	36
33	36	23	35	32	35	7	28	48	28	46	20	34	20	24	20	49	20	49	28	37	28	3	6	3	35	3	28	34	28
17	30	33	30	50	10	50	28	50	13	50	30	37	30	50	20	17	28	3	20	37	20	3	20	49	6	49	34	39	20
33	28	24	36																										

... OPTIMAL ORDERING (ROW) AND (COL)

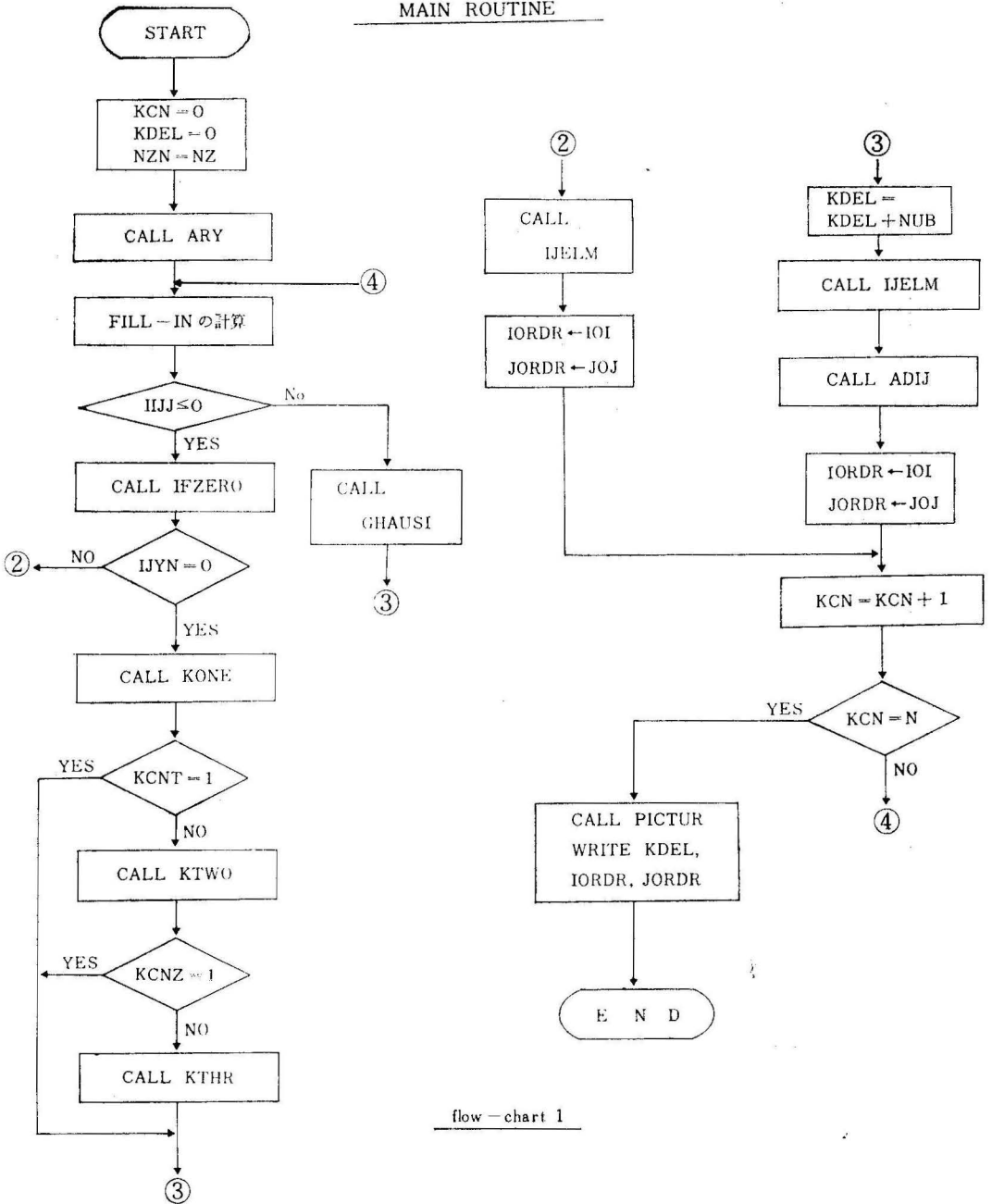
JOBR

44	8	13	45	26	31	41	22	6	10	11	12	15	20	21	27	30	35	36	42	43	47	1	14	16	18	46	19	4	23
29	34	7	9	48	25	34	40	32	3	28	5	39	50	33	37	17	24	7											

JOOR

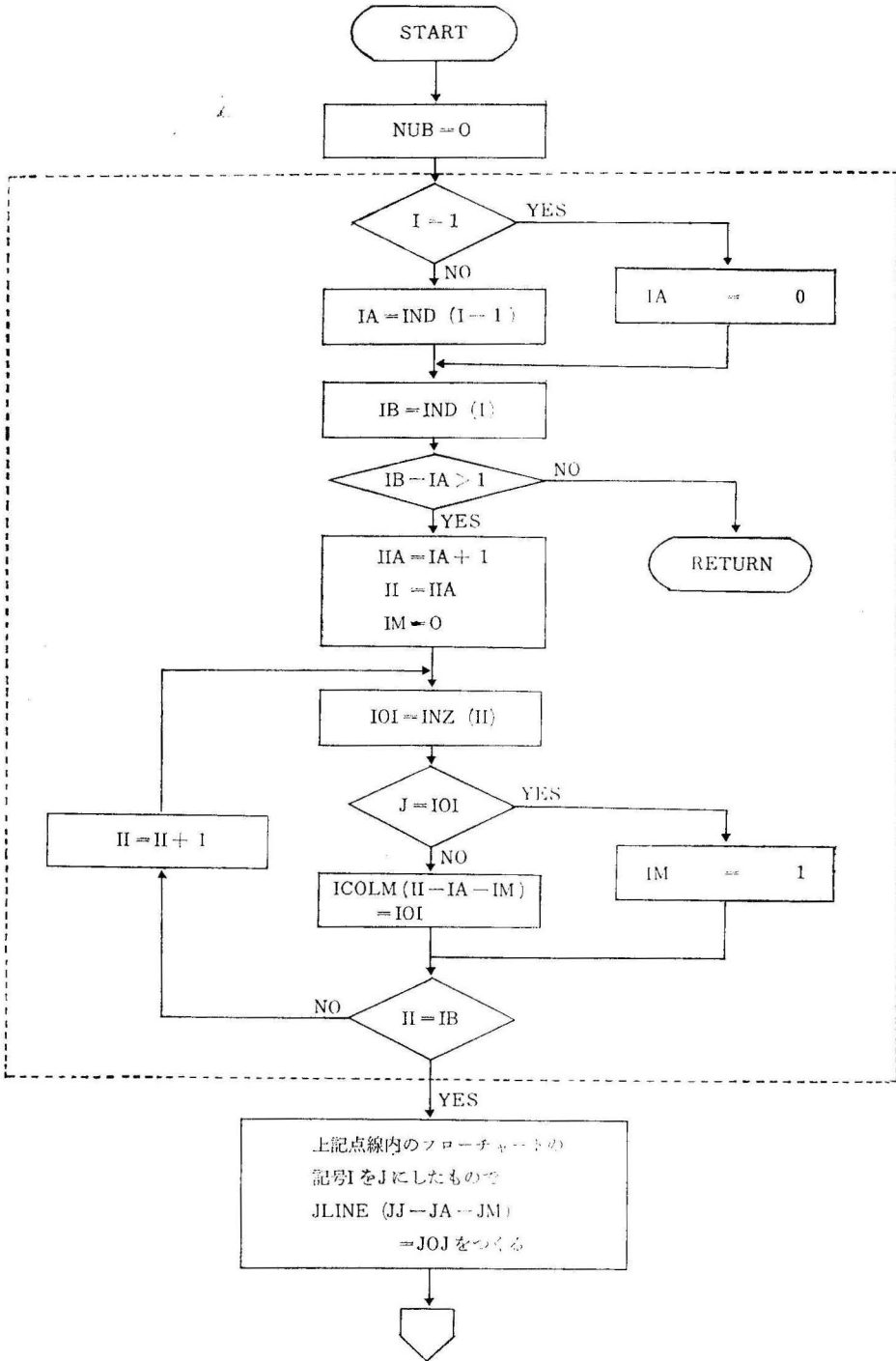
24	50	45	25	26	39	11	21	8	46	1	14	15	7	37	27	2	3	41	31	42	19	32	12	16	44	23	43	18	3
29	40	38	44	17	10	13	48	35	47	22	6	30	28	33	9	20	4	36											

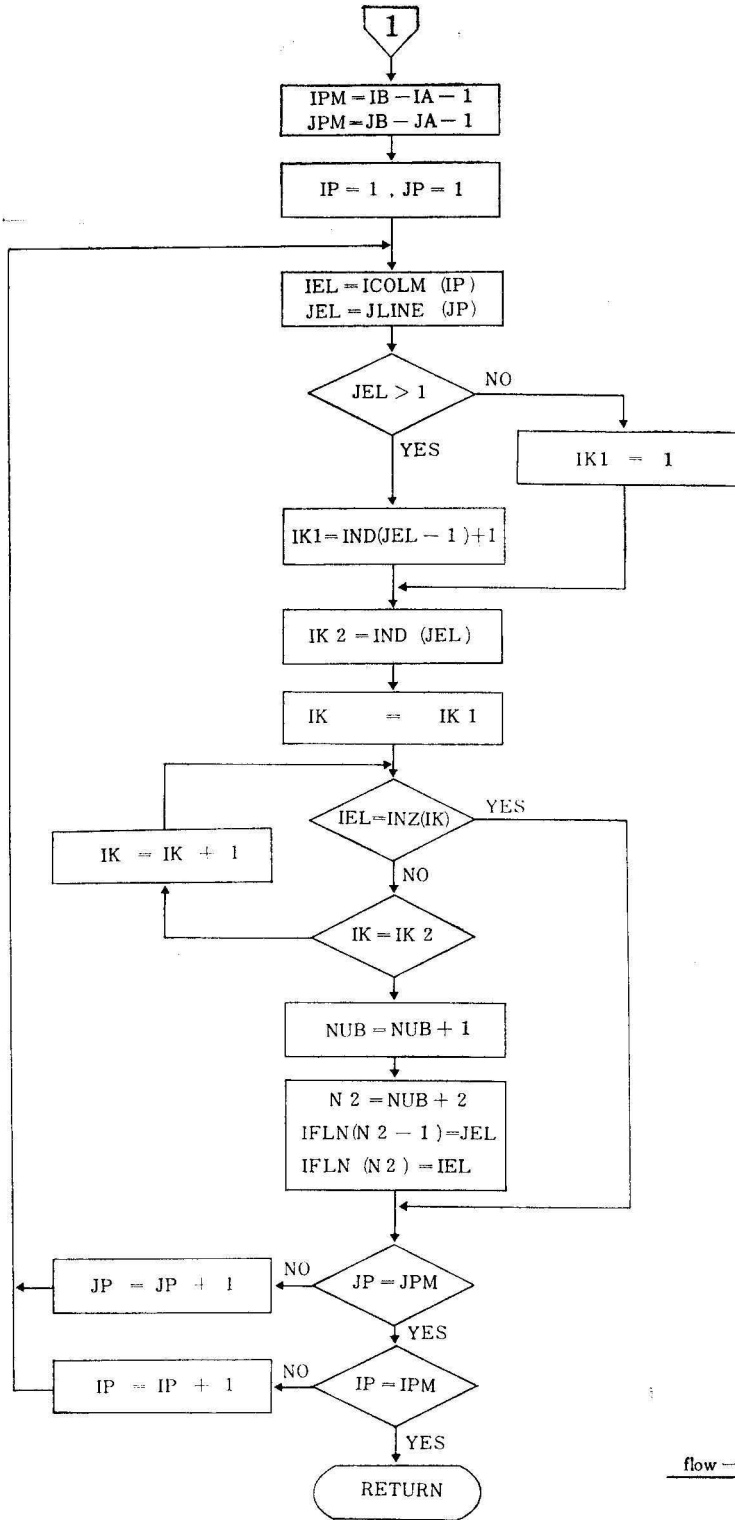
MAIN ROUTINE



flow - chart 1

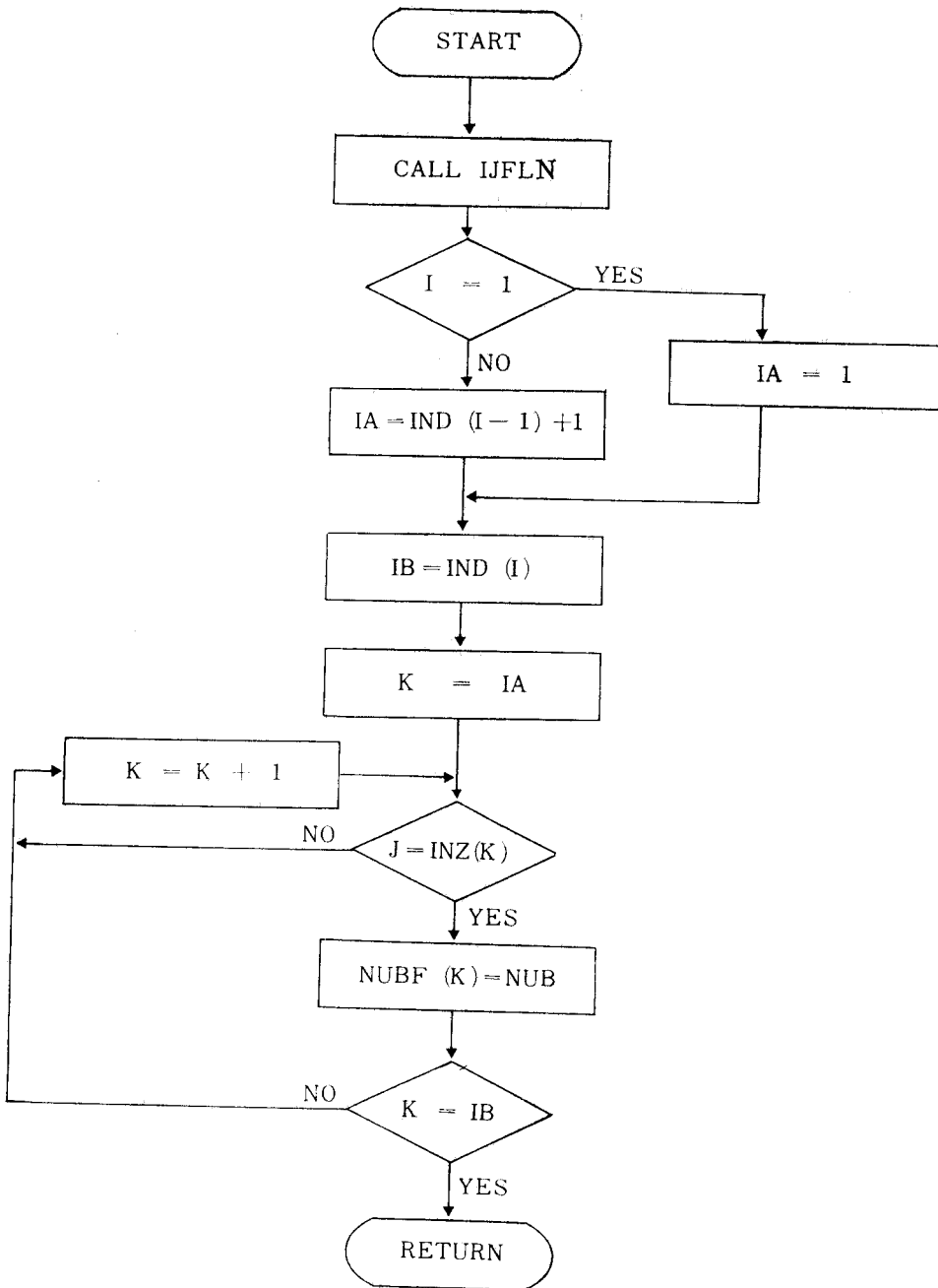
SUBROUTINE IJFLN (I, J, NUB)

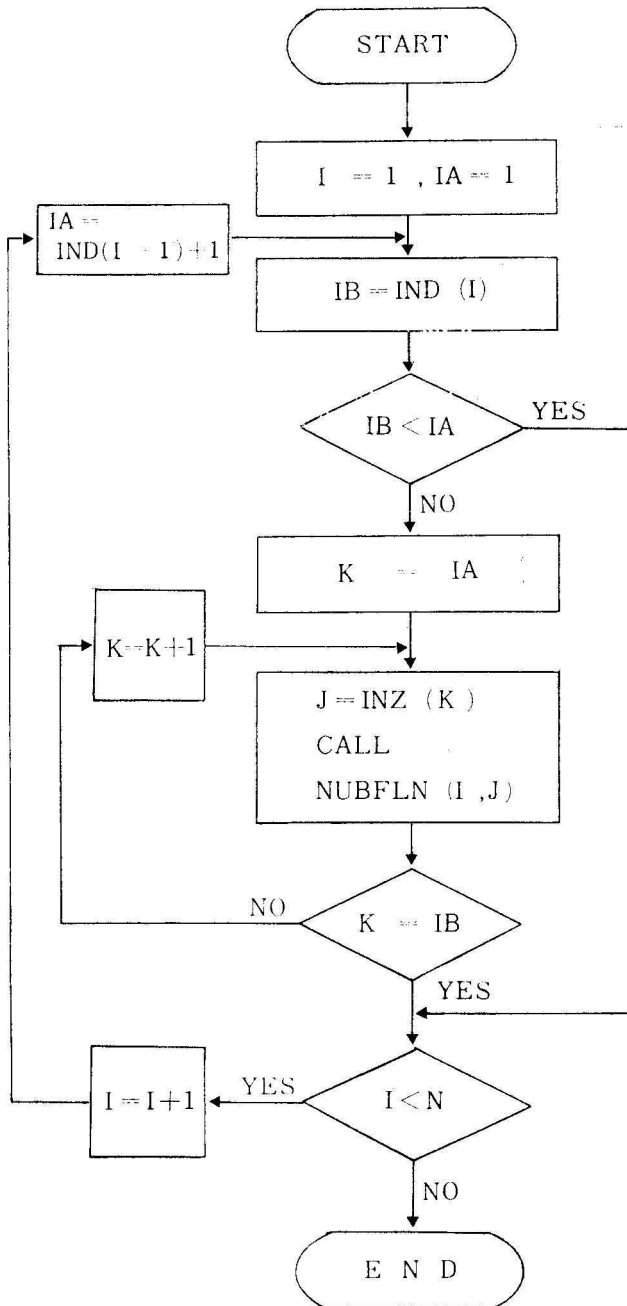




flow-chart 2 - b

SUBROUTINE NUBFLN (I, J)

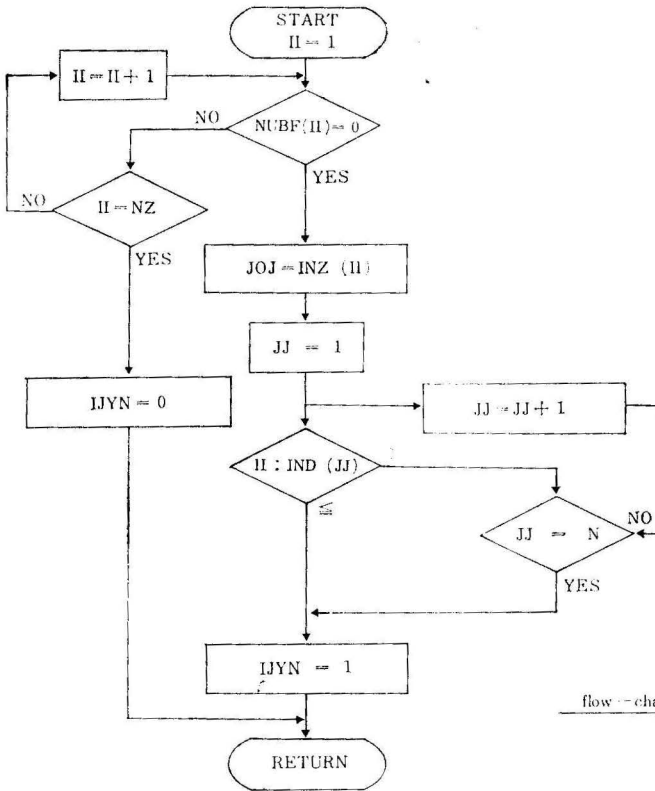




flow - chart 4

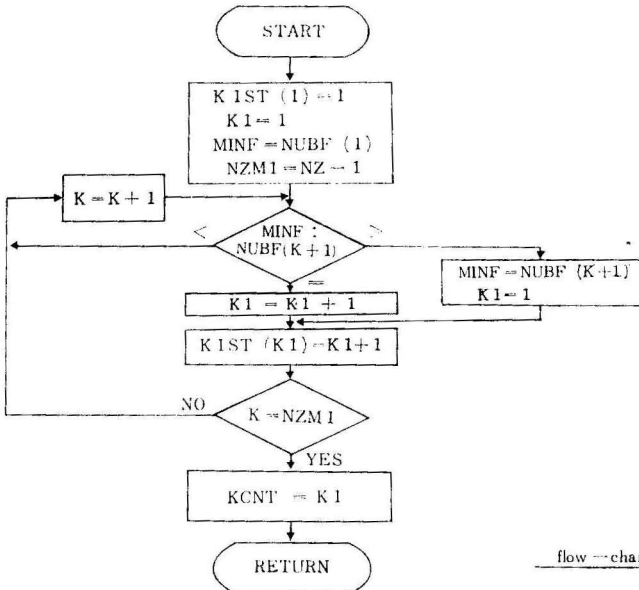
喜屋武：スパース行列のカウス消去における最適ピボットング・アルゴリズムとそのフォートランプログラム

SUBROUTINE IFZERO (NZ, N, IOI, JOJ, IJYN)



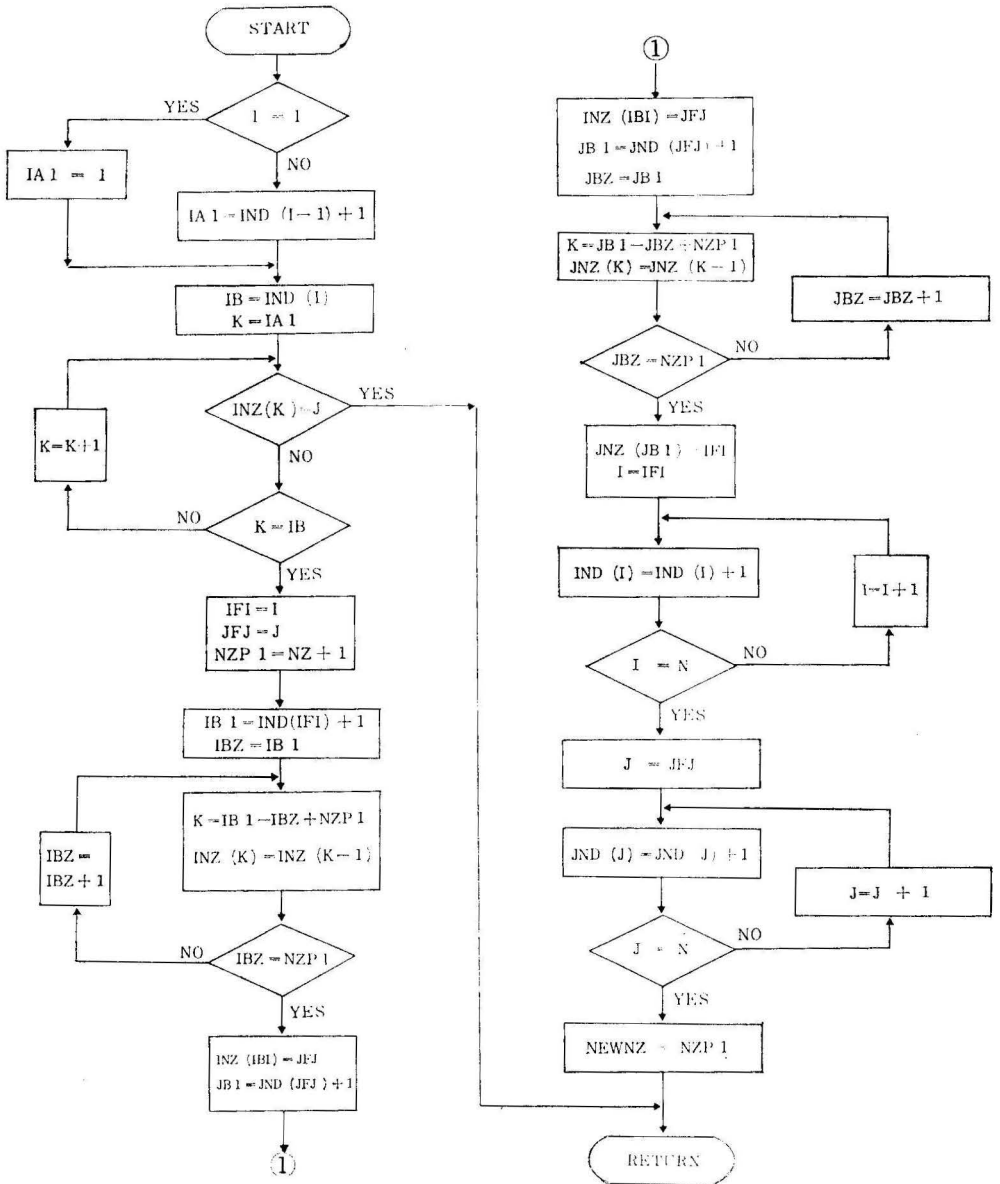
flow-chart 5

SUBROUTINE KONE (NZ, KIST, KCNT)



flow-chart 6

SUBROUTINE ADIJ (I, J, NZ, N, NEWNZ)



flow chart 7

以上述べた結果から我々の手法の優位性がほぼ認められたが、さらに確定的にすすめるために、Ghausi等の文献〔2〕のアルゴリズムによるプログラムを開発中であり、つぎの機会に、それと我々との比較報告を行ないたい。また我々のピボット順序づけの有効性が認められた後、この方法を利用した巨大行列の数値解法の開発も残された研究課題の一つである。

謝 辞

おわりにこの研究の遂行にあたり、幾多の便宜と御支援を下された大阪大学基礎工学部嵩忠雄教授、ならびに琉球大学電子計算機室長山下崇教授に深謝します。

参 考 文 献

〔1〕 喜屋武，白川，尾崎，“線形系解析における最

適Pivoting順序とこれに付随するバイパータイト・グラフ” 電子通信学会回路とシステム理論研究会資料CT72-68(1973-01)

〔2〕 H.Y. Hsieh and M.S Ghausi “A probabilistic approach to optimal pivoting and prediction of fill-in for random sparse matrices” IEEE Trans. on Circuit Theory, Vol, CT-A, No4, pp329-336 July 1972.

〔3〕 H. Y. Hsieh, M. S. Ghausi, “ On optimal-pivoting algorithm in sparse matrices ” IEEE Trans, on Circuit Theory (Corresp) Vol. CT-19, pp93-96, Jan.1972

〔4〕 R. D. Berry, “ An optimal ordering of electronic circuit equations for a sparse matrix solutions” IEEE Trans. on Circuit Theory, Vol.CT-18, p40-50, Jan.1971

〔5〕 伊理正夫” グラフ的構造を有する情報の処理技法について”，昭和47年度電気四学会連合大会講演論文集