

خواص ماتریس‌های ساختمانی و روش چولسکی برای حل دستگاه‌های معادلات خطی

ترجمه و تنظیم:

کامران نعیم

فازغ التحصیل رشته راه و ساختمان دانشکده فنی تهران

فرزاد نعیم

دانشجوی سال چهارم راه و ساختمان دانشکده فنی تهران

چکیده

استفاده از حسابگر الکترونیک برای حل دستگاه‌های ساختمانی، هر روز بیشتر رواج مییابد، و در دقایق فنی لزوم داشتن برنامه‌هایی که بتواند با احتیاجات روزمره دفتر تطبیق کند، چشم‌گیرتر میگردد. این مساله با توجه به رواج هرچه بیشتر استفاده از حسابگرهای کوچک در دفاتر فنی و حافظه محدود آنها بیشتر به چشم میخورد. در نتیجه در تهیه برنامه برای محاسبات ساختمانی باید از حداکثر سرعت استفاده کرده، از میزان محدودی حافظه به بهترین وجهی استفاده نمود. ودقت مورد نظر را حفظ کرد و چون بیشترین حجم حافظه کامپیوتر در راه حل دستگاه‌های معادلات خطی صرف میشود باید از روشهایی بهره‌گیری کرد که مقدار حافظه لازم برای انجام این عمل و مقدار محاسبات لازم و در نتیجه مقدار وقت مورد نیاز را تقلیل دهد. روش چولسکی (Cholesky) که اصول آن در زیر بیان میگردد، یکی از مناسب‌ترین روشهای حل دستگاه‌های معادلات خطی برای دستگاه‌های ساختمانی است.

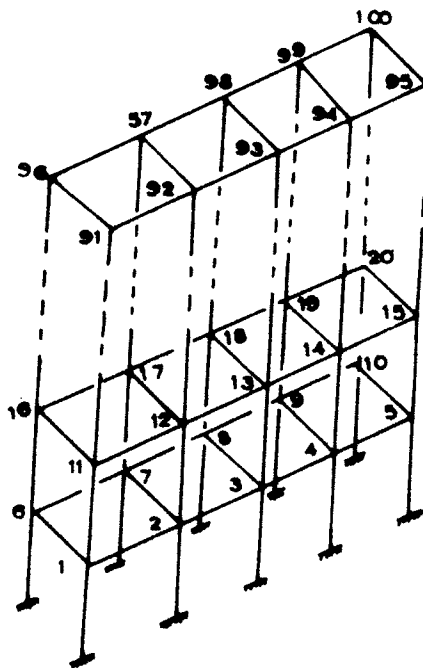
در محاسبه استاتیکی ساختمانهای بلند با کامپیوتر مسأله اساسی حل دستگاه‌های معادلات حاصل میباشد. بعنوان مثال اگر قابی فضایی را که دارای n گره باشد در نظر گیریم برای حل کامل این قاب بروش ماترسیی محتاج به حل $n \times n$ معادله n مجهولی میباشدیم و بدین طریق اگر برای حل آن از روش‌های عادی حل ماترسیی دستگاهها استفاده شود $3n$ کلمه حافظه لازم خواهد بود. در این مقاله روش حذفی حل دستگاه‌های معادلات باروش چولسکی که از ماتریسهای نواری برای حل دستگاه‌های مجهولات استفاده میکند، مقایسه شده است و گرچه این مقایسه تقریبی است، ولی با اینحال نشان دهنده برتری کامل روش چولسکی

میباشد. قبل از شروع مقایسه لازم است زمان مورد نیاز کامپیوتر برای حل یک مسأله را که بدو قسمت تفسیرمیشود مطابق زیر شرح دهیم :

الف : زمانی که بمصرف عملیات محاسباتی میرسد و بدیهی است که مقدار آن بستگی به نوع حسابگر دارد. این زمان از حدود میلیونیم ثانیه برای یک عمل در مورد کامپیوترهای سریع تا حدود هزارم ثانیه برای هر عمل در مورد کامپیوترهای خیلی ضعیف (مورد استفاده در امور تجارتي) تغییر میکند .

ب : زمان انتقال اطلاعات از قسمتهای مختلف حسابگر به یکدیگر. حسابگرهای فعلی معمولاً از دو نوع حافظه استفاده میکنند :
الف : حافظه مرکزی.

ب : حافظه های کمکی یا فرعی یا مجازی (مانند نوار مغناطیسی و دیسک).



معمولاً گنجایش حافظه های کمکی به تعداد زیادی بیشتر از حافظه های مرکزی است، برای مثال حسابگر I.B.M. 370 مدل 110 دارای 164000 بایت (Byte) حافظه اصلی (Real Memory) در صورتیکه هر واحد دیسک مدل 334.7/ که برای حسابگر فوق قابل استفاده است تقریباً معادل 7 - میلیون بایت (Byte) حافظه دارد و هر دستگاه مرکزی میتواند در یک لحظه با چند عدد از این دستگاهها کار کند و یا حسابگر کوچک HP-9830A قادر به داشتن 16000 بایت حافظه اصلی است و هر دستگاه نوار مغناطیسی که بصورت کاست است و به آن متصل میشود، تقریباً دارای 80000 بایت حافظه است و یا نصب دستگاه (Mass - Memory) بر روی این حسابگر میتوان گنجایش حافظه فرعی را تا حدود 4/8 میلیون بایت افزایش داد. چون حسابگر معمولاً نمیتواند محاسبات را بر روی متغیرهای ضبط شده بر روی حافظه فرعی انجام بدهد، لذا لازم است این اعداد از حافظه فرعی به حافظه اصلی منتقل شوند و چون این عملی

است الکترومکانیکی سرعت آن نسبت به سرعت محاسبات حسابگر کم است بطور مثال برای نوار مغناطیسی I.B.M. 3411 سرعت خواندن و نوشتن محدود به ۰.۰۰۰۰۰۰ کلمه در ثانیه است .

حال به مثال خود برگردیم که حل ۶۰۰ معادله ۶۰۰ مجهولی بود چنانچه گفته شد اگر برای حل این دستگاه از روش حذفی استفاده شود اولاً احتیاج به ۰.۰۰۰۰۰۰ حافظه خواهد بود (بطوریکه دیده میشود، استفاده از حافظه های کمکی در این مورد تقریباً اجباری است)، ثانیاً در این روش باید هر معادله را در ضرب شخصی ضرب کرد و با معادلات دیگر ترکیب نمائیم و بدین ترتیب تقریباً $\frac{600^2}{3}$ عمل جبری برای حل این دستگاه لازم است. ثالثاً اگر مینی کامپیوتری در دست باشد که حافظه اصلی آن ۰.۰۰ کلمه ای باشد لازم است همه ضرایب معادله را در حافظه فرعی ذخیره کرد و در موقع لزوم به حافظه اصلی منتقل نمود و - بنابراین در حدود $\frac{2 \times 600^2}{3}$ عمل انتقال بین حافظه ها انجام خواهد گرفته . چنانچه فرض کنیم سرعت کامپیوتر برابر $\frac{1}{10000}$ ثانیه برای هر عمل جبری باشد (که در مورد کامپیوترهای بزرگ سرعت ناچیزی است) و سرعت انتقال از حافظه فرعی به اصلی نیز ۰.۰۰۰ عدد در ثانیه باشد، در این صورت محاسبات جبری تقریباً دو ساعت وقت ماشین را میگیرد و بیست ساعت صرف انتقال اعداد بین حافظه ها میشود. البته با نوشتن برنامه های خاص که در دفعات محدودی از آنها استفاده کنیم ممکن است این مدت را (بیست ساعت را) به سه یا چهار ساعت تقلیل دهیم ولی باید توجه داشت که در کارهای مهندسی برنامه ها معمولاً برای استفاده طولی - المدت نوشته میشوند و استفاده از آنها محدود نمیشود. این نکته نیز قابل توجه است که در استفاده از روش معمولی حل دستگاههای معادلات (مثلاً روش حذفی) نه از تقارن ماتریس (در مورد اغلب ماتریس های ساختمانی) استفاده میشود و نه عناصر صفر ماتریس از عمل خارج میشوند .

در مورد مثال فوق (قابی فضایی با ۱۰۰ گره که برای حل آن باید یک دستگاه ۶۰۰ معادله ۶۰۰ مجهولی را حل نمود) اگر از عناصر صفر ماتریس آن صرف نظر گردد فقط ۱۱۰۲ عضو غیر صفر باقی میماند (اگر از تقارن ماتریس نیز استفاده شود این مقدار به نصف تقلیل مییابد و عبارت دیگر ۵۷۶ حافظه لازم خواهد بود) که در مقایسه با رقم قبلی (۰.۰۰۰۰۰۰ حافظه) دیده میشود که ۳٪ آنست. بدین ترتیب با توجه به تعداد کم عناصر غیر صفر در ماتریس های ساختمانی پیدا کردن روش هایی برای استفاده از این خاصیت لازم بنظر میرسد. در زیر یکی از این روش ها بنام روش چواسکی (Cholesky) شرح داده میشود.

تعاریف :

۱- ماتریس $[A]$ را پوزیتیو دیفینیت (Positive definite) گویند اگر فقط اگر رابطه $[X]^T [A] [X] > 0$ برای ماتریس $[X]$ که در آن تمام اعضای هیچ ستونی صفر نباشد برقرار - گردد.

۲- ماتریس $[A]$ را ماتریسی نواری به عرض $(2m+1)$ گویند بشرط آنکه همه عناصر a_{ij}

که رابطه $|i-j| > m$ در مورد آنها صادق است صفر باشند برای مثال ماتریس زیر ماتریسی نواری به عرض m میباشد.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & a_{32} & a_{33} & a_{34} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & a_{43} & a_{44} & a_{45} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & a_{54} & a_{55} & a_{56} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & a_{65} & a_{66} \end{bmatrix}$$

ماتریس های ساختمانی معمولا خاصیت فوق را دارا هستند.

اگر ماتریس مربع $[A]$ در N در N متقارن و هوزیتئودیفینیت باشد میتوان رابطه $[A] = [G][G]^T$ را نوشت که در آن $[G]$ ماتریس مثلثی پائینی N در N میباشد که عناصر قطر اصلی آن همگی مثبت هستند. با توجه به رابطه اخیر، حل دستگاه معادلات $[A][X] = [B]$ را میتوان از لحاظ محاسباتی به طریق زیر ساده کرد.

$$[G] [G]^T [X] = [B] \quad (1-1)$$

ومعادله (1-1) را میتوان بصورت دو دستگاه معادله بیان وحل نمود.

$$[G] [Y] = [B]$$

$$[G]^T [X] = [Y]$$

بدین ترتیب محاسبات بدو دلیل کوتاه میشوند. اول آنکه $[G]^T$ و $[G]$ ماتریس های مثلثی هستند و دوم آنکه چون $[A]$ ماتریس نواری به عرض $(2m+1)$ بود بنابراین $[G]^T$ و $[G]$ ماتریس های نواری به عرض $(m+1)$ خواهد بود. برای ماتریس $[A]$ در مثال فوق ماتریس $[G]$ به صورت زیر خواهد بود:

$$[G] = \begin{bmatrix} g_{11} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ g_{21} & g_{22} & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & g_{32} & g_{33} & 0 & 0 & 0 \\ g & 0 & g_{43} & g_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & g_{54} & g_{55} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & g_{65} & g_{66} \end{bmatrix}$$

در مورد یک ماتریس نواری مانند $[A]$ مقدار زیادی گنجایش حافظه کامپیوتر صرفه جوئی میشود و این بعلت آنست که فقط ذخیره کردن عناصر غیر صفر در حافظه ها ضروری است حتی اگر ماتریس $[A]$ نواری

ومتقارن باشد، ذخیره کردن همه عناصر غیر صفر نیز لازم نیست و فقط ذخیره کردن عناصر غیر صفر ماتریس نواری با عرض $(m+1)$ کافی است. بنابراین اگر $[A]$ ماتریسی مربع شکل و $n \times n$ باشد فقط $(m+1) \times n$ عنصر آن باید ذخیره گردد، از ماتریس $[G]$ نیز فقط عناصر نواری به عرض $(m+1)$ باید ذخیره گردند.

با استفاده از این روش زمان محاسبات بسیار کوتاه تر شده و مسایل مشکل تری را نیز میتوان بسیار ساده حل نمود.

برای حل معادلات $[A] = [G][G]^T$ و پیدا کردن عناصر g_{ij} از ماتریس $[G]$ چولسکی قدم های زیر را پیشنهاد میکند:

۱- z را مساوی یک فرض کنید.

۲- $g_{11} = \sqrt{a_{11}}$ است.

۳- (i) را مساوی $(z+1)$ قرار دهید.

$$g_{i1} = \frac{a_{i1}}{g_{11}} \quad ۴-$$

۵- (i) را مساوی $(i+1)$ قرار دهید و به مرحله چهارم برگردید.

۶- مرحله چهارم و پنجم را آنقدر تکرار کنید تا $i = n+1$ شود.

۷- (z) را مساوی $(z+1)$ قرار دهید.

۸- g_{ij} از رابطه:

$$g_{zz} = \sqrt{a_{zz} - \sum_{k=1}^{z-1} g_{zk}^2}$$

بدست میآید.

۹- (i) را مساوی $(z+1)$ قرار دهید.

۱۰- g_{iz} از رابطه زیر بدست میآید:

$$g_{iz} = \frac{a_{iz} - \sum_{k=1}^{z-1} g_{ik} g_{zk}}{g_{zz}}$$

۱۱- (i) را برابر $(i+1)$ قرار دهید و به مرحله دهم برگردید.

۱۲- مراحل ده و یازده را تا $i = n+1$ تکرار کنید.

۱۳- به مرحله ۷ برگردید.

۱۴- مراحل ۷ تا ۱۳ را تکرار کنید تا $z = n$ گردد.

بعنوان مثال دستگاه معادلات $[A][X] = [B]$ را با مفروضات زیر حل مینمائیم:

$$[A] = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 2 \\ -1 & 5 & -3 & 0 \\ 1 & -3 & 3 & 0 \\ 2 & 0 & 0 & 7 \end{bmatrix}, [X] = \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \\ X_4 \end{bmatrix}, [B] = \begin{bmatrix} 2 \\ -4 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

برای حل به روش چولسکی ابتدا باید ماتریس $[G]$ را بدست آوریم .

$$g_{11} = \sqrt{a_{11}} = \sqrt{1} = 1$$

$$g_{21} = \frac{a_{21}}{g_{11}} = \frac{-1}{1} = -1$$

$$g_{31} = \frac{a_{31}}{g_{11}} = \frac{1}{1} = 1$$

$$g_{41} = \frac{a_{41}}{g_{11}} = 2$$

$$g_{22} = \sqrt{a_{22} - g_{21}^2} = \sqrt{5 - 1} = 2$$

$$g_{32} = \frac{a_{32} - g_{31}g_{21}}{g_{22}} = \frac{-3 - (1)(-1)}{2} = 1$$

$$g_{42} = \frac{a_{42} - g_{41}g_{21}}{g_{22}} = \frac{0 - (2)(-1)}{2} = 1$$

$$g_{33} = \sqrt{a_{33} - (g_{31}^2 + g_{32}^2)} = \sqrt{3 - (1 + 1)} = 1$$

$$g_{43} = \frac{a_{43} - g_{41}g_{31} - g_{42}g_{32}}{g_{33}} = \frac{0 - (2)(1) - (1)(-1)}{1} = -1$$

$$g_{44} = \sqrt{a_{44} - (g_{41}^2 + g_{42}^2 + g_{43}^2)} = \sqrt{7 - (1 + 1 + 1)} = 2$$

در نتیجه داریم :

$$[G] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

قدم بعدی حل دستگاههای $[G][Y] = [B]$ میباشد که بطریق زیر عمل میشود:

$$\left[\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 2 \\ -1 & 2 & 0 & 0 & -4 \\ 1 & -1 & 1 & 0 & 4 \\ 2 & 1 & -1 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

از معادله اول خواهیم داشت :

$$Y_1 = 2$$

$$2Y_2 = -4 + Y_1 = -4 + 2 = -2$$

$$Y_2 = -1$$

» » دوم » »

$$Y_3 = 4 + Y_2 - Y_1 = 4 - 1 - 2$$

$$Y_3 = 1$$

» » سوم » »

$$Y_4 = 1 + Y_3 - Y_2 - 2Y_1 = 1 + 1 + 1 - 4$$

$$Y_4 = -1$$

» » چهارم » »

قدم سوم حل دستگاههای معادلات $[G]^T[X]=[Y]$ میباشد و با توجه به ماتریس $[G]$ میتوان بطریقی زیر عمل کرد :

$$\left[\begin{array}{cc|cc} 1 & -1 & 1 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & -1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{array} \right]$$

که از حل آن نتیجه نهائی مطأله بدست میآید :

$$X_4 = -1$$

$$X_3 = 0$$

$$X_2 = 0$$

$$X_1 = 4$$

لیست کامل برنامه فرعی کل دستگاههای معادلات خطی به روش چولسکی ، که به زبان فرترن نوشته شده ضمیمه مقاله ست :

فهرست منابع:

1. R.K.Livesley, Matrix Methods of Structural Analysis, Pergamon Press.
2. W.Beafait, Computer Methods of Structural Analysis, Prentice – Hall, Inc... 1970.

IV	360N-FO-479	3-8	CHOLES	DATE	11/01/35	TIME	11.27.04
	SUBROUTINE CHOLES (A,N,MM,IB,NT,IPRNT,*)						CHOLESKY
	DIMENSION A (1)						CHOLESKY
	DOUBLE PRECISION S1,T1						CHOLESKY
C***	A IS THE ARRAY CONTAINING THE ELEMENTS OF THE LOWER HALF BAND						CHOLESKY
C***	OF THE SYMMETRIC STRUCTURE STIFFNESS MATRIX.						CHOLESKY
C***	N=NUMBER OF EQUATIONS OR NUMBER OF UNKNOWN DISPLACEMENTS.						CHOLESKY
C***	MM=HALF BAND WIDTH+DIAGONAL ELEMENT OR MUD+1						CHOLESKY
	MUD=MM-1						CHOLESKY
	NS=MUD*MM/2						CHOLESKY
	NM=N*MM-NS						CHOLESKY
	IF (NT-1)30,30,31						CHOLESKY
30	DO20 J=1,N						CHOLESKY
	IF (J-MUD)1,1,2						CHOLESKY
2	IN=J-MUD						CHOLESKY
	L=IN+(J-MM)*MUD+NS						CHOLESKY
	GO TO 7						CHOLESKY
1	IN=1						CHOLESKY
	L=IN+(J-1)*J/2						CHOLESKY
7	IF (J-N+MUD) 103,103,105						CHOLESKY
105	M5=N						CHOLESKY
	GO TO 104						CHOLESKY
103	M5=J+MUD						CHOFESKY
104	S1=O.O						CHOLESKY


```

J1=J-1
J2=J+1
IF(J1)4,4,3
DO 6 K=IN,J1
T1=A(L)
S1=S1+T1**2
L=L+1
T1=A(L)
4      IF(T1-S1.LT.O.) GO TO 100
T1=DSQRT(T1-S1)
A(L)=T1
IF(J-N) 19,20,20
DO 18 I=J2,M5
SUM=0,0
19    IF(I-MUD) 68,68,71
IN=I-MUD
71    LL=IN+(I-MM)*MUD+NS
GO TO 5
68    IN=1
LL=IN+(I-1)*I/2
5     IF(J1) 18,18,8
8     IF(IN-J1) 53,53,18
53    DO 17 K=IN,J1
LM=L+K-J
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY

```

```
      SUM=SUM+A(LI)*A(LM)
17      LI=LI+1                   CHOLESKY
18      A(LI)=(A(LI)-SUM)/A(L)   CHOLESKY
20      CONTINUE                   CHOLESKY
C*** BEGIN FORWARD SUBSTITUTION.
31      NR=IB+1                   CHOLESKY
      NB=NM+1                   CHOLESKY
      DO 65 K=1,NR               CHOLESKY
      A(NB)=A(NB)/A(1)           CHOLESKY
      DO 60 I=2,N               CHOLESKY
      IF(1-MUD)21,21,22         CHOLESKY
      IN=I-MM                   CHOLESKY
22      KS=IN*MUD+NS             CHOLESKY
      M5=MUD                    CHOLESKY
      GO TO 27                   CHOLESKY
21      IN=0                     CHOLEFSKY
      M5=I-1                   CHOLESKY
      KS=M5*I/2                 CHOLESKY
27      SUM=0.0                 CHOLESKY
      DO 61 J=1,M5              CHOLESKY
      JR=J+IN                   CHOLESKY
      L=JR+KS                   CHOLESKY
      JR=JR+NB-1                CHOLESKY
61      SUM=SUM+A(L)*A(JR)      CHOLESKY
      ID=I+KS                    CHOLESKY
```

```

60      A(JR+1)=(A(JR+1)-SUM)/A(ID)
65      NB=NB+N
C***   BEGIN BACKWARD SUBSTITUTION.
        NB=MM+N
        DO 75 K=1,NR
          A(NB)=A(NB)/A(MM)
        DO 80 II=2,N
          I=N-II+1
          IF(I-MUD)41,41,95
95      ID=I+(I-MM)*MUD+NS
        GO TO 42
41      ID=I+(I-1)*I/2
42      IF(I-N+MM)43,43,45
45      M5=I-1
        GO TO 76
43      M5=MUD
76      SUM=0.0
        DO 81 J=1,M5
          JR=I+J
          IF(JR-MUD)98,98,99
99      L=I+(JR-MM)*MUD+NS
        GO TO 82
98      L=I+(JR-1)*JR/2
82      JR=NB-N+JR

```

```

CHNLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY
CHOLESKY

```

81	SUM=SUM+A(L)*A(JR)	CHOLESKY
	JR=NB-N+1	CHOLESKY
80	A(JR)=(A(JR)-SUM)/A(ID)	CHOLESKY
75	NB=NB+N	CHOLESKY
	RETURN	CHOLESKY
100	WRITE(IPRNT,901)	CHOLESKY
901	FORMAT(1H,10×,STIFFNESS MATRIX IS NOT POSITIVE DEFINITE HALT THI	CHOLESKY
	IS JOB')	CHOLESKY
	RETURN 1	CHOLESKY
	END	CHOLESKY