

## 1. まえがき

有限要素法や差分法といったマトリックス解剖法においてあらわれた多元連立一次方程式の有効な解法の一つとして帶行列法を挙げみたいと思います。この数値計算法は係數行列の主対角に添う帶状領域だけを入力データとして扱い、元の連立一次方程式の解を得ようとするものであり、その為全ての非零要素をこの領域に納め、さらにはその帶幅を小さくする必要があります。この目的のため、従来より様々な帶幅減少法が提案され、实用化されています。そのうち最も Cuthill-McKee Algorithm<sup>1)</sup> と Gibbs-Poole-Stockmeyer Algorithm<sup>2)</sup> が最もよく利用されています。一方、文献3)においては、従来の方法とは全く異なる手順で带幅減少法が提案されました。この方法の特徴は、系の長手軸を走る点ではなく、系の帶幅を直接求めることにあります。この研究より、従来の全ての方法は、帶幅を間接的にしか求められないことが明らかになりました。本研究においては、文献3)の手法に改良を加え、演算時間で  $1/2 \sim 1/3$  に短縮しうる新たな帶幅減少法を提案します。

## 2. 最小帶幅問題

すこし改めた連立一次方程式を

$$y = A \cdot x \quad (1)$$

とする。行列  $A$  の第  $i$  行の最終非零要素の列番号  $\ell_j$  とすれば、 $A$  の半帶幅 HBW は下記のように定義される。

$$HBW = \max_{i=1}^n (\ell_j - i) \quad (2)$$

$A(n \times n)$  は多くの零要素を含み、対称 ( $a_{ij} = a_{ji}$ ) と仮定する。この  $A$ に対し、 $1 \sim n$  の番号を付けた  $n$  個の点  $v_i$  ( $i=1, 2, \dots, n$ ) を準備し、 $A$  の上三角行列内の全ての要素  $a_{ij}$  ( $j > i$ ) に対し、「もし  $a_{ij} \neq 0$  ならば」  $v_i$  と  $v_j$  を線で結ぶ。操作を行えば、行列  $A$  はグラフ  $G(n)$  を得る。このグラフにおいて  $v_i$  は下記となる。

$$HBW = \max_{v_j \in adj(v_i)} (\ell_j - i) \quad (3)$$

ここで  $v_j \in adj(v_i)$  は  $v_j$  点が  $v_i$  点と繋がる辺を示す。 $(3)$  式より帶幅とは、グラフの点への番号の付け方に依存しないことを示す。 $(2)$ ,  $(3)$  式も用いて HBW を最小化しようとするが、まず番号を走らせる。その後最大値を見出すといふ操作を繰り返すがならない。

図-1-a に示すように座標系の中に、このグラフを次の 2 条件を満たすように描く。条件 1). グラフの節点は座標の格子点に配置し、縦に配置された点列には空点が存在しないようにする。条件 2). グラフの線は同一の  $k$  へは相隣する点列内に位置する 2 点間の線を結ぶ。その方向は図-1-a に示すように向かって左側へ。この条件を満たすように書かれた图形に対して、最右側點列内最上点より下方へ、つづいて 2 番目列最上点へと順次 1, 2, 3, ...,  $n$  と番号を付ける。図-2 に 1 例を示す。このようにして得られた图形の HBW は

$$HBW = \max_{i=1}^{k-1} H_i \quad (4)$$

ここで  $H_i$  は図-2-a とおりであり、 $\alpha$  は離点列数。 $(4)$  式より、HBW は图形の幅に支配されることがわかる。従って、帶幅を減少させるには图形の突出部をなくさないように注意があり、HBW を最小化した状態の图形は一般に一様な形を有すると言えよう。このことより、 $(4)$  式は近似的。(5)

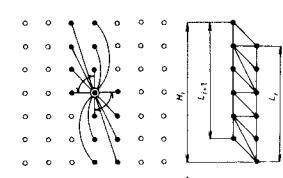


図-1. 点、線の配配置法

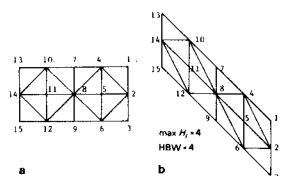


図-1. 点、線の配配置法

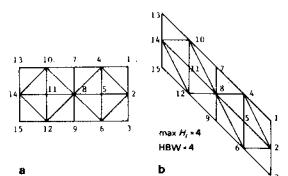


図-2. 帯幅減少法の 1 例



図-2. 帯幅減少法の 1 例

式(4)に適用すれば、 $L_i$  は図-1 b 参照)

$$HBW = \max_{i=1}^{\infty} L_i \quad (5)$$

### 3. 帯幅減少法の改良

(4), (5) 式より、 $\min HBW$  は四角形の最大幅により決定されることが示された。従って、 $G$  の中のどの部分が最大幅を想定するかを見出す方法が即ち帯幅最小化法となる。ここで、都度定義を行う。 $G$  の中の任意の 1 点  $v_i$  よりなる集合を  $l_i$  とする。この  $l_i$  は隣接頂点  $\{v_j | v_i \sim v_j\}$  の集合  $E(l_i)$ 、更に  $l_i$  に隣接する頂点集合を  $l_1, \dots, l_m$  とす。 $G$  の全ての点は  $\{l_0, l_1, l_2, \dots, l_N\}$  に分類される。この  $\{l_i\}$  をレベル・セットと呼ぶ。文献 1), 2) 等の従来の手法は、 $G$  の 1 端点、キリレベル・セットを作成し、 $\max L_i$  を最小化させようとするくり返しレベルセットを作成する方法である。一方、文献 3) は (5) 式に示す  $\max L_i$  を直接改める方法である。ただし、レベル・セットを作成する必要はない。この方法の概略を図-3 の Flow-Chart に示す。まず、 $G$  の境界上の点よりレベルセット  $g(1)$  を作り、それが最終レベルセット内の 1 点より再度、逆方向にレベルセットを作り、その境界上の点に達したところ。この境界上の 2 点  $U_2, U_3$  を適切に選ぶ、 $U_2, U_1, U_3$  と結び最短パスを求める。これが  $G$  の  $\max L_i$  となる。これは  $\max L_i$  とし、 $L_i$  より左、右にレベルセットを作成し、その端部より順次番号を付ければ、番号付けて定義することになる。

このアルゴリズムで最も手順の必要なところが、レベルセットの作り方である。文献 3) では、例には  $l_{i-1}$  エリ  $l_i$  を作ると  $l_{i-1}$  に含まれる全ての点より  $l_i$  に隣接する点を探し出すという方法がとらされている。しかし、図-4 よりも明らかのように、1 点  $v_i$  もしくは 2 点  $v_i, v_j$  が全ての必要な点を探し出すことが可能である。これはなぜか、レベルセット作成の演算回数は  $1/2 \sim 1/3$  程度と抑えられるからである。

今回のテストケースは  $4 \times 4$  の正方形である。この修正をしてアルゴリズム、文献 3) のアルゴリズム、文献 3) のアルゴリズム、すなは Cuthill-McKee Algorithm を適用して結果をまとめたのが表-1 である。なお、C-M 法については、出発点選定の差の 10 メートル  $N, M$  を変えて結果をまとめている。この表より、空のところは論議が導かれる。

- 1). 今回の改良法は、従来最も早い方法とよく知られる C-M 法 ( $N=0$ ) と同じ計算時間しか要しない。

- 2). 今回の改良法は、文献 3) とほぼ同程度の  $HBW$  を与える。

### 4. 結語

本研究で示した方法は、今日存在する帯幅減少法のうちの最も早い、しかも結果の良い方法、と言える。なお、本研究で示した改良法の Idea は英國 Harwell, AERE, J.K. Reid 博士の Suggestion に依るものであり、これは既報の通りである。また、上記数値実験に際し御助言を戴いた川田工業 木本輝幸氏にも感謝致します。

### [参考文献]

- 1). E.Cuthill & J.McKee, ACM National Conference, 1969, pp. 157 - 172
- 2). N.E.Gibbs et al, SIAM J. of Numer. Anal., 1976, pp. 236 - 250
- 3). 白石成久, 谷口健男, 土木学会論文集, 314号 (1981.10 発行予定)

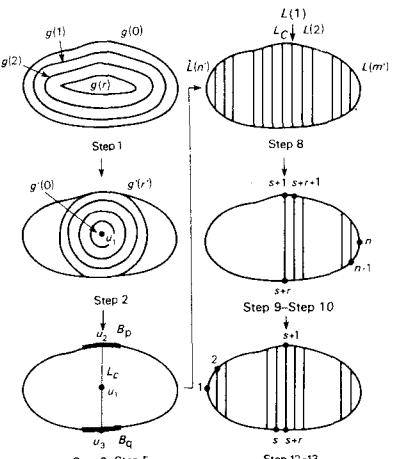


図-3. 文献 3) のアルゴリズム

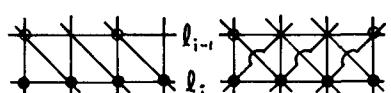


図-4. 新しい Level Set の作り方

方 法	テスト例1 今回の方 法	文献 3) HBW	C-M $N=0$	C-M $N=1, M=2$
EX.1 (4点)	HBW Time	9 0.01	9 0.02	10 0.01
EX.2 (99点)	HBW Time	12 0.02	11 0.04	16 0.02
EX.3 (136点)	HBW Time	18 0.03	— —	17 0.04
EX.4 (193点)	HBW Time	22 0.05	20 0.12	25 0.06
				21 44.83

表-1. 比較表

HBW: 半帯幅値, Time: 單位 SEC.