

ガウスの消去法による非零化要素最小化手法の提案

京都大学工学部 正 員 白石 茂人

京都大学工学部 正 員 谷口 健男

新日本製鐵(株) 正 員 岡井 誠

1) ま え が き 構造解析を行うに際し、連立一次方程式の解法はその中で大半の時間を占める場合があり、また得られた解の信頼性などの諸点からその重要性なプロセスである。そのため今日までに計算機特性にあった多くの手法が提案されている。解法の分類に関しては直接解法、間接解法とに大別でき、一般に直接解法の方がより経済的であり、かつある大きな構造物に対してはより精度の高い解が得られることがよく知られている。この直接解法の基本となるのがガウスの消去法である。消去法を実行すると係数行列は変換され、この際に最初は零であった要素が非零要素になる場合が出てくる。これをfill-inと呼び、このfill-inと最初からの非零要素のみを対象にして消去法を行おうとする手法がスパースマトリックス法である。これは数ある直接解法の中で最も演算回数の少なく済む手法である。本報文はこのスパースマトリックス法と有効ならしめるfill-in最小化手法の提案を行う。

2) fill-in最小化手法について 係数行列の各行目の消去過程で発生するfill-in数はグラフ的には節点(行)に隣接していた節点を完全グラフ化するために必要な辺数にあたることはよく知られている。従来よりこのfill-in最小化手法の開発がなされてきているが、主なものとしてMinimum Degree Algorithm (Min-Deg.), Minimum Deficiency Algorithm (Min-Def.)が挙げられる。前者は各消去過程で最小次数の節点から、また後者は最小Deficiencyを有する節点から消去する手法である。ここでDeficiencyとはある節点を消去することによって発生するfill-in数と考える。節点(i)の消去により発生するfill-in数は次式となる。

$$|fill-in(i)| \propto \{deg(i)\}^2 - m(i) \quad \left[\begin{array}{l} deg(i); \text{節点}(i) \text{の次数} \\ m(i); \text{節点}(i) \text{とそれと隣接する節点のSubgraph内の辺数} \end{array} \right] \quad \text{--- ①}$$

Min-Deg.では右辺の1項に注目し、Min-Def.では全項に注目して消去順序を与えている。この2手法は一般にグラフの中と呼ばれるものが小さなグラフに対しては有効であり、Min-Def.はMin-Deg.より少し中の大きなグラフに対しては有効となる。しかし両者とも各ステップだけに注目し、それ以後のステップを考慮に入れないために中の大きなグラフに対しては最小値を与えることができなかった。つまり従来のこの2種類の手法をベースにした手法は局所的な最小値を与えるにとどまっている。

とここである節点を消去した時、その隣接していた節点は部分完全グラフに存在することは先に述べたが、これを今Frontal Vertex Group (FVG)と呼ぶことにする。FVGに含まれる節点の消去にあたり発生するfill-in数はその節点に隣接しているFVG以外の消去されていない節点数 $|U_k|$ と $|FVG|$ に支配される次式のようになる。

$$|fill-in(k)| \propto |FVG| \times |U_k|$$

と $|U_k|$ が新しくFVGに加えられる消去された節点が限外される。またFVG内以外の節点を消去

して変化した個所でFVGを発生させてもFVG内の節点はいつか消滅せねばならない”範囲(FVG)の大きさがfill-in数に影響を与える。一般の構造物にみえてはfill-inに差は無く、fill-in最小化手法はFVGに注目せねばならないことがわかる。

3) Subgraph単位によるfill-in最小化手法の提案 先に述べたとおりfill-in最小化手法はFVGの大きさに注目せねばならない。一般にある節点から距離1の節点群の大きさの増加が小さい場合のこの出力となる節点のことをCorner Vertexと呼ぶ。2つ以上のFVGに含まれる節点を消滅する場合は、この節点消滅に伴い1つのFVGと別、その大きさがそれ以前のFVGのそれと水の大きさと大差があらはらななり。何故ならばこの節点消滅に伴い局所的にもfill-in数がそれと水のFVGの集算に等しい。他の場合にも大差があらはらななり、1つ後のステップでもFVGが大きくなるためである。本手法は2つ以上のFVGに含まれる節点で、かつこの節点消滅で1つになるFVGが前段階のそれと水のFVGと比べて大差ないような節点グループをアルゴリズムによって境界点と定め、このSubgraph単位でfill-in最小化手法を行うものである。以下境界点の選択手法について述べる。Corner Vertexから距離1の節点群(各節点群の消滅後のFVGになる)を順次消滅するFVGを小さく保ちうることは前述より明らかである。FVG内の節点(点)消滅する時のFVGの増減を支配する値は式(2)である。

$$\Delta|FVG| \propto \alpha = |Deficiency(e)| / |U_e| \quad (2)$$

今Corner Vertexが図-1のA,B,C,Dにある場合に2つ述べた値は図の斜線部分で示される。値は2つある。この2つのうちの小さい値(例えばAからこの値(A)とすれば)を4方向からの消滅順序に照らし合わせ、FVGは常に最小に保てる。境界点とはA-B斜線部分についていえるはず、A-Bの境界上の節点に存在するからまずこの節点を次のように決定する。

$$X_E(X) = \max_{i \rightarrow j} (\min(\alpha_i(A), \alpha_j(B))) \quad (3)$$

この場合の節点(E)が境界点となる。節点(E)から順次距離1の節点群に対して式(3)を用いて境界点と定めればよい。また求めるべき値数はA-E, B-Eの境界上の辺数に等しい。この最後の境界点とCenter Vertex(Ce.)と等しい。Ce.(A)からはA-D上の境界上の節点への最短パス、Ce.(B)からはB-C境界上の節点への最短パスを構成する節点群を境界点とすればよい。最短パスをとる理由は境界点内のSubgraphでFVGが大きくなるための自覚であり、図-13のような形に於いては必要でない。この結果図-14では5つのSubgraphに分けられたことになる。各Corner Vertexを含む4つのSubgraph内で順次消滅を行い、それぞれに等しい2つのFVGに含まれるE0, E1を消滅して1つのFVGとし、このFVGから距離1の節点群を順次消滅すればfill-in最小化が図-15でわかる。この2つの境界点と定めるアルゴリズムのフローチャートを図-16に示し、その適用例を図-17に示す(この節点が境界点にある)

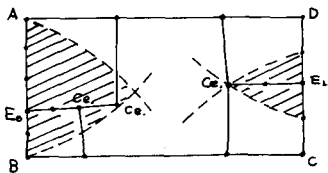


図-1 境界点とめるための図

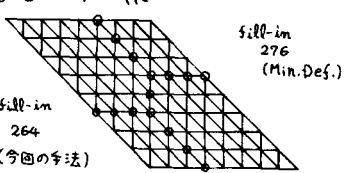
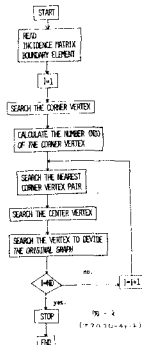


図-3 191 題

4) あとがき 本報文ではfill-inの発生機構を考察した結果節点消滅により発生するfill-in数はFVGという一種の節点グループの大きさに依存することがわかった。これを今後にしてオリザリグラフを幾つかのSubgraphに分けてそれぞれについてある規則で消滅を行えば従来の手法と比べてより体系的なfill-in最小化を図ることになり、本報文でSubgraph単位のfill-in最小化手法の提案ができた。しかしながら一般に3次元のFVGでfill-in最小化を導くことが必ずしも出来るとは言えず、他の図式のそれへの導く方法の課題として残される。

(参考文献) D.J.Rose; A Graph-Theoretic Study of The Numerical Solution of Sparse Positive Definite Systems of Linear Equation, Graph Theory and Computing (Ed. R. Rado), Academic Press, 1972, 183-217