

Vybrané nerovnosti v analýze metod rozložení oblasti

Petr Vodstrčil

petr.vodstrcil@vsb.cz

VŠB TECHNICKÁ | FAKULTA | KATEDRA
UNIVERZITA | ELEKTROTECHNIKY | APLIKOVANÉ
OSTRAVA | A INFORMATIKY | MATEMATIKY

Ostrava, 31.1. 2025

(SNA 2025)

Obsah přednášky

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplňku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplněku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

Modelová úloha

Uvažujme modelovou úlohu

$$\begin{aligned} -\Delta u &= f & \text{v } \Omega, \\ u &= 0 & \text{na } \partial\Omega, \end{aligned} \quad (\clubsuit)$$

kde $\Omega = (0, 1) \times (0, 1)$ a $f \in L^2(\Omega)$.

Slabým řešením úlohy (\clubsuit) rozumíme funkci $u \in W_0^{1,2}(\Omega)$ splňující

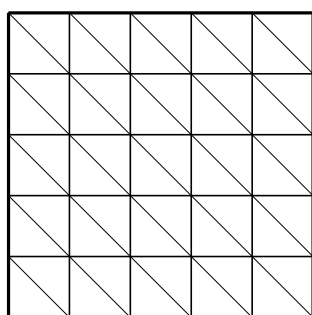
$$(\forall v \in W_0^{1,2}(\Omega)) : \int_{\Omega} \nabla u(x) \cdot \nabla v(x) \, dx = \int_{\Omega} f(x)v(x) \, dx.$$

Toto slabé řešení je zároveň i řešením úlohy na nalezení

$$\arg \min_{u \in W_0^{1,2}(\Omega)} \left(\frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla u(x)|^2 \, dx - \int_{\Omega} f(x)u(x) \, dx \right).$$

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplněku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

Triangulace $\bar{\Omega}$ a prostory $V^h(\Omega)$ a $V_0^h(\Omega)$



$$(h = \frac{1}{5})$$

Označme x_1, x_2, \dots, x_m , kde $m = (\frac{1}{h} + 1)^2$, uzly triangulace $\bar{\Omega}$.

Tyto uzly si seřadíme tak, aby na prvních $m_I = (\frac{1}{h} - 1)^2$ pozicích byly uzly vnitřní a na zbývajících $m_B = \frac{4}{h}$ pozicích byly uzly hraniční.

Uvažujme bázi $\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_m$ prostoru $V^h(\Omega)$ s následujícími vlastnostmi:

- Každá z funkcí φ_i je spojitá a po částech lineární na $\bar{\Omega}$.
- $\varphi_i(x_j) = \delta_{ij}$.

Je-li $u^h \in V^h(\Omega)$ taková, že pro každé $i \in \{1, 2, \dots, m\}$ platí $u^h(x_i) = u_i$,

pak $u^h = u_1\varphi_1 + u_2\varphi_2 + \dots + u_m\varphi_m$.

Poznamenejme ještě, že funkce $\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_{m_I}$ tvoří bázi prostoru $V_0^h(\Omega)$.

Nechť $A \in \mathbb{R}^{m \times m}$ je matice s prvky $a_{ij} = \int_{\Omega} \nabla \varphi_i(x) \cdot \nabla \varphi_j(x) dx$ (matice tuhosti) a $b \in \mathbb{R}^m$ je vektor o složkách $b_j = \int_{\Omega} f(x) \varphi_j(x) dx$.

Pak platí

$$\int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx = u^T A u \quad \text{a} \quad \int_{\Omega} f(x) u^h(x) dx = b^T u.$$

Bude užitečné matici A chápat jako blokovou matici $A = \begin{bmatrix} A_{II} & A_{IB} \\ A_{BI} & A_{BB} \end{bmatrix}$.

A_{II} je typu $m_I \times m_I$, A_{IB} je typu $m_I \times m_B$, A_{BI} je typu $m_B \times m_I$ a A_{BB} je typu $m_B \times m_B$.

Stejně tak bude užitečné psát $b = \begin{bmatrix} b_I \\ b_B \end{bmatrix}$, případně $u = \begin{bmatrix} u_I \\ u_B \end{bmatrix}$.

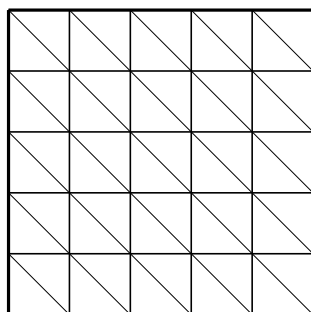
Vlastnosti matice A

- Matice A je pozitivně semidefinitní.
- Jádro matice A má dimenzi 1 a je generováno vektorem samých jedniček.
- Matice A_{II} je pozitivně definitní, a tedy i regulární.

Aproximace řešení modelové úlohy v prostoru $V_0^h(\Omega)$

Hledáme

$$\arg \min_{u^h \in V_0^h(\Omega)} \left(\frac{1}{2} \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx - \int_{\Omega} f(x) u^h(x) dx \right).$$



$$(h = \frac{1}{5})$$

Úlohu lze přeformulovat jako problém hledání

$$\arg \min_{u_I \in \mathbb{R}^{m_I}} \left(\frac{1}{2} u_I^T A_{II} u_I - b_I^T u_I \right),$$

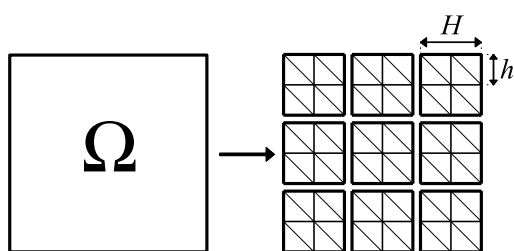
případně řešení soustavy $A_{II} u_I = b_I$.

Poznámka

Číslo podmíněnosti matice A_{II} je řádově $\frac{1}{h^2}$. Řešení může být (pro malá h) výpočetně náročné a navíc těžko paralelizovatelné.

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplněku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

Metoda TFETI



$A = \text{diag}(A^1, \dots, A^s)$, kde $s = \frac{1}{h^2}$,

A^i je pozitivně semidefinitní (rozměru $(\frac{H}{h} + 1)^2$),

$\text{Ker } A^i$ je generováno vektorem samých jedniček.

V matici $B = [B^1, B^2, \dots, B^s]$ jsou obsaženy podmínky lepení podoblastí a lze ji zvolit tak, aby měla ortonormální řádky.

Řešíme úlohu na nalezení $\arg \min_{Bu=0} \left(\frac{1}{2} u^T A u - b^T u \right)$.

Lagr. multiplikátory:

$$\begin{cases} Au + B^T \lambda = b, \\ Bu = 0 \end{cases}$$

$$AA^+A = A$$

$$\begin{cases} u = A^+(b - B^T \lambda) + \underbrace{R\alpha}_{\in \text{Ker } A}, \\ Bu = 0. \end{cases}$$

Odtud $BA^+(b - B^T \lambda) + BR\alpha = 0$ a navíc $R^T(b - B^T \lambda) = 0$. Druhá rovnost plyne z faktu, že obor hodnot symetrické matice A je kolmý na její jádro.

$$BA^+(b - B^T\lambda) + BR\alpha = 0, \quad R^T(b - B^T\lambda) = 0$$

Zavedeme-li označení

$$F = BA^+B^T, \quad G = -R^TB^T, \quad \tilde{d} = BA^+b, \quad e = -R^Tb,$$

dostaneme (po drobných úpravách) soustavu

$$\begin{cases} F\lambda + G^T\alpha = \tilde{d}, \\ G\lambda = e. \end{cases}$$

S použitím substituce $\lambda = \mu + \lambda_0$, kde λ_0 je libovolný vektor splňující podmínku

$G\lambda_0 = e$, dostaneme soustavu

$$\begin{cases} F\mu + G^T\alpha = d, \\ G\mu = 0. \end{cases} \quad (d = \tilde{d} - F\lambda_0)$$

Místo řešení této soustavy můžeme hledat $\arg \min_{\mu \in \text{Ker } G} \theta(\mu)$, kde $\theta(\mu) = \frac{1}{2}\mu^T F\mu - d^T\mu$.

To je stejné jako minimalizovat (bez omezení) funkci $\theta(P\mu) = \frac{1}{2}\mu^T P^T F P\mu - d^T P\mu$, kde $P = I - G^T(GG^T)^{-1}G$ je (symetrická) matice projekce na $\text{Ker } G$.

Pro vyřešení minimalizační úlohy tedy stačí řešit soustavu $PFP\mu = Pd$.

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplněku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

Schurův doplněk – obecný koncept

Mějme čtvercovou matici $A = \begin{bmatrix} K & L \\ M & N \end{bmatrix}$, kde bloky K a N jsou čtvercové matice a předpokládejme navíc, že matice K je regulární.

Představme si, že řešíme soustavu

$$\begin{bmatrix} K & L \\ M & N \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}.$$

Tu si můžeme rozepsat do tvaru

$$\begin{aligned} Kx + Ly &= u, \\ Mx + Ny &= v. \end{aligned}$$

Z první rovnice dostaneme (matice K je regulární) vztah $x = K^{-1}(u - Ly)$. Dosazením tohoto vztahu do druhé rovnice dostaneme $MK^{-1}(u - Ly) + Ny = v$, což si lze přepsat jako

$$(N - MK^{-1}L)y = v - MK^{-1}u.$$

Schurův doplněk S bloku K definujeme rovností $S = N - MK^{-1}L$.

Schurův doplněk a vztah k zobecněné inverzi

Uvažujme libovolnou matici A^+ splňující podmínku $AA^+A = A$. Matici A^+ chápeme jako blokovou matici

$$A^+ = \begin{bmatrix} \tilde{K} & \tilde{L} \\ \tilde{M} & \tilde{N} \end{bmatrix}$$

se stejnou blokovou strukturou jako

$$A = \begin{bmatrix} K & L \\ M & N \end{bmatrix}.$$

Věta

Platí rovnost

$$S\tilde{N}S = S,$$

kde $S = N - MK^{-1}L$ je Schurův doplněk bloku K .

Díky předchozí větě můžeme psát $\tilde{N} = S^+$.

Věta

Platí rovnost

$$S\tilde{N}S = S,$$

kde $S = N - MK^{-1}L$ je Schurův doplněk bloku K .

Důkaz.

Uvažujme matice $X = \begin{bmatrix} I & 0 \\ -MK^{-1} & I \end{bmatrix}$ a $Y = \begin{bmatrix} I & -K^{-1}L \\ 0 & I \end{bmatrix}$. Přímým výpočtem dostaneme

$$XA = \begin{bmatrix} I & 0 \\ -MK^{-1} & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K & L \\ M & N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K & L \\ 0 & N - MK^{-1}L \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K & L \\ 0 & S \end{bmatrix},$$
$$AY = \begin{bmatrix} K & L \\ M & N \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & -K^{-1}L \\ 0 & I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K & 0 \\ M & N - MK^{-1}L \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K & 0 \\ M & S \end{bmatrix}.$$

Dále platí

$$XAY = (XA)Y = \begin{bmatrix} K & L \\ 0 & S \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & -K^{-1}L \\ 0 & I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K & 0 \\ 0 & S \end{bmatrix}.$$

Zároveň ale dostaneme

$$XAY = X(AA^+A)Y = (XA)A^+(AY) = \begin{bmatrix} K & L \\ 0 & S \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \tilde{K} & \tilde{L} \\ \tilde{M} & \tilde{N} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K & 0 \\ M & S \end{bmatrix} =$$
$$= \begin{bmatrix} * & * \\ S\tilde{M} & S\tilde{N} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K & 0 \\ M & S \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} * & * \\ * & S\tilde{N}S \end{bmatrix}. \quad \square$$

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplňku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

Definice

Řekneme, že funkce $u \in W^{1,2}(\Omega)$ je harmonická, platí-li

$$(\forall v \in W_0^{1,2}(\Omega)) : \int_{\Omega} \nabla u(x) \cdot \nabla v(x) \, dx = 0.$$

Definice

Řekneme, že funkce $u^h \in V^h(\Omega)$ je diskrétně harmonická, platí-li

$$(\forall v^h \in V_0^h(\Omega)) : \int_{\Omega} \nabla u^h(x) \cdot \nabla v^h(x) \, dx = 0.$$

Důležitá vlastnost (diskrétně) harmonických funkcí

Věta

Nechť $u^h, w^h \in V^h(\Omega)$, $u^h|_{\partial\Omega} = w^h|_{\partial\Omega}$, a necht' u^h je navíc diskrétně harmonická. Pak

$$\int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 \, dx \leq \int_{\Omega} |\nabla w^h(x)|^2 \, dx.$$

Důkaz.

Zřejmě lze psát $w^h = u^h + v^h$, kde $v^h \in V_0^h(\Omega)$. S použitím definice diskrétně harmonické funkce dostaneme požadovanou nerovnost přímým výpočtem:

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} |\nabla w^h(x)|^2 \, dx &= \int_{\Omega} |\nabla u^h(x) + \nabla v^h(x)|^2 \, dx = \\ &= \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 \, dx + 2 \underbrace{\int_{\Omega} \nabla u^h(x) \cdot \nabla v^h(x) \, dx}_{=0} + \underbrace{\int_{\Omega} |\nabla v^h(x)|^2 \, dx}_{\geq 0} \geq \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 \, dx. \end{aligned}$$

□

Věta

Předpokládejme, že $u^h \in V^h(\Omega)$ má vyjádření $u^h = u_1\varphi_1 + \dots + u_m\varphi_m$. Pak platí: u^h je diskrétně harmonická, právě když

$$A_{II}u_I + A_{IB}u_B = 0.$$

Známe-li u diskrétně harmonické funkce u^h hodnoty v hraničních uzlech (vektor u_B), můžeme dopočítat hodnoty ve vnitřních uzlech (vektor u_I) pomocí vztahu

$$u_I = -(A_{II})^{-1}A_{IB}u_B.$$

Je-li $u^h \in V^h(\Omega)$ diskrétně harmonická, pak

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx &= u^T A u = [u_I^T \ u_B^T] \begin{bmatrix} A_{II} & A_{IB} \\ A_{BI} & A_{BB} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_I \\ u_B \end{bmatrix} = [u_I^T \ u_B^T] \begin{bmatrix} A_{II}u_I + A_{IB}u_B \\ A_{BI}u_I + A_{BB}u_B \end{bmatrix} = \\ &= [u_I^T \ u_B^T] \begin{bmatrix} 0 \\ A_{BI}u_I + A_{BB}u_B \end{bmatrix} = u_B^T (A_{BI}u_I + A_{BB}u_B) = u_B^T (-A_{BI}(A_{II})^{-1}A_{IB}u_B + A_{BB}u_B) = \\ &= u_B^T (-A_{BI}(A_{II})^{-1}A_{IB} + A_{BB})u_B = u_B^T S u_B. \end{aligned}$$

Již víme, že pro diskrétně harmonickou funkci $u^h \in V^h(\Omega)$ platí

$$\int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx = u_B^T S u_B,$$

kde $S = A_{BB} - A_{BI}(A_{II})^{-1}A_{IB}$ je Schurův doplněk bloku A_{II} v matici tuhosti A .

Schurův doplněk S je symetrická pozitivně semidefinitní matice typu $m_B \times m_B$. Jádro matice S je opět jednodimenzionální a je generováno vektorem samých jedniček.

Vidíme tedy, že (regulární) číslo podmíněnosti matice S bude úzce souviset s diskrétně harmonickými funkcemi.

A proč nás zajímá číslo podmíněnosti matice S ?

Uvidíme, že ze znalosti čísla podmíněnosti matice S dostaneme informaci o čísle podmíněnosti matice PFP . Ta se objevila v metodě TFETI, o které jsme se zmínili dříve.

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplňku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

Regulární číslo podmíněnosti matice S

Věta (horní odhad spektra matice S)

Každé vlastní číslo λ matice S splňuje nerovnost $\lambda \leq 3$.

Důkaz.

Předpokládejme, že λ je vlastní číslo matice S a $u_B \in \mathbb{R}^{m_B}$ je odpovídající vlastní vektor, tj. $Su_B = \lambda u_B$.

Uvažujme diskrétně harmonickou funkci $u^h \in V^h(\Omega)$, jejíž hodnoty v hraničních uzlech diskretizace odpovídají jednotlivým složkám vektoru u_B . Víme, že

$$\int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx = u_B^T S u_B = u_B^T \lambda u_B = \lambda \|u_B\|^2.$$

Dále uvažujme pomocnou funkci $w^h \in V^h(\Omega)$, pro kterou platí $w^h|_{\partial\Omega} = u^h|_{\partial\Omega}$ a která je ve všech vnitřních uzlech nulová.

Platí

$$\lambda \|u_B\|^2 = \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx \leq \int_{\Omega} |\nabla w^h(x)|^2 dx.$$

Nyní potřebujeme shora odhadnout integrál $\int_{\Omega} |\nabla w^h(x)|^2 dx$.

Dokončení důkazu.

Lze ukázat, že

$$\int_{\Omega} |\nabla w^h(x)|^2 dx \leq 3 \|u_B\|^2,$$

což společně se vztahy

$$\lambda \|u_B\|^2 = \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx \leq \int_{\Omega} |\nabla w^h(x)|^2 dx$$

dává

$$\lambda \|u_B\|^2 \leq 3 \|u_B\|^2.$$

Odtud (vlastní vektor je z definice nenulový) dostaneme požadovanou nerovnost

$$\lambda \leq 3.$$



Regulární číslo podmíněnosti matice S

Věta (dolní odhad kladné části spektra matice S)

Existuje konstanta $c \in \mathbb{R}^+$ (nezávislá na h) taková, že každé kladné vlastní číslo λ matice S splňuje nerovnost $\lambda \geq \frac{1}{c} h$.

Důkaz.

Předpokládejme, že $\lambda > 0$ je vlastní číslo matice S a $u_B \in \mathbb{R}^{m_B}$ je odpovídající vlastní vektor, tj. $Su_B = \lambda u_B$. Vzhledem k tomu, že $\lambda \neq 0$, můžeme psát $u_B = \frac{1}{\lambda} Su_B$, což znamená, že $u_B \in \text{Im } S$. Protože je obor hodnot symetrické matice kolmý na jádro (které je generované vektorem samých jedniček), znamená to, že

$$[1 \ 1 \ \dots \ 1] u_B = \sum_{j=1}^{m_B} (u_B)_j = 0. \quad (\spadesuit)$$

Opět uvažujme diskrétně harmonickou funkci $u^h \in V^h(\Omega)$, jejíž hodnoty v hraničních uzlech odpovídají jednotlivým složkám vektoru u_B . Není těžké si rozmyslet, že podmínka (\spadesuit) znamená

$$\int_{\partial\Omega} u^h(x) ds_x = 0.$$

Pokračování důkazu.

Nyní se použije vhodná verze Poincarého nerovnosti, která říká, že existuje konstanta $c_1 \in \mathbb{R}^+$ taková, že pro každou funkci $u \in W^{1,2}(\Omega)$ platí

$$\int_{\Omega} (u(x))^2 dx \leq c_1 \left(\int_{\Omega} |\nabla u(x)|^2 dx + \left(\int_{\partial\Omega} Tu(x) ds_x \right)^2 \right).$$

Podle věty o stopách existuje konstanta $c_2 \in \mathbb{R}^+$ taková, že pro každou funkci $u \in W^{1,2}(\Omega)$ platí

$$\int_{\partial\Omega} (Tu(x))^2 ds_x \leq c_2 \left(\int_{\Omega} (u(x))^2 dx + \int_{\Omega} |\nabla u(x)|^2 dx \right).$$

Kombinací výše uvedených nerovností dostaneme, že pro každou diskrétně harmonickou funkci $u^h \in V^h(\Omega)$ splňující $\int_{\partial\Omega} u^h(x) ds_x = 0$ platí

$$\begin{aligned} \int_{\partial\Omega} (u^h(x))^2 ds_x &\leq c_2 \left(c_1 \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx + \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx \right) = \\ &= \underbrace{c_2(c_1 + 1)}_{\text{ozn. } c_3} \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx = c_3 \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx. \end{aligned}$$

Konstanta c_3 přitom nezávisí na volbě funkce u^h ani na h .

Dokončení důkazu.

Víme, že

$$\int_{\partial\Omega} (u^h(x))^2 ds_x \leq c_3 \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx = c_3 (u_B^T S u_B) = c_3 (u_B^T \lambda u_B) = c_3 \lambda \|u_B\|^2.$$

Protože je funkce u^h po částech lineární na $\partial\Omega$, není těžké si rozmyslet, že existuje konstanta $c_4 \in \mathbb{R}^+$ (nezávislá na h) taková, že pro každé $u^h \in V^h(\Omega)$ platí

$$\int_{\partial\Omega} (u^h(x))^2 ds_x \geq c_4 h \|u_B\|^2.$$

Odtud dostaneme nerovnost

$$c_4 h \|u_B\|^2 \leq c_3 \lambda \|u_B\|^2,$$

ze které ihned vyplývá odhad

$$\lambda \geq \frac{1}{c} h,$$

kde $c = \frac{c_3}{c_4}$ je kladná konstanta (nezávislá na h). □

Celkem jsme dostali, že pro každé nenulové vlastní číslo matice S platí odhad

$$\frac{1}{c} h \leq \lambda \leq 3.$$

Pokud by naše čtvercová oblast měla stranu H (doteď jsme předpokládali $H = 1$), odhad by se změnil na $\frac{1}{c} \frac{h}{H} \leq \lambda \leq 3$. Regulární číslo podmíněnosti matice S je proto řádově $\frac{H}{h}$.

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplněku
- 7 **Analýza konvergence metody TFETI**
- 8 Další odhady

Analýza konvergence metody TFETI

Nejdříve uvedme jednu užitečnou větu, kterou budeme potřebovat později.

Věta

Nechť A je nenulová reálná symetrická matice řádu $k \in \mathbb{N}$ s (reálnými) vlastními čísly $\lambda_1, \dots, \lambda_k$. Předpokládejme přitom, že čísla $\lambda_1, \dots, \lambda_l$ ($1 \leq l \leq k$) jsou nenulová, zatímco čísla $\lambda_{l+1}, \dots, \lambda_k$ jsou rovna nule. Dále necht' A^+ je libovolná matice splňující $AA^+A = A$. Pak pro každé $y \in \text{Im } A$ platí

$$\min \left\{ \frac{1}{\lambda_1}, \dots, \frac{1}{\lambda_l} \right\} \cdot \|y\|^2 \leq y^T A^+ y \leq \max \left\{ \frac{1}{\lambda_1}, \dots, \frac{1}{\lambda_l} \right\} \cdot \|y\|^2.$$

Nyní se podíváme na to, jak souvisí číslo podmíněnosti Schurova doplněku S matice tuhosti s číslem podmíněnosti matice PPF , která se objevila v metodě TFETI.

Připomeňme, že

$$\begin{aligned} A &= \text{diag}(A^1, \dots, A^s), \quad B = [B^1, B^2, \dots, B^s], \\ F &= BA^+B^T, \quad G = -R^T B^T, \\ A^+ &= \text{diag}((A^1)^+, \dots, (A^s)^+). \end{aligned}$$

- Každý z bloků A^i má přitom blokovou strukturu $A^i = \begin{bmatrix} A_{II}^i & A_{IB}^i \\ A_{BI}^i & A_{BB}^i \end{bmatrix}$.
- Podobně lze psát $B^i = [B_I^i, B_B^i] = [0, B_B^i]$.
- Sloupce matice R tvoří bázi jádra matice A .
- Rozměr každé podoblasti A^i je H a diskretizační parametr je h .

Věta

Existuje konstanta $c \in \mathbb{R}^+$ (nezávislá na H i h) taková, že pro každé $\mu \in \text{Ker } G$ platí

$$\frac{1}{3} \|\mu\|^2 \leq \mu^T F \mu \leq c \frac{H}{h} \|\mu\|^2.$$

Věta

Existuje konstanta $c \in \mathbb{R}^+$ (nezávislá na H i h) taková, že pro každé $\mu \in \text{Ker } G$ platí

$$\frac{1}{3} \|\mu\|^2 \leq \mu^T F \mu \leq c \frac{H}{h} \|\mu\|^2.$$

Důkaz.

Podmínka $\mu \in \text{Ker } G$ znamená, že $R^T B^T \mu = 0$. Proto je $B^T \mu$ kolmé na jádro matice A , a tedy $B^T \mu \in \text{Im } A$. Z toho vyplývá, že pro každé $i \in \{1, \dots, s\}$ platí

$$\text{Im } A^i \ni (B^i)^T \mu = \begin{bmatrix} (B_I^i)^T \mu \\ (B_B^i)^T \mu \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ (B_B^i)^T \mu \end{bmatrix},$$

což však znamená, že pro každé $i \in \{1, \dots, s\}$ je $(B_B^i)^T \mu \in \text{Im } S^i$.
Přímým výpočtem dostaneme, že

$$\begin{aligned} \mu^T F \mu &= \mu^T B A^+ B^T \mu = \sum_{i=1}^s \mu^T B^i (A^i)^+ (B^i)^T \mu = \\ &= \sum_{i=1}^s [0, \mu^T B_B^i] \begin{bmatrix} (A^i)_{II}^+ & (A^i)_{IB}^+ \\ (A^i)_{BI}^+ & (A^i)_{BB}^+ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ (B_B^i)^T \mu \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^s \mu^T B_B^i \underbrace{(A^i)_{BB}^+}_{=(S^i)^+} (B_B^i)^T \mu. \end{aligned}$$

$$\mu^T F \mu = \sum_{i=1}^s \mu^T B_B^i (S^i)^+ (B_B^i)^T \mu, \quad \|(B_B^i)^T \mu\| = \|(B^i)^T \mu\|$$

Dokončení důkazu.

$$\frac{1}{3} \|B^T \mu\|^2 = \frac{1}{3} \sum_{i=1}^s \|(B_B^i)^T \mu\|^2 \leq \mu^T F \mu \leq c \frac{H}{h} \sum_{i=1}^s \|(B_B^i)^T \mu\|^2 = c \frac{H}{h} \|B^T \mu\|^2.$$

Protože má matice B ortonormální řádky ($BB^T = I$), dostaneme

$$\|B^T \mu\|^2 = \mu^T BB^T \mu = \mu^T I \mu = \mu^T \mu = \|\mu\|^2,$$

odkud ihned plyne

$$\frac{1}{3} \|\mu\|^2 \leq \mu^T F \mu \leq c \frac{H}{h} \|\mu\|^2.$$

□

Věta

Nechť λ je libovolné nenulové vlastní číslo matice PFP. Pak existuje konstanta $c \in \mathbb{R}^+$ (nezávislá na H i h) taková, že

$$\frac{1}{3} \leq \lambda \leq c \frac{H}{h}.$$

$$\mu \in \text{Ker } G \implies \frac{1}{3} \|\mu\|^2 \leq \mu^T F \mu \leq c \frac{H}{h} \|\mu\|^2$$

Věta

Nechť λ je libovolné nenulové vlastní číslo matice PFP. Pak existuje konstanta $c \in \mathbb{R}^+$ (nezávislá na H i h) taková, že

$$\frac{1}{3} \leq \lambda \leq c \frac{H}{h}.$$

Důkaz.

Nechť λ je libovolné nenulové vlastní číslo matice PFP a μ je odpovídající vlastní vektor. To znamená, že $PFP\mu = \lambda\mu$, a tedy $\mu = \frac{1}{\lambda} PFP\mu \in \text{Im } P = \text{Ker } G$.

Ze vztahů $P\mu = \mu$ a $P^T = P$ a z předchozí věty pak plynou nerovnosti

$$\begin{aligned} \frac{1}{3} \|\mu\|^2 &\leq \underbrace{\mu^T F \mu}_{= (P\mu)^T F (P\mu)} \leq c \frac{H}{h} \|\mu\|^2, \\ &= \mu^T PFP\mu = \mu^T \lambda\mu = \lambda \|\mu\|^2 \end{aligned}$$

ze kterých ihned dostaneme dokazované tvrzení.

□

- 1 Modelová 2D úloha
- 2 Diskretizace a numerické řešení modelové úlohy
- 3 Princip metody TFETI
- 4 Schurův doplněk a některé jeho vlastnosti
- 5 Harmonické a diskrétně harmonické funkce
- 6 Odhady spektra Schurova doplněku
- 7 Analýza konvergence metody TFETI
- 8 Další odhady

S_{FEM} vs. S_{BEM} (viz článek [5])

S_{FEM} :

Po částech lineární a spojitá funkce u_B na $\partial\Omega$



Diskr. harmonické rozšíření $u^h \in V^h(\Omega)$, tzn. u^h je diskr. harmonická na Ω a $u^h|_{\partial\Omega} = u_B$



$$\frac{1}{c} \frac{h}{H} \|u_B\|^2 \leq \underbrace{\langle S_{FEM}(u_B), u_B \rangle}_{= \int_{\Omega} |\nabla u^h(x)|^2 dx} \leq 3 \|u_B\|^2$$

S_{BEM} :

Po částech lineární a spojitá funkce u_B na $\partial\Omega$



Harmonické rozšíření $u \in W^{1,2}(\Omega)$, tzn. u je harmonická na Ω a $Tu = u_B$



$$\frac{1}{c} \frac{h}{H} \|u_B\|^2 \leq \underbrace{\langle S_{BEM}(u_B), u_B \rangle}_{= \int_{\Omega} |\nabla u(x)|^2 dx} \leq \frac{3}{2} \|u_B\|^2$$

Pro jakou nejmenší konstantu c_{\min} platí níže uvedená nerovnost?

$$\langle S_{\text{FEM}}(u_B), u_B \rangle \leq c_{\min} \|u_B\|^2$$

Jak moc se optimální konstanta c_{\min} liší od čísla 3?

Věta (viz článek [5])

Nechť kladná čísla H (strana čtvercové oblasti) a h (diskretizační parametr) splňují podmínku $4 \leq \frac{H}{h} \in \mathbb{N}$. Pak

$$\frac{\frac{48}{17} \frac{H}{h} - \frac{241}{68}}{\frac{H}{h} - 1} \leq c_{\min} \leq 3.$$

Poznámka

Všimněme si, že při konstantním H platí

$$\lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{\frac{48}{17} \frac{H}{h} - \frac{241}{68}}{\frac{H}{h} - 1} = \frac{48}{17} \doteq 2,82.$$



[1] Z. DOSTÁL: Rozděl a slep aneb jak řešit soustavu s bilionem lineárních rovnic. *Pokroky matematiky, fyziky a astronomie*, **63** (2018), č. 1, 28–40.



[2] D. LUKÁŠ, J. BOUCHALA, P. VODSTRČIL, L. MALÝ: 2-dimensional primal domain decomposition theory in detail. *Applications of Mathematics*, **60** (2015), č. 3, 265–283.



[3] P. VODSTRČIL, J. BOUCHALA, M. JAROŠOVÁ, Z. DOSTÁL: On conditioning of Schur complements of H-TFETI clusters for 2D problems governed by Laplacian. *Applications of Mathematics*, **62** (2017), č. 6, 699–718.



[4] Z. DOSTÁL, D. HORÁK, T. BRZOBOHATÝ, P. VODSTRČIL: Bounds on the spectra of Schur complements of large H-TFETI-DP clusters for 2D Laplacian. *Numerical Linear Algebra with Applications*, **28** (2021), č. 2.



[5] P. VODSTRČIL, D. LUKÁŠ, Z. DOSTÁL, M. SADOWSKÁ, D. HORÁK, O. VLACH, J. BOUCHALA, J. KRUŽÍK: On favorable bounds on the spectrum of discretized Steklov-Poincaré operator and applications to domain decomposition methods in 2D. *Computers and Mathematics with Applications*, **167** (2024), 12–20.

Děkuji za pozornost.