

# Méthodes multigrilles géométriques et multigrilles algébriques.

Thierry Dumont

Institut Camille Jordan  
Université Lyon 1

- 1 **Méthodes multigrilles géométriques**
  - Heuristique
  - Résultats
- 2 **Méthodes multigrilles algébriques**
- 3 **La méthode Y. Notay**

## Itération multigrille

$$A u = F?$$

## Itération multigrille

$$A u = F? \quad D = F - A v$$

## Itération multigrille

$$A u = F? \quad D = F - A v \quad u = v + A^{-1} D$$

## Itération multigrille

$$A u = F? \quad D = F - A v \quad u = v + A^{-1} D$$

### Idée:

- remplacer  $A^{-1}$  par une matrice plus petite,
- appliquer récursivement cette méthode.

# Cadre d'approximations différences finies

Grilles de pas  $h, 2h \dots n h$ .

# Cadre d'approximations différences finies

Grilles de pas  $h, 2h \dots n h$ .

Opérateur linéaire:  $-\Delta u + \lambda u = f$ .

# Cadre d'approximations différences finies

Grilles de pas  $h, 2h \dots nh$ .

Opérateur linéaire:  $-\Delta u + \lambda u = f$ .

Stencil (en dimension 2):

$$\frac{1}{h^2}(-u_{i-1,j} - u_{i,j-1} + 4u_{i,j} - u_{i+1,j} - u_{i,j+1}) + \lambda u_{i,j} = f_{i,j}.$$

Matrice creuse  $A$ .

On peut faire une analyse en fréquences spatiales de l'erreur  
 $D = F - AU$ :

On peut faire une analyse en fréquences spatiales de l'erreur  
 $D = F - AU$ :

**$-\Delta u + \lambda u$  dans  $(0,1) \times (0,1)$**

Les vecteurs propres  $V_{k,l}$  sont (conditions de nullité au bord):

$$V_{k,l}(x_i, y_j) = \sin k\pi x_i \sin l\pi y_j$$

$$x_i = ih, y_j = jh.$$

# Ingrédients

- 1 Lisseur,
- 2 prolongements et restrictions.

Grandes valeurs de  $k$  (ou de  $l$ ): hautes fréquences.

# Lisseur

Exemple: Gauss-Seidel.

$$A = L + U.$$

$L$ : partie triangulaire inférieure de  $A$ .

# Lisseur

Exemple: Gauss-Seidel.

$$A = L + U.$$

$L$ : partie triangulaire inférieure de  $A$ .

L'itération de Gauss-Seidel:

$$L X_{n+1} = F - U X_n.$$

# Lisseur

Exemple: Gauss-Seidel.

$$A = L + U.$$

$L$ : partie triangulaire inférieure de  $A$ .

L'itération de Gauss-Seidel:

$$L X_{n+1} = F - U X_n.$$

Observations:

- lent!
- analyse de Fourier de l'erreur  $D = F - AX_n$ :
  - décroissance *rapide* des hautes fréquences,
  - décroissance *lente* des basses fréquences.

**lisseur.**

## Morale et algorithme

Après quelques itérations de Gauss-Seidel, l'erreur

$$D = F - A X_n$$

peut être bien approchée sur une grille grossière ( $2h$ ).

# Morale et algorithmme

Après quelques itérations de Gauss-Seidel, l'erreur

$$D = F - A X_n$$

peut être bien approchée sur une grille grossière ( $2h$ ).  
et

$$U = X_n + V_n$$

avec

$$V_n = A^{-1} D$$

peut être “résolu” **approximativement** sur la grille de pas plus grossier.

# Morale et algorithmme

Après quelques itérations de Gauss-Seidel, l'erreur

$$D = F - A X_n$$

peut être bien approchée sur une grille grossière ( $2h$ ).  
et

$$U = X_n + V_n$$

avec

$$V_n = A^{-1} D$$

peut être “résolu” **approximativement** sur la grille de pas plus grossier.

Il manque encore des ingrédients.

# Restrictions et prolongements

- **Restriction:** on a  $D$  sur la grille de pas  $h$ : envoyer  $D$  sur la grille de pas  $2h$ .
- **Prolongement:** l'opération "inverse": connaissant un "vecteur" sur la grille de pas  $2h$ , l'envoyer sur la grille de pas  $h$

# Restrictions et prolongements

- **Restriction:** on a  $D$  sur la grille de pas  $h$ : envoyer  $D$  sur la grille de pas  $2h$ .
- **Prolongement:** l'opération "inverse": connaissant un "vecteur" sur la grille de pas  $2h$ , l'envoyer sur la grille de pas  $h$

Choix possibles:

- **Prolongement:** interpolation (linéaire).  $P_{2h,h}$

# Restrictions et prolongements

- **Restriction:** on a  $D$  sur la grille de pas  $h$ : envoyer  $D$  sur la grille de pas  $2h$ .
- **Prolongement:** l'opération "inverse": connaissant un "vecteur" sur la grille de pas  $2h$ , l'envoyer sur la grille de pas  $h$

Choix possibles:

- **Prolongement:** interpolation (linéaire).  $P_{2h,h}$
- **Restriction:**  $R_{h,2h}$ ?  
 $P_{2h,h}$  est linéaire.

# Restrictions et prolongements

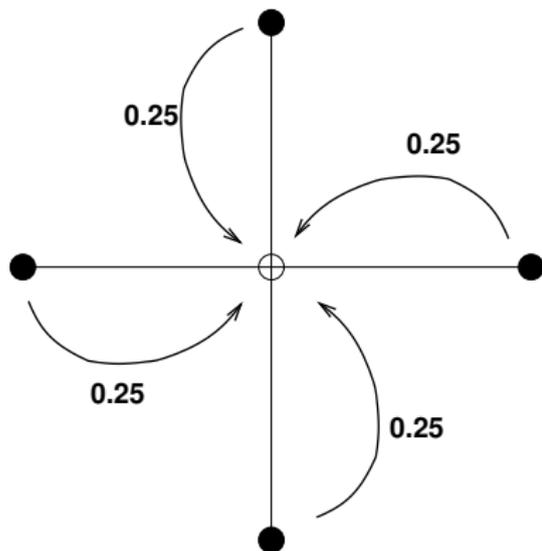
- **Restriction:** on a  $D$  sur la grille de pas  $h$ : envoyer  $D$  sur la grille de pas  $2h$ .
- **Prolongement:** l'opération "inverse": connaissant un "vecteur" sur la grille de pas  $2h$ , l'envoyer sur la grille de pas  $h$

Choix possibles:

- **Prolongement:** interpolation (linéaire).  $P_{2h,h}$
- **Restriction:**  $R_{h,2h}$ ?  
 $P_{2h,h}$  est linéaire.  
 $R_{h,2h} = P_{2h,h}^t$

$P_{2h,h}$ :

$$u_{f;i,j} = \frac{1}{4}(u_{g;i-1,j} + u_{g;i+1,j}) + \frac{1}{4}(u_{g;i,j-1} + u_{g;i,j+1})$$



# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
–  $\rightarrow X_n^l$ .

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
 $\rightarrow X_n^l$ .
- 2  $D = F - A X_n^l$

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
 $\rightarrow X_n^l$ .
- 2  $D = F - A X_n^l$
- 3 restreindre  $D$  à la grille de pas  $2h$

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
 $\rightarrow X_n^l$ .
- 2  $D = F - A X_n^l$
- 3 restreindre  $D$  à la grille de pas  $2h$   
 $D_g = R_{h,2h}D$

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
 $\rightarrow X_n^l$ .
- 2  $D = F - A X_n^l$
- 3 restreindre  $D$  à la grille de pas  $2h$   
 $D_g = R_{h,2h} D$
- 4 résoudre le système  $A_g X_g = D_g$

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
 $\rightarrow X_n^l$ .
- 2  $D = F - A X_n^l$
- 3 restreindre  $D$  à la grille de pas  $2h$   
 $D_g = R_{h,2h}D$
- 4 résoudre le système  $A_g X_g = D_g$
- 5 prolonger le résultat pour corriger  $X_n$ :

# Méthode 2-grilles géométrique

Une itération  $X_n \rightarrow X_{n+1}$ .

- 1 appliquer quelques itérations de lisseur au système  $AX = F$  en partant de  $X_n$   
 $\rightarrow X_n^l$ .
- 2  $D = F - AX_n^l$
- 3 restreindre  $D$  à la grille de pas  $2h$   
 $D_g = R_{h,2h}D$
- 4 résoudre le système  $A_g X_g = D_g$
- 5 prolonger le résultat pour corriger  $X_n$ :  
 $X_{n+1} = X_n - P_{2h,h}X_g$ .

# Méthode multigrille

## Récurtivité:

- Résoudre de système grossier (sous pas 4) par la méthode 2-grilles
- Résoudre exactement le système sur grille la plus grossière.

# Algorithmes

- V-cycles, W-cycles etc..
- W-cycle: on applique deux itérations de multigrille sur la grille grossière.
- On utilise souvent les méthodes multigrilles comme préconditionneur d'une méthode de type Krylov.
- ....

# Convergence

Résultats fins par analyse de Fourier.

# Convergence

Résultats fins par analyse de Fourier.

$$q_n = \frac{\|F - A X_{n+1}\|}{\|F - A X_n\|}$$

# Convergence

Résultats fins par analyse de Fourier.

$$q_n = \frac{\|F - A X_{n+1}\|}{\|F - A X_n\|}$$

**La vitesse de convergence est indépendante de  $h$**

$q = \max(q_n)$  est indépendant de  $h$ .

$O(N \log \varepsilon)$  opérations pour résoudre un système de taille  $N$   
avec une précision  $\varepsilon$ .

# difficultés..

- programmation délicate,
- coûts cachés
- méthodes pratiquement limitées aux grilles uniformes et structurées.
- parallélisation difficile.

# Généralisation du multigrille géométrique

Multigrille géométrique: seulement adapté aux maillages structurés.

# Généralisation du multigrille géométrique

Multigrille géométrique: seulement adapté aux maillages structurés.

Comment généraliser aux matrices “quelconques”?

- définir une suite de matrices de taille  $n, n/2 \dots n/2^p$ ,  
 $A_1, A_2, \dots, A_p$ ,
- un lisseur
- des prolongements et des restrictions entre  $\mathbb{R}^n$  et  $\mathbb{R}^{n/2}$ .

- définir une suite de matrices de taille  $n, n/2 \dots n/2^p$ ,  
 $A_1, A_2, \dots, A_p$ ,
- un lisseur
- des prolongements et des restrictions entre  $\mathbb{R}^n$  et  $\mathbb{R}^{n/2}$ .

### Heuristique:

singer le multigrille géométrique quand les méthodes coïncident (par exemple sur des grilles uniformes et structurées).

## Y. Notay: an aggregation-based algebraic multigrid method

### Ingrédients

- restriction par agrégation,
- “double pairwise coarsening”,
- utilisée comme préconditionneur.

# restriction par agrégation

- On définit une partition de l'ensemble des inconnues en sous ensembles  $G_j$ ,  $j = 1, k$ ,

# restriction par agrégation

- On définit une partition de l'ensemble des inconnues en sous ensembles  $G_j$ ,  $j = 1, k$ ,
- la matrice de prolongement  $P$ , avec:
  - $P_{ij} = 1$  si  $i \in G_j$ ,
  - $P_{ij} = 0$  sinon.

# restriction par agrégation

- On définit une partition de l'ensemble des inconnues en sous ensembles  $G_j$ ,  $j = 1, k$ ,
- la matrice de prolongement  $P$ , avec:
  - $P_{ij} = 1$  si  $i \in G_j$ ,
  - $P_{ij} = 0$  sinon.
- matrice sur la grille grossière:  $A_g = P^t A P$

# restriction par agrégation

- On définit une partition de l'ensemble des inconnues en sous ensembles  $G_j$ ,  $j = 1, k$ ,
- la matrice de prolongement  $P$ , avec:
  - $P_{ij} = 1$  si  $i \in G_j$ ,
  - $P_{ij} = 0$  sinon.
- matrice sur la grille grossière:  $A_g = P^t A P$

$A_g$  est **particulièrement facile** à calculer,

## restriction par agrégation

- On définit une partition de l'ensemble des inconnues en sous ensembles  $G_j$ ,  $j = 1, k$ ,
- la matrice de prolongement  $P$ , avec:
  - $P_{ij} = 1$  si  $i \in G_j$ ,
  - $P_{ij} = 0$  sinon.
- matrice sur la grille grossière:  $A_g = P^t A P$

$A_g$  est **particulièrement facile** à calculer,  
Son ordre est égal au nombre de  $G_j$ .

Il reste à définir les sous ensembles  $G_j$ .

# Double pairwise coarsening

Cas de M-Matrices ( $a_{i,i} > 0$ ,  $a_{i,j} < 0$ )...

## Double pairwise coarsening

Cas de M-Matrices ( $a_{i,i} > 0$ ,  $a_{i,j} < 0$ )...  
On a en moyenne pour chaque  $i$  :

$$\sum_{j \neq i} \frac{|a_{ij}|}{a_{ii}} \frac{(e_i - e_j)^2}{e_i^2} \ll 1$$

### avec les lisseurs classiques (GS)

L'erreur lisse varie lentement dans la direction des plus fortes connexions négatives, c.a.d là où  $\frac{|a_{ij}|}{a_{ii}}$  est grand.

# Double pairwise coarsening

- regrouper ensemble les nœuds qui ont les plus fortes connexions négatives,

# Double pairwise coarsening

- regrouper ensemble les nœuds qui ont les plus fortes connexions négatives,
- Notay: réitérer 2 fois ce processus (Double pairwise coarsening).

## Double pairwise coarsening

- regrouper ensemble les nœuds qui ont les plus fortes connexions négatives,
- Notay: réitérer 2 fois ce processus (Double pairwise coarsening).
- en moyenne la taille des matrices successives diminue dans un rapport 4
- quelques astuces supplémentaires... lire le papier!

# Utilisation comme préconditionneur du Gradient Conjugué (ou de GMRES, ou...)

Chaque application du préconditionneur est une résolution **inexacte** d'un système linéaire

# Utilisation comme préconditionneur du Gradient Conjugué (ou de GMRES, ou...)

Chaque application du préconditionneur est une résolution **inexacte** d'un système linéaire dans le cas du GC, on peut perdre l'orthogonalité des vecteurs successifs: il faut donc mieux utiliser FGC (reorthogonalisation a chaque pas, à la manière de GMRES).

# Parallélisation et implémentation

- Utilisation de la méthode pour des grilles pas trop grossières, puis utilisation d'une méthode directe (MUMPS, parallélisée) pour la grille grossière.

# Parallélisation et implémentation

- Utilisation de la méthode pour des grilles pas trop grossières, puis utilisation d'une méthode directe (MUMPS, parallélisée) pour la grille grossière.
- Chaque processeur se voit affecté un bloc de lignes (utilisation d'un outil comme (par)metis)).

# Parallélisation et implémentation

- Utilisation de la méthode pour des grilles pas trop grossières, puis utilisation d'une méthode directe (MUMPS, parallélisée) pour la grille grossière.
- Chaque processeur se voit affecté un bloc de lignes (utilisation d'un outil comme (par)metis)).
- Fortran 9x.

# Utilisation et performances

Boite noire!

# Utilisation et performances

**Boite noire!**

Performances: cf. papier de Y. Notay.

Note: **très faible empreinte mémoire! environ 3 x taille  $a$**   
(tableau des termes non nuls de la matrice fine).

# Utilisation et performances

## Boite noire!

Performances: cf. papier de Y. Notay.

Note: **très faible empreinte mémoire! environ 3 x taille  $a$  (tableau des termes non nuls de la matrice fine).**

Disponible sur la page web de l'auteur:

<http://homepages.ulb.ac.be/~ynotay/>