



دانشگاه پیام نور

دانشکده علوم پایه

مرکز تهران

پایان نامه

برای دریافت درجه کارشناسی ارشد

در رشته ریاضی کاربردی (گرایش آنالیز عددی)

گروه ریاضی

عنوان پایان نامه

روش شبکه‌های مرکب انطباقی سریع در حل معادلات دیفرانسیل جزئی خطی

فروزان ادب آور

استاد راهنما

دکتر علی ذاکری

استاد مشاور

دکتر محمد حسن بیژن زاده

آذر ۱۳۸۹

اینجانب فروزان ادب آور دانشجوی ورودی سال ۱۳۸۶ مقطع کارشناسی ارشد رشته ریاضی کاربردی گواهی می‌نمایم چنانچه در پایان نامه خود از فکر، ایده و نوشته دیگری بهره گرفته‌ام با نقل قول مستقیم یا غیر مستقیم منبع و ماخذ آن را نیز در جای مناسب ذکر کرده‌ام. بدیهی است مسئولیت تمامی مطالبی که نقل قول دیگران نباشد بر عهده خویش می‌دانم و جوابگوی آن خواهم بود.

فروزان ادب آور

اینجانب فروزان ادب آور دانشجوی ورودی سال ۱۳۸۶ مقطع کارشناسی ارشد رشته ریاضی کاربردی گواهی می‌نمایم چنانچه براساس مطالب پایان نامه خود اقدام به انتشار مقاله، کتاب، و ... نمایم ضمن مطلع نمودن استاد راهنما، با نظر ایشان نسبت به نشر مقاله، کتاب، و ... و به صورت مشترک و با ذکر نام استاد راهنما مبادرت نمایم.

فروزان ادب آور

کلیه حقوق مادی مرتبط به نتایج مطالعات، آزمایشات و نوآوری ناشی از تحقیق موضوع این پایان نامه متعلق به دانشگاه پیام نور می‌باشد.

تقدیم به

روح پدرم و دست‌های مهربان مادرم.

هر لطفی را سپاسی است...

عالی‌ترین سپاس‌ها تقدیم به خالق یکتا که قدرت اندیشیدن به ما عطا فرمود.

پس از حمد و سپاس خدای مهربان بر خود واجب می‌دانم که در برابر استاد گرانقدر و فرزانه آقای دکتر علی ذاکری که در طی نگارش این پایان‌نامه مشوق و راهنمای من بوده‌اند سر تکریم و تواضع فرود آورم و از ایشان کمال تشکر و قدردانی را داشته باشم.

و صمیمانه تشکر می‌کنم از:

◆ استادان ارجمند آقای دکتر محمدحسن بیژن‌زاده که سمت استاد مشاور و آقای دکتر عبدالساده نیسی که با دقت نظر علمی زحمت داوری پایان‌نامه را به عهده داشته‌اند.

◆ خانواده عزیز و مهربانم به پاس حمایت‌های بی‌دریغشان که در موفقیت من نقش بسزایی دارند و همواره بزرگ‌ترین حامی من بوده‌اند.

◆ خانم سپیده تقی‌پور و آقای قادر براتی به پاس مهربانی خالصانه که در طی نگارش این پایان‌نامه همواره از آن بهره‌مند بوده‌ام.

و هر سپاس را معرفتی است...

چکیده

این پایان‌نامه ابتدا به معرفی روش اجزای محدود (عناصر متناهی) و تفاضلات متناهی برای گسسته-سازی معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی (PDE) می‌پردازد. همچنین روش شبکه چندگانه را برای حل دستگاه معادلات بزرگ حاصل از گسسته‌سازی با استفاده از مفهوم روش‌های چندسطحی ارائه می‌دهد. سپس یک مسأله پواسن با دامنه کران‌دار در صفحه که بخشی از آن نیاز به تطریف مش بیشتری نسبت به سایر نقاط دامنه محاسباتی دارد را در نظر گرفته و با استفاده از روش اجزای محدود یک جواب تقریبی برای آن محاسبه شده است. به دلیل بزرگ بودن ابعاد ماتریس ضرایب دستگاه معادلات خطی حاصل از گسسته‌سازی و تنگ بودن آن، برای حل روش تکراری گاس‌سایدل مورد استفاده قرار می‌گیرد. اما محدود بودن تعداد تکرارهای این روش به دلیل محدود بودن توان محاسباتی رایانه‌ها در اغلب موارد سبب ایجاد خطای فراوان در جواب‌ها می‌شود. به منظور حل این مشکل و ایجاد دقت مضاعف و بهبود بخشیدن به جواب حاصل در ناحیه تطریف شده، روش شبکه‌های مرکب انطباقی سریع (FAC) به کار گرفته شده است. همچنین کران خطا و شرایط همگرایی جواب نیز مورد بحث و بررسی قرار می‌گیرد. در آخر یک نمونه عددی به همراه برنامه رایانه‌ای آن ارائه می‌گردد.

واژگان کلیدی

پردازش‌های چندسطحی، شبکه مرکب، شبکه ظریف، شبکه بزرگ، تطریف مش انطباقی، روش عناصر متناهی، روش تفاضلات متناهی، روش شبکه‌های چندگانه، معادلات پواسن، چرخه V ، روش شبکه مرکب انطباقی سریع.

پیشگفتار

مسأله‌های مختلف در علوم مهندسی و ریاضیات کاربردی که به صورت معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی (PDE) مدل‌سازی می‌شوند، صورت‌های واقعی بسیار پیچیده‌ای دارند. نقاط تکین، شکاف‌های نوک‌تیز و ناپیوستگی‌های دامنه محاسباتی مواردی از این قبیل‌اند که نیاز مبرم به دقت مضاعف و حل مجدد این صورت‌های بی‌قاعده دارند. هنگامی که از روش‌های تجزیه دامنه و گسسته-سازی برای حل استفاده می‌کنیم، نیاز به تعریف شبکه در زیردامنه‌های دارای مشکل داریم. روش تعریف شبکه انطباقی (AMR) یک فرآیند عددی پویاست که در طی حل مسأله با تعریف شبکه در ناحیه دارای مشکل و ایجاد نقاط شبکه‌ای بیشتر به حل مجدد مسأله در آن ناحیه می‌پردازد. روش (AMR) به دلیل بهبود مؤثر جواب و پرهیز از انجام محاسبات غیرضروری در نواحی فاقد مشکل (که از نظر ذخیره‌سازی یارانه‌ای بسیار سودمند است) دارای محبوبیت ویژه‌ای می‌باشد. روش شبکه-های مرکب انطباقی سریع (FAC) رده‌ای از الگوریتم‌ها است که از ساختار چندسطحی (AMR) بهره برده و از ابتدا دامنه محاسباتی را به صورت یک شبکه مرکب افراز می‌کند، به طوری که در نواحی دارای مشکل طول گام ظریف‌تر باشد و پس از گسسته‌سازی مسأله، به حل دستگاه معادلات ناشی از آن با استفاده از ایده روش شبکه چندگانه می‌پردازد.

فهرست مندرجات

مقدمه ۱

۱ تعاریف، قضایا و مفاهیم اولیه

۱.۱

تعاریف ۴

روش‌های حل عددی دستگاه معادلات جبری ۱۰

روش شبکه چندگانه و عملگرهای انتقال ۱۲

مسأله‌های مدل ۱۴

خطاها ۱۵

۲ روش‌های گسسته‌سازی مسائل PDE

مقدمه ۱۶

روش تفاضلات متناهی ۱۸

روش عناصر متناهی ۲۳

عناصر یک بعدی ۱.۲.۳

عناصر دوبعدی ۲.۳.۲

۳ روش شبکه‌های چندگانه

مقدمه ۳۴

روش‌های تخفیفی ۳۵

روش ژاکوبی ۱.۲.۳

روش گاوس سایدل ۲.۲.۳

روش گاوس سایدل نقطه‌ای ۱.۲.۲.۳

۳۷.....	۲.۲.۲.۳	روش گاس سایدل متقارن.....
۳۸.....	۳.۳	الگوریتم اولیه روش شبکه چندگانه.....
۴۰.....	۱.۳.۳	روش شبکه دوگانه.....
۴۱.....	۲.۳.۳	الگوریتم روش شبکه دوگانه.....
۴۴.....	۴.۳	انواع روش شبکه چندگانه.....
۴۴.....	۱.۴.۳	روش شبکه چندگانه هندسی.....
۴۶.....	۲.۴.۳	روش شبکه چندگانه جعبه سیاه.....
۴۸.....	۳.۴.۳	روش شبکه چندگانه جبری.....
۵۲.....	۵.۳	عملگرهای گالرکین و معادلات منفرد.....
۵۵.....	۶.۳	روش شبکه چندگانه کامل و پیچیدگی محاسباتی.....

۴ روش شبکه مرکب انطباقی سریع

۶۱.....	۱.۴	مقدمه.....
۶۲.....	۲.۴	الگوی پایه دوسطحی.....
۷۵.....	۳.۴	تعايير متفاوت از روش.....
۷۷.....	۴.۴	طرح‌های چندسطحی.....
۷۹.....	۵.۴	بررسی نقاط حدفاصل.....
۸۱.....	۶.۴	پیچیدگی محاسباتی و حل کننده‌های FAC مستقیم.....
۸۵.....	۷.۴	شبکه‌های فیزیکی منطبق.....
۸۹.....	۸.۴	بررسی همگرایی روش شبکه مرکب انطباقی سریع.....

۵ نمونه‌های عددی و نتایج

۱۰۴.....	۱.۵	نمونه عددی.....
۱۱۰.....	۲.۵	نتایج عددی.....
۱۱۳.....	۳.۵	اشکال ترسیمی با استفاده از دستور حل برنامه.....
۱۱۵.....	۴.۵	نتایج مستخرج از الگوریتم اصلاح مستقیم روش (FAC).....

فهرست شکل‌ها

۱.....	شکل ۱-۰.....
۲.....	شکل ۲-۰.....
۳.....	شکل ۳-۰.....
۷.....	شکل ۱-۱.....
۷.....	شکل ۲-۱.....
۸.....	شکل ۳-۱.....
۹.....	شکل ۴-۱.....
۱۲.....	شکل ۵-۱.....
۱۳.....	شکل ۶-۱.....
۲۰.....	شکل ۱-۲.....
۲۰.....	شکل ۲-۲.....
۲۱.....	شکل ۳-۲.....
۲۴.....	شکل ۴-۲.....
۲۴.....	شکل ۵-۲.....
۲۵.....	شکل ۶-۲.....
۲۵.....	شکل ۷-۲.....
۲۵.....	شکل ۸-۲.....
۲۵.....	شکل ۹-۲.....
۲۵.....	شکل ۱۰-۲.....
۲۵.....	شکل ۱۱-۲.....
۴۰.....	شکل ۱-۳.....
۴.....	شکل ۲-۳.....

فهرست شکل‌ها

..... ۴۴	شکل ۳-۳
..... ۶۴	شکل ۱-۴
..... ۶۴	شکل ۲-۴
..... ۶۵	شکل ۳-۴
..... ۶۸	شکل ۴-۴
..... ۶۸	شکل ۵-۴
..... ۷۳	شکل ۶-۴
..... ۷۳	شکل ۷-۴
..... ۷۸	شکل ۸-۴
..... ۸۰	شکل ۹-۴
..... ۸۱	شکل ۱۰-۴
..... ۸۴	شکل ۱۱-۴
..... ۸۵	شکل ۱۲-۴
..... ۸۸	شکل ۱۳-۴
..... ۸۸	شکل ۱۴-۴
..... ۸۸	شکل ۱۵-۴
..... ۱۰۵	شکل ۱-۵
..... ۱۰۵	شکل ۲-۵
..... ۱۰۶	شکل ۳-۵
..... ۱۰۶	شکل ۴-۵
..... ۱۰۷	شکل ۵-۵
..... ۱۰۸	شکل ۶-۵
..... ۱۱۳	شکل ۷-۵

فهرست شکل‌ها

۱۱۴.....	شکل ۵-۸.....
۱۱۴.....	شکل ۵-۹.....
۱۱۴.....	شکل ۵-۱۰.....
۱۱۵.....	شکل ۵-۱۱.....
۱۱۷.....	شکل ۵-۱۲.....
۱۱۷.....	شکل ۵-۱۳.....
۱۱۷.....	شکل ۵-۱۴.....
۱۱۸.....	شکل ۵-۱۵.....
۱۱۸.....	شکل ۵-۱۶.....

فهرست جدول‌ها

۱۱۰.....	جدول ۱-۵.....
۱۱۱.....	جدول ۲-۵.....
۱۱۱.....	جدول ۳-۵.....
۱۱۲.....	جدول ۴-۵.....
۱۱۳.....	جدول ۵-۵.....
۱۱۶.....	جدول ۶-۵.....

تعاريف، قضايا و مفاهيم اوليه

اين فصل به بيان تعاريف و مفاهيم مورد نياز در فصول بعدي اختصاص مي يابد.

۱-۱ تعاريف

تعريف ۱-۱-۱ فضای L^p

اگر $0 < p < \infty$ و f يك تابع اندازه پذير مختلط بر X باشد، آنگاه نرم $\|\cdot\|_p$ را به صورت زير تعريف مي كنيم

$$\|f\|_p = \left\{ \int_X |f|^p d\mu \right\}^{1/p}.$$

در اين صورت فضای $L^p(\mu)$ عبارت است از مجموعه همه توابعي که در آنها داريم:

$$\|f\|_p < \infty.$$

$\|f\|_p$ را نرم L^p می‌نامیم.

در حالت خاص، اگر $p = 2$ ، آنگاه L^2 به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\|f\|_2 = \left(\int_X |f|^2 d\mu \right)^{1/2}.$$

تعریف ۲-۱-۱ نرم برداری

فرض کنید $X = \mathbb{R}^n$ و $\vec{x} = (x_1, \dots, x_n)$ باشد. در این صورت به ازای هر عدد حقیقی مثبت p ، نرم p بردار \vec{x} به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\|x\|_p = \left(\sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{1/p}.$$

نرم بی‌نهایت بردار \vec{x} را با رابطه زیر بیان می‌نماییم:

$$\|x\|_\infty = \max |x_i|. \quad (i = 1, \dots, n)$$

تعریف ۳-۱-۱ نرم ماتریسی

فرض $A = (a_{i,j})_{m \times n} \in M_{m \times n}$ ماتریسی دلخواه باشد. نرم p ($p \geq 1$) ماتریس A به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\|A\|_p = \max \frac{\|A\vec{x}\|_p}{\|\vec{x}\|_p}, \vec{x} \in \mathbb{R}^n, \vec{x} \neq 0.$$

به ازای $p = 1, \infty$ نرم‌های رایج زیر به دست می‌آیند:

$$\|x\|_1 = \max \sum_{i=1}^m |a_{i,j}|, \quad \|x\|_\infty = \max \sum_{i=1}^n |a_{i,j}|.$$

نرم دو ماتریس از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$\|A\|_p = \left(\sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^m |a_{i,j}|^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

تعریف ۱-۱-۴ فرض کنید $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ مقادیر ویژه ماتریس A باشند. شعاع طیفی ماتریس A به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$\rho(A) = \max |\lambda_i|.$$

قضیه ۱.۱. اگر $A = (a_{i,j})_{m \times n} \in M_{m \times n}$ ماتریسی دلخواه باشد، آنگاه

$$\|A\|_p = \sqrt[p]{\rho(A^t A)}$$

برهان ر.ک. [۱]

تعریف ۱-۱-۵ ماتریس‌های خاص

ماتریس متقارن^۱. ماتریس مربعی A را متقارن گویند هرگاه $A^t = A$.

ماتریس معین مثبت^۲. ماتریس متقارن A را معین مثبت گویند هرگاه برای هر بردار ناصفر X داشته باشیم $X^t A X > 0$. در صورتی که $X^t A X \geq 0$ را معین نیمه مثبت می‌گویند.

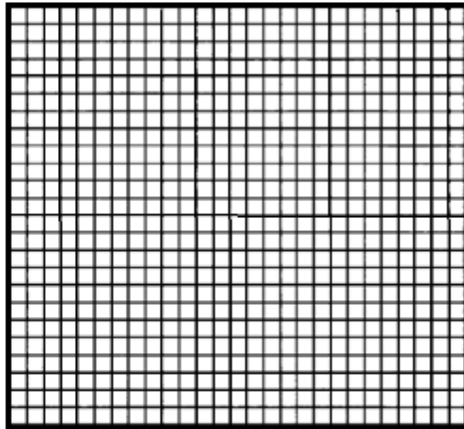
ماتریس قطری غالب. ماتریس مربعی A از مرتبه n را قطری غالب گویند، هرگاه

$$|a_{i,i}| \geq \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{i,j}|, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

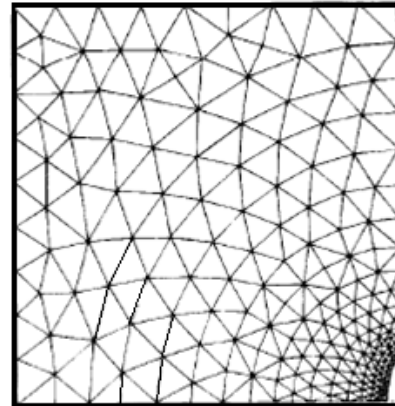
اگر در رابطه فوق علامت $>$ جایگزین شود، آنگاه ماتریس A اکیداً قطری غالب نامیده می‌شود.

^۱ Symmetric matrix

^۲ Positive definite matrix



شکل ۱-۱ شبکه منظم

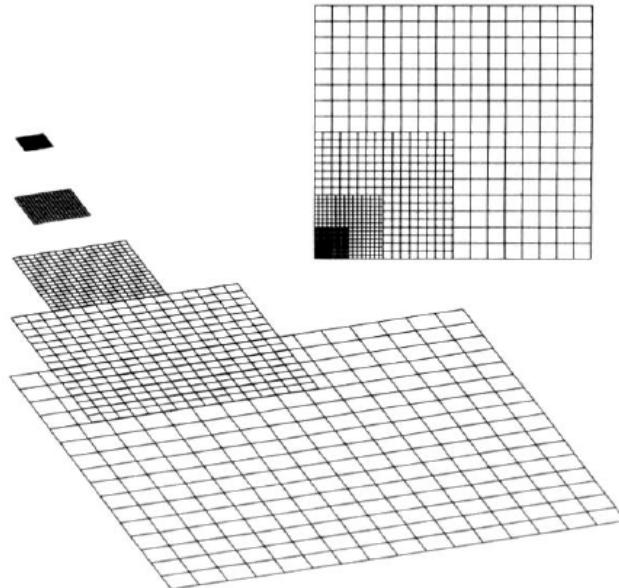


شکل ۲-۱ شبکه نامنظم

تعریف ۱-۱-۶ شبکه منظم^۱ (ساخت یافته^۲): شبکه منظم از بخش‌بندی صفحه اقلیدسی با چهارگوش‌های همسان یا فضای اقلیدسی با متوازی‌السطوح‌های مستقیم‌الخط همسان به‌دست می‌آید. (شکل ۱-۱ را ببینید.) شبکه‌هایی از این نوع در کاغذ شطرنجی قابل مشاهده‌اند. شبکه‌های منظم در آنالیز عناصر متناهی، یا روش‌های حجم متناهی و تفاضلات متناهی کاربرد فراوانی دارند. البته این نوع شبکه‌ها به شبکه‌های همسان نیز معروف‌اند.

تعریف ۱-۱-۷ شبکه نامنظم^۳ (فاقد ساختار^۴): هرگاه صفحه یا فضای اقلیدسی با اشکال ساده مانند مثلث یا چهار وجهی بدون قاعده‌ای منظم افزاز گردد، شبکه‌ای نامنظم به‌دست خواهد آمد. (شکل ۱-۲ را ببینید.) شبکه‌هایی از این نوع در روش عناصر متناهی در حالتی که دامنه محاسباتی مورد نظر خود شکلی نامنظم دارد، مورد استفاده قرار می‌گیرد.

^۱Regular grid
^۲Structured grid
^۳Irregular grid
^۴Unstructured grid



شکل ۱-۱-۱ شبکه مربعی، پنج سطح، یک سطح برای هر سطح با صریح نظریف ۲

تعریف ۱-۱-۱ شبکه مرکب^۱: شبکه مرکب اجتماعی از شبکه‌های همسان تودرتو است. در یک شبکه مرکب دو مفهوم تکه^۲ و سطح^۳ مورد استفاده قرار می‌گیرد، به هر زیرشبکه همسان یک تکه گویند. هر سطح شامل مجموعه‌ای از تکه‌های همسان با طول گام مشابه می‌باشد. هنگامی که به‌طور موضعی به نظریف شبکه‌ای می‌پردازیم، در حد فاصل بین شبکه بزرگ و زیر شبکه نظریف شده با نقاط جدیدی مواجه شده که محاسبه در آنها تابع شرایط خاصی است. این نقاط همان‌طور که در شکل (۱-۳) نشان داده شده است به سه گروه عمده زیر تقسیم می‌شوند:

- نقاط شبکه ظریف^۴ که در شکل (۱-۴) با نماد ● نمایش داده شده‌اند.
- نقاط شبکه بزرگ^۵ که در شکل (۱-۴) با نماد ○ نمایش داده شده‌اند.
- نقاط وابسته^۶ که در شکل (۱-۴) با نماد ◇ نمایش داده شده‌اند.

^۱ Composite grid

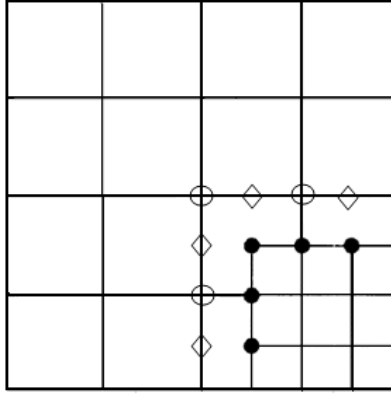
^۲ Patch

^۳ Level

^۴ Fine point grid

^۵ Coarse point grid

^۶ Slave point



شکل ۴-۱ شبکه مرکب دوسطحی، نقاط حدفاصل

تعریف ۹-۱-۱ با استفاده از بسط سری تیلور در روش‌های عددی طرح‌های تفاضلی تولید می‌شوند که به‌طور گسترده‌ای در روش تفاضلات متناهی به کار برده می‌شوند. در اینجا به معرفی چند طرح تفاضلی مهم و متداول می‌پردازیم:

تفاضلات متناهی پیشرو^۱ مرتبه اول:

$$\begin{cases} u_x^n = \frac{u_{i+1,j}^n - u_{i,j}^n}{\Delta x} + O(\Delta x) \\ u_t^n = \frac{u_{i,j}^{n+1} - u_{i,j}^n}{\Delta t} + O(\Delta t) \\ u_y^n = \frac{u_{i,j+1}^n - u_{i,j}^n}{\Delta y} + O(\Delta y) \end{cases}$$

تفاضلات متناهی پسرو^۲ مرتبه اول:

$$u_x^n = \frac{u_{i,j}^n - u_{i-1,j}^n}{\Delta x} + O(\Delta x)$$

تفاضلات متناهی مرکزی^۳ مرتبه اول:

$$u_x^n = \frac{u_{i+1,j}^n - u_{i-1,j}^n}{2\Delta x} + O(\Delta x^2)$$

تفاضلات متناهی مرکزی مرتبه دوم:

$$u_{xx}^n = \frac{u_{i-1,j}^n - 2u_{i,j}^n + u_{i+1,j}^n}{\Delta x^2} + O(\Delta x^2)$$

^۱ Forward difference
^۲ Backward difference
^۳ Central difference

همان‌طور که در روابط فوق مشاهده می‌کنید تفاضلات پیشرو و پسرو دارای دقت مرتبه اول و تفاضلات مرکزی هم برای تقریب مشتق اول و هم مشتق دوم دارای دقت مرتبه دوم می‌باشند.

۲-۱ روش‌های حل دستگاه معادلات جبری

روش‌های گسسته‌سازی که برای حل عددی مسائل PDE به کار می‌روند، دستگاه‌های معادلات جبری با مراتب بالا و ماتریس ضرایب تنک^۱ ایجاد می‌کنند. در واقع با حل این دستگاه معادلات می‌توان جواب مسأله PDE را فراهم آورد. بنابراین استفاده از یک روش مؤثر برای حل این دستگاه معادلات حائز اهمیت فراوانی است. روش‌های حل دستگاه معادلات جبری به دو شاخه کلی روش‌های مستقیم^۲ و روش‌های تکراری^۳ تقسیم می‌شوند.

۱-۲-۱ روش‌های مستقیم: روش‌هایی مانند روش حذفی گاوس^۴، روش گاوس جردن^۵ و تجزیه^۶ LU از انواع این روش‌ها می‌باشند. در گام اول این روش‌ها ماتریس ضرایب را به صورت ماتریس‌های بالا مثلثی، پایین مثلثی یا قطری تبدیل نموده و سپس به حل مستقیم دستگاه معادلات با ماتریس ضرایب جدید می‌پردازند. این روش‌ها برای حل دستگاه معادلات تنک ناشی از گسسته‌سازی کارایی قابل قبولی ندارند زیرا عملیات سطری مقدماتی که برای مثلثی یا قطری کردن ماتریس‌ها به کار می‌رود، باعث مقدار گرفتن مؤلفه‌های صفر ماتریس شده و این از نظر صرف زمان و ذخیره‌سازی رایانه‌ای کاملاً بی‌فایده است. علاوه بر این روش‌های فوق قابلیت اجرای مؤثر بر روی رایانه‌های موازی را ندارند.

۱-۲-۲ روش‌های تکراری: روش‌هایی مانند ژاکوبی^۷، گاوس سایدل^۸ (GS) در این رده‌بندی قرار می‌گیرند. این روش‌ها در ابتدا یک فرض اولیه^(۰) \tilde{x} را به عنوان تقریبی از جواب معادله $Ax = b$ در نظر

^۱ Sparse

^۲ Direct method

^۳ Iterative method

^۴ Gauss elimination

^۵ Gauss-Jordan elimination method

^۶ LU factorization

^۷ Jacobi method

^۸ Gauss-seidel method(GS)

گرفته و دنباله‌ای از بردارها $\{\tilde{x}^{(k)}\}_{k=0}^{k=\infty}$ را تولید می‌کند، به طوری که به سمت جواب x همگرا باشد. به این ترتیب جواب تقریبی در هر مرحله بهبود می‌یابد. مزیت دیگر روش‌های فوق امکان اجرای برخی از آنها بر روی رایانه‌های موازی است. فرآیند یک روش تکراری را می‌توان به صورت زیر بیان نمود:

$$\tilde{x}^{(k)} = \tilde{x}^{(k-1)} + \mathbf{P}^{-1}(b - A\tilde{x}^{(k-1)}) \quad (1-4)$$

که در آن \mathbf{P} ماتریسی است که معکوس آن به آسانی محاسبه شده و تقریب مناسبی از ماتریس A است. با ساده‌تر نمودن معادله فوق خواهیم داشت

$$\tilde{x}^{(k)} = (I - \mathbf{P}^{-1}A)\tilde{x}^{(k-1)} + \mathbf{P}^{-1}b$$

$$\tilde{x}^{(k)} = M\tilde{x}^{(k-1)} + N$$

که در آن $N = \mathbf{P}^{-1}b$ و I ماتریس همانی هم رتبه با ماتریس A است. همچنین $M = I - \mathbf{P}^{-1}A$ ماتریس تکرار نامیده می‌شود. در روش‌های تکراری محاسبه خطا $\tilde{x} - x$ در هر مرحله از اهمیت فراوانی برخوردار است. ماتریس تکرار تنزل خطا را در هر مرحله تکرار کنترل می‌کند. در حقیقت از (1-4) خواهیم داشت

$$\tilde{x}^{(k)} - x = M(\tilde{x}^{(k-1)} - x)$$

بنابراین نرم l_p ماتریس تکرار معیار مناسبی از سرعت همگرایی روش تأمین می‌کند. هنگامی که تعداد تکرارها زیاد است، سرعت همگرایی با استفاده از شعاع طیفی^۱ $\rho(M)$ ماتریس تکرار قابل تخمین زدن است. روش‌های فوق به روش‌های تخفیفی^۲ نیز معروف‌اند. روش شبکه چندگانه نیز روشی تکراری که برای حل مؤثر دستگاه معادلات جبری با مراتب بالاست که از روش‌های تخفیفی بهره می‌برد.

^۱ Spectral radius

^۲ Relaxation method