

Résolution de systèmes linéaires par développement en série

Mémoire de L3 maths-info

Dorian Lesbre

encadré par Jérémy Berthomieu

12 juin 2019

Plan

1. Résolution dans un anneau général

- Problème
- Inversion modulaire
- Résolution modulaire

2. Résolution dans \mathbb{Z}

- Modèle de calcul
- Solution modulo p^{2^k}
- Reconstruction rationnelle

3. Résolution dans $\mathbb{K}[x]$

- Expansion P -adique
- Solution en série partielle
- Composants de haut ordre

Références



John D. Dixon.

Exact solutions of linear equations using p -adic expansions.

Numer. Math, (40.1) :137–141, février 1982.



Robert T. Moenck et John H. Carter.

***Symbolic and Algebraic Computation*, chapter
Approximate algorithms to derive exact solutions to
systems of linear equations, pages 65–73.**

Springer Berlin Heidelberg, 1979.



Arne Storjohann.

High-order lifting.

*Proceedings of the 2002 international Symposium on Symbolic
and Algebraic computation*, pages 246–254, ACM, 2002.

Résolution dans un anneau général

Problème

Soit $(\mathcal{A}, +, \times)$ un anneau intègre et commutatif.

Posons le système

$$Ax = b$$

Avec $A \in \mathcal{M}_{n \times n}(\mathcal{A})$, b et $x \in \mathcal{A}^n$ des vecteurs de taille n .

Complexité en algébrique et binaire

Deux modèles de complexité

Algébrique : considère que les opérations d'anneaux sont élémentaires

Binaire : prend en compte le coût des calculs dans l'anneau.

Complexité en algébrique et binaire

Deux modèles de complexité

Algébrique : considère que les opérations d'anneaux sont élémentaires

Binaire : prend en compte le coût des calculs dans l'anneau.

Exemple : le pivot de Gauss a une complexité algébrique en $O(n^3)$ mais nécessite de grands calculs intermédiaires.

$$\begin{bmatrix} a_{1,1} & a_{1,2} & \cdots & a_{1,n} \\ 0 & a_{2,2} - a_{1,2}a_{1,1}^{-1} & \cdots & a_{2,n} - a_{1,n}a_{1,1}^{-1} \\ \vdots & \ddots & & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & a_{n,n} - \sum_{i=1}^{n-1} \left(a_{i,n} - \sum_{j=1}^i a_{j,n}a_{j,j}^{-1} \right) \end{bmatrix}$$

Solutions alternatives

Afin de limiter la taille des calculs intermédiaires, nous pouvons à partir d'une borne M de la solution :

- résoudre modulo $p > M$,
 - complexité binaire de $O(n^3 \log^2 M)$
- résoudre modulo (p_1, \dots, p_m) avec $\prod p_i > M$ et conclure par reste chinois
 - complexité binaire de $O(n^3 m \log^2 p)$
- résoudre modulo $p^m > M$.
 - complexité binaire de $O(n^3 \log^2 p + n^2 m \log^2 p)$

Inversion matricielle

```
Inversion (A, B, k)
```

```
  Pour i = 0 à k - 1 faire
```

```
    E ← I - A × B mod p2i
```

```
    B ← B × (I + E)
```

```
renvoyer B
```

Inversion matricielle

Inversion (A, B, k)

Pour $i = 0$ **à** $k - 1$ **faire**

$E \leftarrow I - A \times B \bmod p^{2^i}$

$B \leftarrow B \times (I + E)$

renvoyer B

$$\begin{aligned} A \times B(I + E) &\equiv A \times B_{2^{i-1}}(I + p^{2^{i-1}} \tilde{E}) \bmod \langle p^{2^i} \rangle \\ &\equiv (I - p^{2^{i-1}} \tilde{E})(I + p^{2^{i-1}} \tilde{E}) \bmod \langle p^{2^i} \rangle \\ &\equiv I - p^{2^i} \tilde{E}^2 \bmod \langle p^{2^i} \rangle \\ &\equiv I \bmod \langle p^{2^i} \rangle \end{aligned}$$

Inversion matricielle

```
Inversion (A, B, k)
  Pour i = 0 à k - 1 faire
    E ← I - A × B mod p2i
    B ← B × (I + E)
  renvoyer B
```

Complexité

Complexité algébrique en $O(n^3)$ et binaire en $O(2^k n^3)$

Résolution modulaire dans le cas général

ResolutionModulaire(A, b, p, k)

$$A' \leftarrow A \bmod p$$

$$b' \leftarrow b \bmod p$$

$$x \leftarrow A'^{-1} \times b' \bmod p$$

$$pM \leftarrow A' - A$$

Pour $i = 1$ **à** 2^{k-1} **faire**

$$x \leftarrow A'^{-1} \times pM \times x + A'^{-1} \times b$$

renvoyer x

Transformation de $Ax = b$, en décomposant

$$A = A' - pM$$

Le système devient alors $A'x = pMx + b$.

Correction et complexité

Soit x la solution $Ax = b$ et (x_k) les valeurs calculées.

$$\forall k \geq 1, A'(x - x_{k+1}) = pM(x - x_k)$$

Il s'agit d'une suite géométrique de raison $pA'^{-1}M$, donc

$$x - x_{2^{k+1}} \equiv 0 \pmod{\langle p^{k+1} \rangle}$$

$x_{2^{k+1}}$ est donc bien solution modulo $\langle p^{2^{k+1}} \rangle$.

Complexité

Complexité algébrique en $O(n^3 + 2^k n^2)$ et binaire en $O(n^3 + 4^k n^2)$

Résolution modulaire optimisée

```
ResolutionModulaire(A, b, p, k)
C ← inverse(A mod p, p) // inverse modulo ⟨p⟩
x ← C × b
Pour i = 1 à 2k-1 faire
    w ← b - A × x mod pi+1
    y ← C × w / pi mod p
    x ← x + pi × y mod pi+1
renvoyer x
```

Calcul des différences successives divisées par p^i .

Résolution modulaire optimisée

```
ResolutionModulaire(A, b, p, k)
C ← inverse(A mod p, p) // inverse modulo ⟨p⟩
x ← C × b
Pour i = 1 à 2k-1 faire
    w ← b - A × x mod pi+1
    y ← C × w / pi mod p
    x ← x + pi × y mod pi+1
renvoyer x
```

L'élément limitant est le produit Ax . Mais comme $x \leftarrow \tilde{x} + p^i y$ il peut se calculer par $A\tilde{x}$ (déjà connu) $+ Ay$ (borné).

Résolution dans \mathbb{Z}

Calcul dans \mathbb{Z}

Les opérations entre entiers ont une complexité proportionnelle à leur logarithme (nombre de bits).

Fixons $\beta = \max \{ \|A\|_\infty, \|b\|_\infty \}$ comme unité de taille des entiers.

Bornes de la solution

Les numérateurs et dénominateurs de la solution sont bornés par $\beta^n \sqrt{n^n}$.

Solution modulo p^{2^k}

```
SolutionModulaire(A, b, p, k)
```

```
C ← inverse(A mod p, p) // inverse modulo p
```

```
x ← tableau( $2^k$ , n)
```

```
x[0] ← C × b mod p
```

```
Pour i = 1 à  $2^{k-1}$  faire
```

```
    b ←  $p^{-1}$  × (b - A × x[i-1])
```

```
    x[i] ← C × b mod p
```

```
renvoyer x[0] + x[1] × p + ... + x[ $2^{k-1}$ ] ×  $p^{2^{k-1}}$ 
```

Solution modulo p^{2^k}

```
SolutionModulaire(A, b, p, k)
```

```
C ← inverse(A mod p, p) // inverse modulo p
```

```
x ← tableau( $2^k$ , n)
```

```
x[0] ← C × b mod p
```

```
Pour i = 1 à  $2^{k-1}$  faire
```

```
    b ←  $p^{-1} \times (b - A \times x[i-1])$ 
```

```
    x[i] ← C × b mod p
```

```
renvoyer x[0] + x[1] × p + ... + x[ $2^{k-1}$ ] ×  $p^{2^{k-1}}$ 
```

Complexité

Complexité algébrique en $O(n^3 + 2^k n^2)$ et binaire en $O(n^3 + 2^k n^2 \log n)$.

Correction

L'algorithme calcule les suites (b_i) et (x_i)

$$\begin{cases} b_0 = b \text{ et } b_i = p^{-1}(b_{i-1} - Ax_{i-1}) \\ x_i \equiv Cb_i \pmod{p} \end{cases}$$

et renvoie $x = \sum_{i=0}^{2^k-1} p^i x_i$

$$Ax = \sum_{i=0}^{2^k-1} p^i Ax_i = \sum_{i=0}^{2^k-1} p^i (b_i - pb_{i+1}) = b_0 - p^{2^k} b_{2^k} \equiv b \pmod{p^{2^k}}$$

Reconstruction rationnelle

SolutionRationnelle(p, k, x_r)

$u1, u2 \leftarrow p^{2^k}, x_r$

$v1, v2 \leftarrow 0, 1$

$i \leftarrow -1$

Tant que $u2 < p^{2^{k-1}}$ **faire**

$q \leftarrow$ **partieEntiere**($u1 / u2$)

$u1, u2 \leftarrow u2, u1 - q \times u2$

$v1, v2 \leftarrow v2, v1 + q \times v2$

$i \leftarrow i+1$

renvoyer $(-1)^i \times$ **fraction**($u1, v1$)

Complexité

Choix de $2^k = O(n \log n)$ convient et donne $O(n^3 + n^3 \log^2 n)$

Résolution dans $\mathbb{K}[x]$

Idée

Sur les entiers nous avons une complexité en

$$O(\underbrace{n^3}_{\text{inverse}} + \underbrace{n^2 \log n}_{\text{mat} \times \text{vec}} \underbrace{n \log n}_{\text{taille}})$$

Nous allons chercher à la remplacer par

$$O(\underbrace{n^3 \log n}_{\text{inverse}} + \underbrace{n^3 \log n}_{\text{mat} \times \text{mat}} \underbrace{\log n}_{\text{taille}})$$

Où avec des algorithmes optimisés :

$$O(\underbrace{n^\omega \log n}_{\text{inverse}} + \underbrace{n^\omega \log n}_{\text{mat} \times \text{mat}} \underbrace{\log n}_{\text{taille}})$$

avec $2 < \omega < 3$

Expansion P -adique

L'expansion P -adique d'une fraction f dont le dénominateur est premier avec P s'écrit $f = \sum c_i P^i$ où $\deg c_i < \deg P$

Expansion P -adique

L'expansion P -adique d'une fraction f dont le dénominateur est premier avec P s'écrit $f = \sum c_i P^i$ où $\deg c_i < \deg P$

Posons trois fonctions à partir de cette écriture :

- $\text{Gauche}(f, k) = \sum c_{i+k} P^i$ (décalage de k)
- $\text{Tronc}(f, k) = \sum_{i=0}^{k-1} c_i P^i$ (troncature à l'ordre k)
- si $Q \perp P$ alors $\text{Inverse}(Q, k)$ est l'unique R tel que $R = \text{Tronc}(R, k)$ et $\text{Tronc}(RQ, k) = \text{Tronc}(QR, k) = 1$

Série solution partielle

```
SerieSolution [P] (A, b, k)
  (E1, ..., Ek) ← ComposantsHautOrdre [P] (A, k)
  B ← [b0 | b1 | ... | b2k-1] // expansion P-adique de b
  Pour i = k - 1 à 1 faire
    B ← premières (2k - 2i) colonnes de B
    B ← Gauche(-A × Tronc(Gauche(EiB, 1), 1), 1)
    B ← [0n × m2i | B] // on rajoute m2i colonnes
    B ← B + B
  B ← Tronc(E1B, 2)
  renvoyer B[0] + ... + B[2k-2] × P2k-2 +
    Tronc(B[2k-1], 1) P2k-1
  // avec B[i] la i-ième colonne de B
```

Composants de haut ordre

Notons $Z_i = \text{Inverse}(A, 2^i)$ et $E_i = \text{Gauche}(Z_i, 2^i - 2)$ les composants de haut ordre de A^{-1} . Notons l'expansion

P -adique de $A^{-1} = \sum_{i=0}^{\infty} c_i P^i$ alors :

$$Z_1 = \underbrace{c_0 + c_1 P}_{E_1}$$

$$Z_2 = c_0 + c_1 P + \underbrace{c_2 P^2 + c_3 P^3}_{E_2 P^2}$$

$$Z_3 = c_0 + c_1 P + c_2 P^2 + c_3 P^3 + c_4 P^4 + c_5 P^5 + \underbrace{c_6 P^6 + c_7 P^7}_{E_3 P^6}$$

Calcul des composants de haut-ordre

ComposantsHautOrdre [P] (A, k)

L \leftarrow **Inverse** (A, 1) // Z_0

H \leftarrow **Tronc** (L \times **Gauche** (I - A \times L, 1), 1)

$E_1 \leftarrow L + P \times H$

Pour i = 2 à k **faire**

 L \leftarrow **Tronc** (**Gauche** (**Gauche** (E_{i-1} **Gauche** (-A \times L, 1), 1), 1), 1)

 H \leftarrow **Tronc** (**Gauche** (**Gauche** (E_{i-1} **Gauche** (-A \times H, 1), 1), 1), 1)

$E_i \leftarrow L + P \times H$

renvoyer (E_1, \dots, E_k)

Complexité

Complexité binaire en $O(kn^\omega)$

Inverse matriciel

Définissons à partir des expansions de A^{-1} et $A^{-1}B$:

$$A^{-1} = \underbrace{* + *P + \dots + *P^{\ell-1}}_C + *P^{\ell} + \dots$$

$$A^{-1}B = \underbrace{* + *P + \dots + *P^{k-1}}_D + \underbrace{*P^k + \dots + *P^{k+\ell-1}}_{EP^k} + *P^{k+\ell} + \dots$$

Théorème

$$E = \text{Tronc}(C \cdot \text{Gauche}(B - AD, k), \ell)$$

Preuve

$$AD = A(A^{-1}B - EP^k - *P^{k+l})$$

$$B - AD = AEP^k - *P^{k+l}$$

$$\text{Gauche}(B - AD, k) = AE - *P^\ell$$

$$\begin{aligned} C \cdot \text{Gauche}(B - AD, k) &= CAE - *P^\ell \\ &= (A^{-1} - *P^\ell)AE - *P^\ell \\ &= E - *P^\ell \end{aligned}$$

$$\text{Tronc}(C \cdot \text{Gauche}(B - AD, k), \ell) = E$$

Schéma de la preuve de correction

Montrer par récurrence

$$L_j = c_{2j-2}$$

$$H_j = c_{2j-1}$$

$$E_j = c_{2j-2} + c_{2j-1}P$$

en posant $H_{i+1} = \text{Tronc} \left(\underbrace{\text{Gauche} \left(E_i \overbrace{\text{Gauche}(-AH_i, 1)}^R, 1 \right)}_S, 1 \right)$

et montrant que $R = \frac{(I - AZ_i)}{p^{2^{i+1}} - 1}$ et $S = \text{Gauche}(Z_i R, 1)$

Conclusion

Pour résumer, nous avons les complexités suivantes :

| Algorithme | Algébrique | Binaire |
|---|--------------------|------------------------|
| Inversion | n^3 | $2^k n^3$ |
| Solution modulo $\langle p^{2^k} \rangle$ | $n^3 + 2^k n^2$ | $n^3 + 4^k n^2$ |
| Solution modulo p^{2^k} | $n^3 + 2^k n^2$ | $n^3 + 2^k n^2 \log n$ |
| Reconstruction rationnelle | $n^3 + n^3 \log n$ | $n^3 + n^3 \log^2 n$ |
| Solution modulo P^{2^k} | $kn^{\omega-1}$ | $k2^k n^{\omega-1}$ |