

Si suponemos $A = N - P$, donde N debe ser invertible, entonces

$$\begin{aligned} Ax = b &\iff (N - P)x = b \\ &\iff Nx = Px + b \\ &\iff x = N^{-1}Px + N^{-1}b \end{aligned} \quad (2)$$

Se usa (2) para definir la sucesión $\{x^{(k)}\}$ como sigue. Dado $x^{(0)}$ y para $k = 1, 2, \dots$ resolver

$$Nx^{(k)} = Px^{(k-1)} + b. \quad (3)$$

Se definen:

$$\begin{aligned} M &:= N^{-1}P \quad (\text{matriz iterativa}) \\ e^{(k)} &:= x - x^{(k)} \quad (\text{error de } x^{(k)}). \end{aligned}$$

Teorema. (De Convergencia)

La sucesión $\{x^{(k)}\}$ de (3) converge a la solución x de (1), si y sólo si, $\rho(M) < 1$.

Lema. (Cota para el radio espectral)

Sea A una matriz cuadrada. Para cualquier norma matricial se tiene que:

$$\rho(A) \leq \|A\|.$$

Corolario. (Condición suficiente)

Una condición suficiente para que la sucesión (3) sea convergente a la solución x de (1) es que:

$$\|M\| < 1, \quad (6)$$

donde M es la matriz iterativa de (3).

Métodos Iterativos

Considere el sistema de ecuaciones

$$Ax = b \quad (1)$$

con A no singular.

Un *método iterativo* para resolver (1) construye, a partir de un vector inicial $x^{(0)}$, una sucesión de vectores $x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(k)}, \dots$ la que, bajo apropiadas condiciones resultará convergente a x

Este tipo de métodos es muy usado en la solución numérica de E.D. También cuando A es rara (dispersa).

Con estas definiciones, para cada $k = 1, 2, \dots$ tenemos:

$$\begin{aligned} e^{(k)} &= x - x^{(k)} \\ &= (N^{-1}Px + N^{-1}b) - (N^{-1}Px^{(k-1)} + N^{-1}b) \\ &= N^{-1}P(x - x^{(k-1)}) \\ &= Me^{(k-1)} \end{aligned} \quad (4)$$

y en general,

$$e^{(k)} = M^k e^{(0)}, \quad k = 1, 2, \dots \quad (5)$$

Observación.

Al definir

$$F(M) := \frac{\|M\|}{1 - \|M\|},$$

se puede ver que para $\|M\| \leq \frac{1}{2}$ se tiene $F(M) \leq 1$, pero para $\|M\| > \frac{1}{2}$ se tiene que $F(M) > 1$. Luego, detener el proceso cuando

$$\|x^{(k+1)} - x^{(k)}\| \leq tol, \quad (8)$$

puede ser incorrecto.

521230

-6-

DIM – Universidad de Concepción

Métodos de Jacobi y de Gauss-Seidel

Se considera el sistema $Ax = b$ con $a_{ii} \neq 0$, para $i = 1, \dots, n$; $x^{(0)} = (x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, \dots, x_n^{(0)})^t$ arbitrario y la matriz A escrita en la forma

$$A = D - E - F,$$

donde $D = \text{diag}(A)$, $-E$ es la matriz triangular inferior de A y $-F$ es la matriz triangular superior de A .

521230

-8-

DIM – Universidad de Concepción

Detención del proceso

Cuando el proceso iterativo (3) es convergente, éste se debe detener para un $x^{(k+1)}$ tal que $\|e^{(k+1)}\| = \|x - x^{(k+1)}\| \leq tol$, donde tol indica un nivel de tolerancia indicado para el error.

Lema Para $\|M\| < 1$ se tiene que:

$$\|x - x^{(k+1)}\| \leq \frac{\|M\|}{1 - \|M\|} \|x^{(k+1)} - x^{(k)}\|.$$

Criterio de detención.

$$\frac{\|M\|}{1 - \|M\|} \|x^{(k+1)} - x^{(k)}\| \leq tol. \quad (7)$$

521230

-5-

DIM – Universidad de Concepción

Cálculo de $\|M\|$

El criterio (7) implica calcular $\|M\|$, lo que en general es difícil.

Lema

Para $k = 1, 2, \dots$ se tiene:

$$m_k := \max_{1 \leq j \leq k} \left\{ \frac{\|x^{(j+1)} - x^{(j)}\|}{\|x^{(j)} - x^{(j-1)}\|} \right\} \leq \|M\|.$$

Usando este valor m_k en (7) el proceso iterativo se detiene cuando

$$\frac{m_k}{1 - m_k} \|x^{(k+1)} - x^{(k)}\| < tol.$$

521230

-7-

DIM – Universidad de Concepción

Note que:

$$\begin{aligned}
 M &= D^{-1}(E + F) \\
 &= I - D^{-1}A \\
 &= \begin{bmatrix} 0 & -\frac{a_{12}}{a_{11}} & -\frac{a_{13}}{a_{11}} & \dots & -\frac{a_{1n}}{a_{11}} \\ -\frac{a_{21}}{a_{22}} & 0 & -\frac{a_{23}}{a_{22}} & \dots & -\frac{a_{2n}}{a_{22}} \\ \vdots & \ddots & 0 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ -\frac{a_{n1}}{a_{nn}} & \dots & \dots & -\frac{a_{n,n-1}}{a_{nn}} & 0 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$

Método de Gauss-Seidel

Corresponde al método iterativo (3) con $N = D - E$, $P = F$ y matriz iterativa $M = (D - E)^{-1}F$. Es decir, dado $x^{(0)}$ y para $k = 1, 2, \dots$ resolver:

$$(D - E)x^{(k)} = Fx^{(k-1)} + b \quad (12)$$

En la iteración k , el vector $x^{(k)}$ se obtiene *por componentes* como:

$$x_i^{(k)} = (b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_j^{(k)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij}x_j^{(k-1)})/a_{ii}, \quad i = 1, \dots, n. \quad (13)$$

Método de Jacobi

Corresponde al método iterativo (3) con $N = D$ y $P = E + F$. Es decir, dado $x^{(0)}$ y para $k = 1, 2, \dots$ resolver:

$$Dx^{(k)} = (E + F)x^{(k-1)} + b \quad (9)$$

y que:

$$\|M\|_{\infty} = \max_{1 \leq i \leq n} \left\{ \frac{1}{|a_{ii}|} \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}| \right\}. \quad (10)$$

En la iteración k , el vector $x^{(k)}$ se obtiene *por componentes* como:

$$x_i^{(k)} = (b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n a_{ij}x_j^{(k-1)})/a_{ii}, \quad i = 1, \dots, n. \quad (11)$$

Teoremas de Convergencia

Teorema. Si A es de diagonal dominante estricta, entonces los métodos de Jacobi y de Gauss-Seidel convergen a la solución de $Ax = b$.

Observación. Para una matriz arbitraria A , la convergencia de uno no implica la convergencia del otro.

Ejemplo. Considere un sistema $Ax = b$ con matriz simétrica

$$A = \begin{bmatrix} 1 & a & a \\ a & 1 & a \\ a & a & 1 \end{bmatrix} \quad \text{donde } a = \frac{3}{4}.$$

(a) Verifique que $\sigma(A) = \{\frac{1}{4}, \frac{5}{2}\}$ para concluir que el método de Gauss-Seidel es convergente.

(b) Para el método de Jacobi la matriz iterativa es

$$M = \begin{bmatrix} 0 & -a & -a \\ -a & 0 & -a \\ -a & -a & 0 \end{bmatrix} \quad \text{y } \sigma(M) = \{-\frac{3}{2}, \frac{3}{4}\}.$$

Concluya que aunque A es simétrica y definida positiva, el método de Jacobi es divergente.

Ejercicio. Considere un sistema $Ax = b$ con

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 1 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix} \quad \text{y } b = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Resolver el sistema por los métodos de Jacobi y de Gauss-Seidel.

Teorema. Si A es simétrica y definida positiva, el método Gauss-Seidel es convergente.

Observación. Aunque A sea simétrica y definida positiva, el método de Jacobi puede ser divergente.

Observación.

Si A es no singular, entonces $A^t A$ es simétrica y definida positiva. Un sistema $Ax = b$ es equivalente a $A^t Ax = A^t b$, pero este último puede ser muy mal condicionado.