

---

# MÉTODO ITERATIVO DE JACOBI

---

**Eric da Silva Batista**

Matemática Aplicada e Computacional  
Universidade Estadual do Centro Oeste  
Guarapuava, PR  
klose.eric31@gmail.com

**José Pablo Streiski Neto**

Matemática Aplicada e Computacional  
Universidade Estadual do Centro Oeste  
Guarapuava, PR  
jose.pablo.com@hotmail.com

18 de junho de 2020

## Roteiro

O método de Jacobi é um algoritmo iterativo para determinar as soluções de sistemas de equações lineares. Cada elemento da diagonal é resolvido e um valor aproximado é posto. O processo é então iterado até que ele convirja para a solução ideal, dado um critério de parada. Métodos iterativos raramente são utilizados para a resolução de sistemas de pequeno porte, já que o tempo de se obter uma solução ultrapassa o tempo de um algoritmo direto como eliminação gaussiana, por outro lado, em sistemas grandes e esparsos, técnicas iterativas aparecem como alternativas mais eficientes. No caso, sistemas esparsos surgem na análise de circuitos, na solução numérica de problemas de valor de limite e equações diferenciais parciais.

Sendo  $Ax = b$  um sistema quadrado de ' $n$ ' equações lineares, onde,  $A$  é uma matriz de ordem  $n \times n$ , e que  $X$  e  $B$  são matrizes de ordem  $1 \times n$ . Agora vamos decompor a matriz  $A$  em uma matriz diagonal  $D$ , uma matriz triangular inferior  $L$  e outra triangular superior  $U$ , todas de ordem  $n \times n$ .

Ou seja:  $A = D + L + U$ , onde  $D$  é a matriz em que as entradas da diagonal são aquelas da matriz  $A$ , em que,  $a_{(i \neq j)} = 0$ ; e a matriz  $L + U$  construída de forma que  $a_{ii} = 0$ .

Então a equação  $Ax = b$ , ou  $(D + L + U)x = b$ , é então transformada em  $Dx = (L + U)x + b$ , e, se a inversa de  $D$  existe, ou seja, se  $a_{ii} \neq 0$  [a diagonal principal não contenha zeros], então:  $x = ((L + U)x + b)D^{-1}$ , donde, obtemos a forma iterativa  $x^{(k)} = D^{-1}(L + U)x + D^{-1}b$ , que é mais usada de forma teórica, agora para uma abordagem computacional, usamos a forma  $x^{(k)} = \text{somatório} \dots$