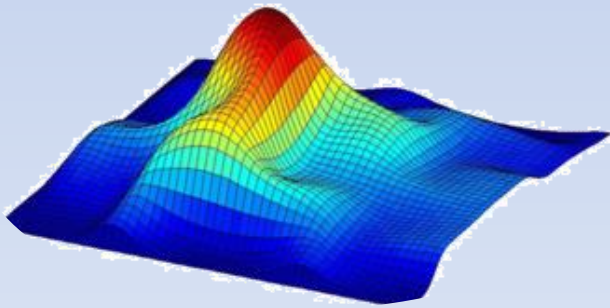


# Método de SOR



PROF. JENNY PÉREZ

# Métodos Iterativos

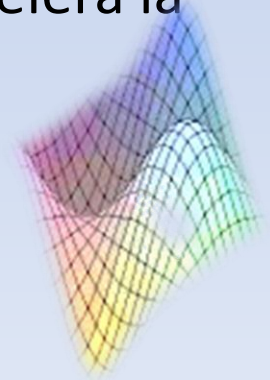
Los métodos iterativos transforman el sistema de ecuaciones lineales  $AX=b$ , por un sistema de la forma matricial  $(D-L-U)x=b$ , donde  $D$  es la matriz diagonal de  $A$ ,  $L$  es la matriz estrictamente triangular inferior y  $U$  es la matriz estrictamente triangular superior. Posteriormente operan algebraicamente hasta obtener una representación equivalente que permite generar una sucesión de vectores de soluciones aproximadas para el vector  $x$ .

# Método de Gauss-Seidel

Una modificación del método de Jacobi que permite acelerar la convergencia del método, que consiste en utilizar cada  $x_i^k$  para  $j < i$ , al reemplazarlos en los  $x_j^{k-1}$  debido a que los valores  $x_i^k$  previamente calculados permiten dar una mejor aproximación.

# Método de Sobrerrelajación sucesiva ó S.O.R

- Una modificación en el método de Gauss Seidel, consiste en agregar un parámetro  $w$  que permite mejorar la velocidad de convergencia, siempre que  $1 < w < 2$ .
- Si  $0 < w < 1$  se conoce como sub-relajación, se emplea para un sistema que no converge.
- Si  $w = 1$  (Método Gauss-Seidel)
- Si  $1 < w < 2$  se le llama sobre-relajación, el cual acelera la convergencia del sistema que ya converge.
- Si  $w > 2$  el método diverge.



# SISTEMAS DE ECUACIONES LINEALES

En este capítulo se examinan métodos iterativos y métodos directos para resolver sistemas de ecuaciones lineales:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

Este sistema puede ser expresado en la forma matricial como  $Ax = b$ .

Donde  $A = (a_{ij})_{n \times n} \in M(n \times n, \mathbb{R})$ ,  $b = (b_1, b_2, \dots, b_n)^T \in \mathbb{R}^n$  y

$x = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T \in \mathbb{R}^n$  es la incógnita.

## FORMULACIÓN

- Definiendo una variable  $G$  tal que:

$$G = \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(k)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(k-1)} \right)$$

- Si se aplica un parámetro  $w$  a la expresión iterativa de Gauss- Seidel de tal forma que se obtenga:

$$x^{(k)} = (1 - w)x^{(k-1)} + wG$$

- Se define ahora la ecuación iterativa del método de S.O.R:

$$x_i^{(k)} = (1 - w)x_i^{(k-1)} + \frac{w}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(k)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(k-1)} \right)$$

## Definiciones: Definición 1.1.

Polinomio característico:

$$p(\lambda) = \det(A - \lambda I)$$

**Definición 1.2** Los valores característicos o valores propios son los ceros del polinomio característico de la matriz A, y se definen como  $\lambda$ , con la propiedad  $(A - \lambda I) x = 0$ , si  $x \neq 0$ .

X se llama vector característicos o propio de A correspondiente a un valor característico  $\lambda$ .

**Definición 1.3** El radio espectral  $\rho(A) = \max_{i=1, \dots, n} |\lambda_i|$

**Definición 1.4** Si A es una matriz definida positiva y tridiagonal entonces la elección optima de w para el método SOR está dada por

$$w = \frac{2}{1 + \sqrt{1 - [\rho(Tj)]^2}}$$

Donde  $Tj = D^{-1}(L + U)$  entonces el método S.O.R converge. Luego de calcular el parámetro w de una matriz, se deben tener en cuenta que si la matriz es definida positiva y su parámetro está comprendido en el intervalo  $0 < w < 2$ , entonces el método S.O.R converge para cualquier elección del vector inicial aproximado  $x^{(0)}$ .

# ALGORITMO

**Paso 1:** Se inicializa el proceso en  $k = 1$

**Paso 2:** Para cada  $i = 1, \dots, n$ ;

$$xi^{(k)} = (1 - w)xi^{(k-1)} + \frac{w}{a_{ii}} \left( bi - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_j^{(k)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij}x_j^{(k-1)} \right)$$

**Paso 3:** Se calcula el error de tolerancia utilizando la norma infinita  $\iota_{\infty}$ .

$$\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|_{\infty} = \max_{i=1,\dots,n} \{|x^{(k)} - x^{(k-1)}|, \dots, |x^{(k)} - x^{(k-1)}|\}$$

*Si  $\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|_{\infty} < \varepsilon$  vaya al paso 5*

*Si  $\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|_{\infty} > \varepsilon$  vaya al paso 4*

**Paso 4:** Haga  $k = k + 1$  y vaya al paso 2

**Paso 5:** Finaliza el proceso



# EJERCICIO

Resolver el siguiente el siguiente sistema de ecuaciones utilizando  $w=0.9$ , un error de tolerancia del 0% y  $(0,0,0,0)$  como valores iniciales.

$$8x_1 + 5x_2 + 3x_3 + 2x_4 = 35$$

$$x_1 + 6x_2 - 2x_3 + 4x_4 = 23$$

$$-x_1 + 2x_2 + 5x_3 + 3x_4 = 30$$

$$3x_1 + x_2 + 2x_3 - 5x_4 = -9$$

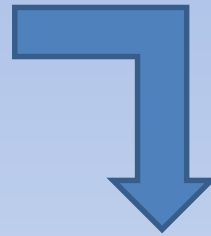
- Solución:

$$8x_1 + 5x_2 + 3x_3 + 2x_4 = 35$$

$$x_1 + 6x_2 - 2x_3 + 4x_4 = 23$$

$$-x_1 + 2x_2 + 5x_3 + 3x_4 = 30$$

$$3x_1 + x_2 + 2x_3 - 5x_4 = -9$$



$$x_1 = \frac{w35 - w5x_2 - w3x_3 - w2x_4 + (1 - w)x_1}{8}$$

$$x_2 = \frac{w23 - wx_1 + w2x_3 - w4x_4 + (1 - w)x_2}{6}$$

$$x_3 = \frac{w30 + wx_1 - w2x_2 - w3x_4 + (1 - w)x_3}{5}$$

$$x_4 = \frac{-w9 - w3x_1 - wx_2 - w2x_3 + (1 - w)x_4}{-5}$$

$$x_1 = \frac{31.5 - 4.5(0) - 2.7(0) - 1.8(0) + 0.8(0)}{8} = \mathbf{3.9375}$$

$$x_2 = \frac{20.7 + 0.9(3.9375) - 1.8(0) - 3.6(0) + 0.6(0)}{6} = \mathbf{2.859375}$$

$$x_3 = \frac{27 + 0.9(3.9375) - 1.8(2.859375) - 2.7(0) + 0.5(0)}{5} = \mathbf{5.079375}$$

$$x_4 = \frac{-8.1 - 2.7(3.9375) - 0.9(2.859375) - 1.8(5.079375) - 0.5(0)}{-5} = \mathbf{6.0895125}$$

# ALGORITMO EN MATLAB

```
function Sor4(A,b,x,tol,n)
%A = matriz
%b = vector derecho de la matriz
%x = aproximacion lineal
%tol = tolerancia
%n = numero de iteraciones maximas
dim = size(A);
y = x; D = diag(diag(A)); L = tril(A)-D;
U = triu(A)-D; Tj = (D)\(-L-U); ro = max(eig(Tj));
w = 2/(1+sqrt(1-ro^2)); band = 0;
k = 1;
while k<=n && band==0
    for i = 1 : dim(1)
        sum1 = 0;
        for j = 1: i-1
            sum1 = sum1+(A(i,j)*y(j));
        end
        sum2 = 0;
        for j = i+1 : dim(2)
            sum2 = sum2+(A(i,j)*x(j));
        end
        y(i) = (1-w)*x(i)+(w/A(i,i)*(b(i)-sum1-sum2))
    end
    if norm(y-x,inf)<tol
        band = 1;
    else
        x=y;
    end
    k = k+1;
end
if band == 1
    fprintf('vector solucion: \n');
    disp(y);
    fprintf('total iteraciones realizadas: %d \n',k);
    fprintf('w optimo: %d \n',w);
else
    fprintf('no se pudo hallar solucion en %d iteraciones...\n',n);
end
```

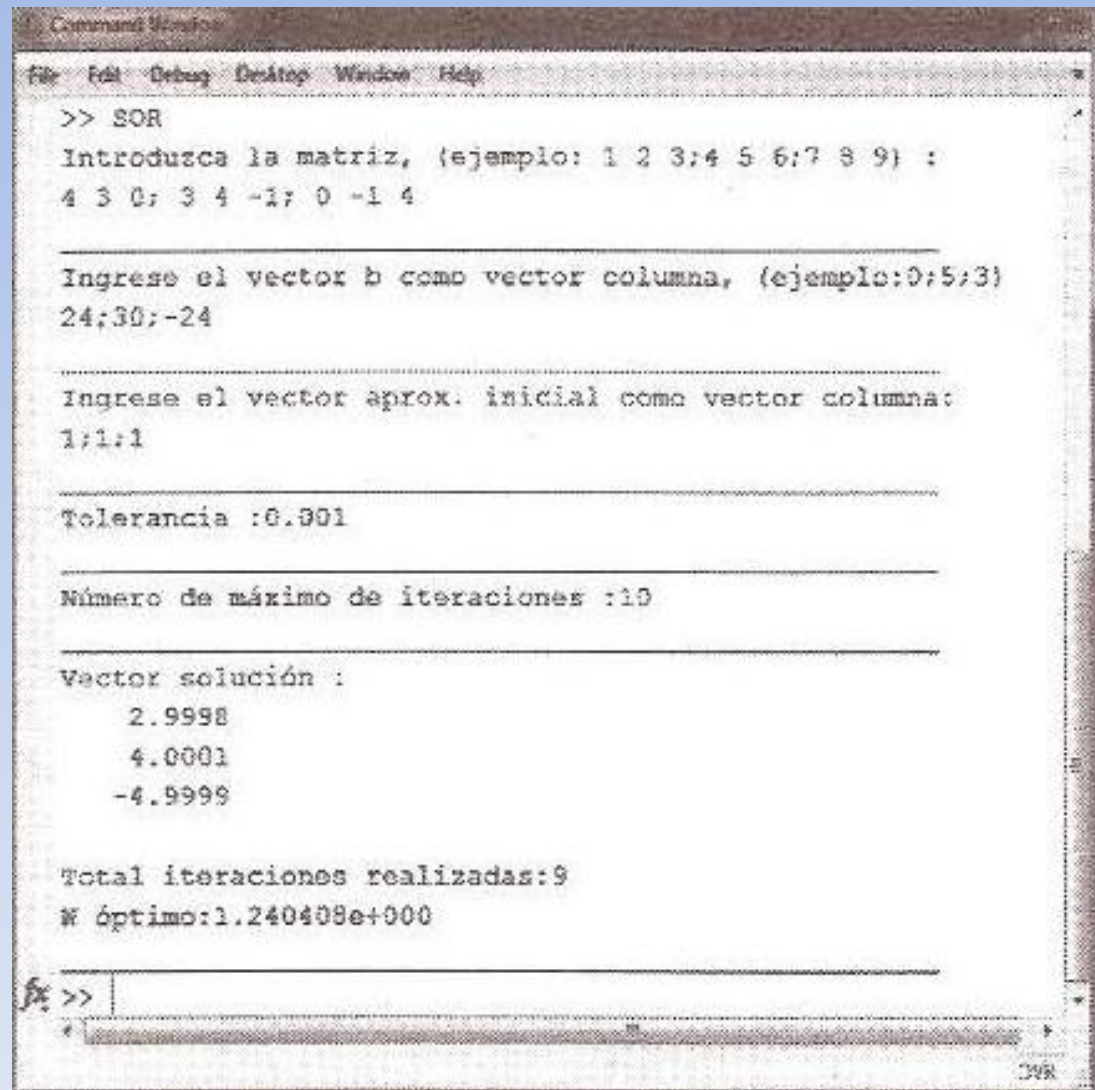
**Ejemplo 1:** Dado el sistema de ecuaciones

$$4x_1 + 3x_2 + 0x_3 = 243$$

$$x_1 + 4x_2 - 1x_3 = 300$$

$$x_1 - 1x_2 + 4x_3 = -24$$

Halle la solución utilizando el programa **SOR.m**, la aproximación inicial es:  $x(0) = (1, 1, 1)t$ , una tolerancia de  $\varepsilon = 0.001$ .



```
Command Window
File Edit Debug Desktop Window Help
>> SOR
Introduzca la matriz, (ejemplo: 1 2 3;4 5 6;7 8 9) :
4 3 0; 3 4 -1; 0 -1 4

Ingrese el vector b como vector columna, (ejemplo:0;5;3)
24;30;-24

Ingrese el vector aprox. inicial como vector columna:
1;1;1

Tolerancia :0.001

Número de máximo de iteraciones :10

Vector solución :
    2.9998
    4.0001
   -4.9999

Total iteraciones realizadas:9
W óptimo:1.240409e+000

fx >>
```

## **Repaso y Ejemplo de Jacobi:**

# Demostración JACOBI

$$X_i^{(K)} = \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j \neq i; j=1}^n a_{ij} X_j^{k-1} \right)$$

Dado el sistema  $Ax = b$

Reemplazando  $A = (D - L - U)$ :  $(D - L - U)x = b$

Desarrollando el lado izquierdo de la igualdad,  
como:  $Dx - (L + U)x = b$

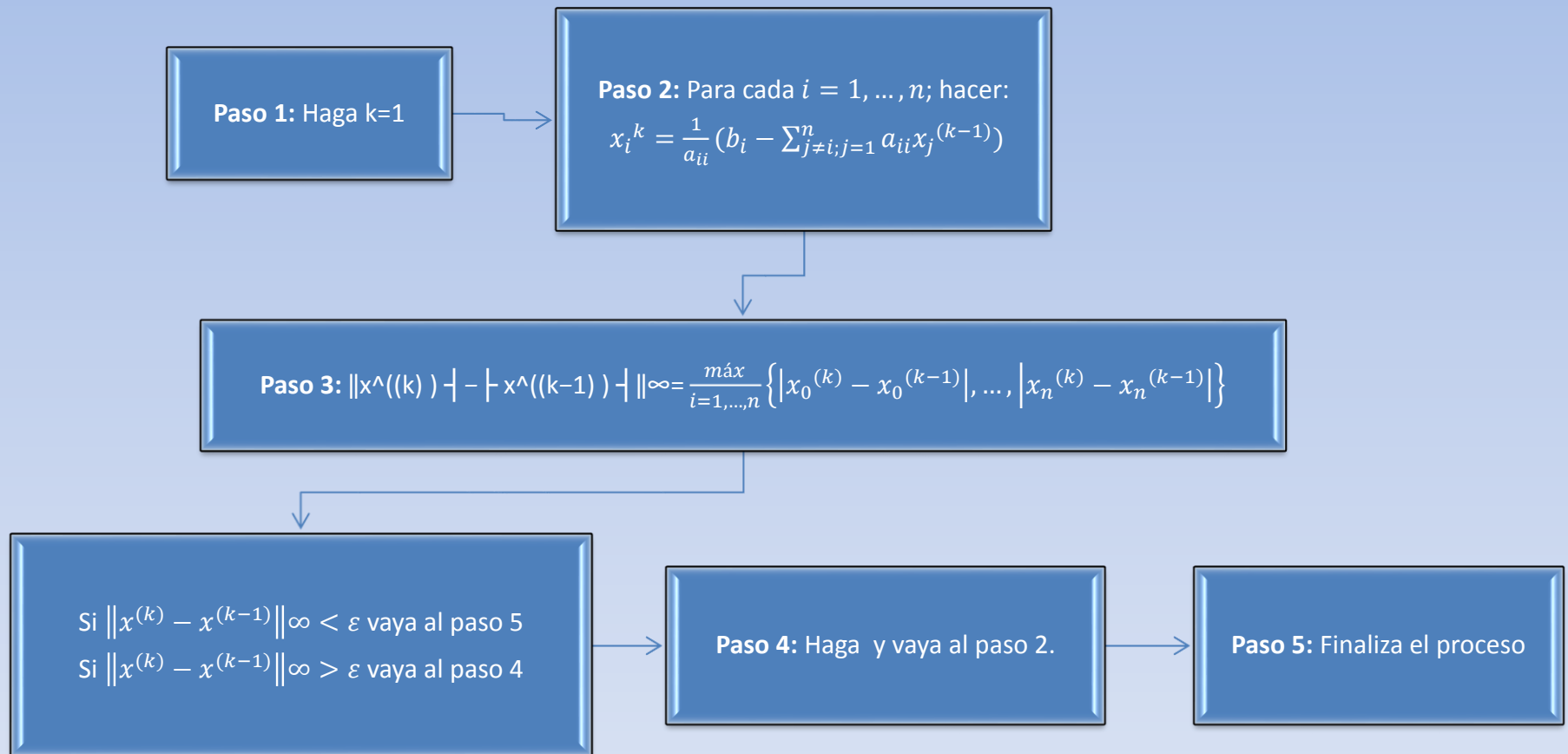
Si la matriz inversa  $D^{-1}$  existe, entonces se multiplica a ambos lados  
de la igualdad por  $D^{-1}$ :  $D^{-1}Dx - D^{-1}(L + U)x = D^{-1}b$

Como  $D^{-1}D = I$  se obtiene la expresión  $x =$   
 $D^{-1}(L + U)x + D^{-1}b$

Finalmente, si se considera una iteración k-ésima es posible obtener el origen  
a la forma matricial del método de Jacobi.  $x^k = D^{-1}(L + U)x^{k-1} + D^{-1}b$

Cuyos límites serán la solución del sistema

# Algoritmo de Jacobi





# Ejemplo

Dado el sistema de ecuaciones:

$$\begin{aligned}10x_1 - 1x_2 + 0x_3 &= 9 \\ -1x_1 + 10x_2 - 2x_3 &= 7 \\ 0x_1 - 2x_2 + 10x_3 &= 6\end{aligned}$$

Halle la solución utilizando el método de Jacobi y compare con la solución exacta:

$$x_k = (0.0985789, 0.957894, 0.7915789)^t$$

Considere el vector de aproximación inicial dado por:  $x^{(0)} = (0,0,0)^t$ , una tolerancia de  $\varepsilon = 0.001$ . Utilice la norma infinita ( $l_\infty$ ).

# Solucion:

**Paso 1:** Haga  $k=1$

**Paso 2:** Para  $i = 1, 2, 3$  y  $x_i^{(k)} = \frac{1}{a_{ij}} (b_i - \sum_{j \neq i; j=1}^n a_{ij} x_j^{(k-1)})$

$$x_1^{(k)} = \frac{1}{10} (9 + x_2^{(k-1)} - 0x_3^{(k-1)})$$

$$x_2^{(k)} = \frac{1}{10} (7 + x_1^{(k-1)} - 2x_3^{(k-1)})$$

$$x_3^{(k)} = \frac{1}{10} (6 - 0x_1^{(k-1)} + 2x_2^{(k-1)})$$

Se obtiene la solución:  $x^{(1)} = (0.90000, 0.70000, 0.60000)^t$ .

**Paso 3:** Se evalúa el error:  $\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|_\infty$

$$\begin{aligned} \|x^{(1)} - x^{(0)}\|_\infty &= \max_{i=1,2,3} \{ |(0.9000 - 0.00000)|, |(0.70000 - 0.00000)|, |(0.60000 - 0.00000)| \} \\ &= 0.90000 \end{aligned}$$

Como el error es mayor que la tolerancia se hace  $k=k+1$  y se repite el Paso 2 usando el vector  $x^{(1)} = (0.90000, 0.70000, 0.60000)^t$ .

## Paso 2:

$$x_1^{(2)} = \frac{1}{10} (9 + x_2^{(k-1)} - 0x_3^{(k-1)})$$

$$x_2^{(2)} = \frac{1}{10} (7 + x_1^{(k-1)} - 2x_3^{(k-1)})$$

$$x_3^{(2)} = \frac{1}{10} (6 - 0x_1^{(k-1)} + 2x_2^{(k-1)})$$

Se obtiene el nuevo vector solución:  $x^{(2)} = (0.970000, 0.910000, 0.740000)^t$ .

Se evalúa el error entre los vectores  $x^{(i)}$  y  $x^{(i+1)}$  para cada  $i$  para obtener la siguiente tabla de resultados

k	$x_1^{(k)}$	$x_2^{(k)}$	$x_3^{(k)}$	Error
0	0.000000	0.000000	0.000000	
1	0.900000	0.700000	0.600000	0.970000
2	0.970000	0.910000	0.740000	0.210000
3	0.981000	0.945000	0.782000	0.042000
4	0.984500	0.955500	0.789000	0.010500
5	0.985550	0.957250	0.779110	0.002100
6	0.985725	0.957775	0.791450	0.000525

El resultado es:  $x^{(6)} = (0.985725, 0.957775, 0.791450)^t$

MATLAB 7.10.0 (R2010a)

File Edit Debug Parallel Desktop Window Help

Current Folder: C:\Users\Andreina\Documents\MATLAB

Shortcuts How to Add What's New

```
Introduzca la matriz:  
4 1 1 0 1; -1 -3 1 1 0; 2 1 5 -1 -1; -1 -1 -1 4 0; 0 2 -1 1 4  
  
Ingrese el vector b como vector columna (0;5;3):  
6; 6; 6; 6; 6  
Ingrese el vector aprox. inicial como vector columna:  
0; 0; 0; 0; 0  
  
Tolerancia: 0.0001  
  
Numero Maximo de iteraciones: 30  
  
Vector Solucion;  
0.7866  
-1.0026  
1.8663  
1.9126  
1.9897  
  
Total de iteraciones: 17  
fx >> |
```

Start OVR

Windows taskbar: Start, Search, Task View, Edge, File Explorer, Media Center, Mail, Internet Explorer, Chrome, Firefox, MATLAB. System tray: Network, Volume, ESP LAA, 20:25, 27/04/2016.