## Instituto Tecnológico de Costa Rica Área Académica de Ingeniería en Computadores

### Análisis Numérico para Ingeniería - CE3102 Tarea 2

Pseudocódigo Implementación en paralelo método de Jacobi

Profesor: Juan Pablo Soto Quirós
Estudiantes:
Adrián Trejos Salazar
Fabián Crawford Barquero
Irene Muñoz Castro
Luis Pedro Morales Rodríguez
Steven Badilla Soto

I Semestre – 2022



# Pseudocódigo de la implementación del método de Jacobi paralelizado

### Entradas al sistema:

- 1. A = matriz de coeficientes
- 2. b = vector de constantes
- 3.  $x_0$  = vector solución para la primera iteración
- 4. tol = tolerancia
- 5. iterMax = Máximo número de iteraciones posibles

#### **Pasos**

- 1. Determinar el número de núcleos lógicos disponibles: n
- 2. Validar si la matriz es cuadrada. En caso de que no lo sea, terminar con error.
- 3. Validar si la matriz es diagonalmente dominante. En caso de que no lo sea, terminar con error.
- 4. Inicializar  $x_k$  con el valor de  $x_0$
- 5. Iniciar proceso iterativo: for k = 0; k < iterMax; k + +
- 6. Calcular  $x_{k+1}$ : se inician  $\boldsymbol{n}$  procesos en paralelo  $p_0, p_1 \dots p_{n-1}$ , en donde cada proceso  $p_j$  va a calcular  $x_{k+1}[i]$  para todos los i en f or i = j; i < m; i += n, donde  $\boldsymbol{n}$  es el número de procesadores y  $\boldsymbol{m}$  es el tamaño del vector solución.

Es decir, el primer proceso  $p_0$ , se encargará de calcular los valores  $x_{k+1}[0]$ ,  $x_{k+1}[8]$ ,  $x_{k+1}[16]$  y así sucesivamente, hasta alcanzar el máximo valor posible de i, menor que m. Al mismo tiempo  $p_1$ , se encargará de calcular  $x_{k+1}[1]$ ,  $x_{k+1}[9]$ ,  $x_{k+1}[17]$  ... esto con cada proceso hasta que se calculen todas las posiciones del vector solución.

Para calcular cada posición del vector solución se usa la fórmula:

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{A_{i,i}} \left( b_i - \sum_{\substack{j=1\\j\neq i}}^m A_{i,j} x_j^{(k)} \right)$$

- 7. A  $x_k$  se le asigna el valor de  $x_{k+1}$
- 8. Calcular el error  $||Ax_k b||_2$
- 9. Si el error es menor que **tol** o si k == iterMax-1, el algoritmo termina y se retorna  $x_k$ , k y error. En caso contrario, se prosigue con la siguiente iteración