Álgebra lineal numérica

Método iterativos para resolver ecuaciones lineales

Mg. Roger Mestas Chávez

Ciencia de la Computación

Octubre, 2020



Métodos iterativos para resolver ecuaciones lineales

Definición

 $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ es una matriz convergente si para cada $i, j = 1, \dots, n$

$$\lim_{n\to\infty}a_{i,j}\left(n\right)=0$$

donde $a_{i,j}(n)$ es una entrada i,j de la matriz A^n .



Ejemplo

Si
$$A = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$
, entonces A es convergente una vez que

$$A^{k} = \begin{bmatrix} \left(\frac{1}{2}\right)^{k} & 0\\ \frac{k}{2^{k+1}} & \left(\frac{1}{2}\right)^{k} \end{bmatrix}$$



Notación. $\sigma(A)$: el espectro de la matriz A. $\rho(A) = \max_{\lambda \in \sigma(A)} |\lambda|$ es el radio espectral.

Teorema

Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ son equivalentes

- 1. A es convergente.
- 2. $\lim_{m\to\infty} ||A^m|| = 0$ para alguna norma natural.
- 3. $\rho(A) < 1$.

Método de Jacobi

Dado $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$ se va a estudiar soluciones de la ecuación

$$Ax = b$$

donde $\det(A) \neq 0$ y $b \neq 0$. Se va a descomponer la matriz $A = [a_{ij}]$ como $D = \operatorname{diag}(a_{ii})$ y R = A - D.



$$A = D + R$$

en que

$$D = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & a_{nn} \end{bmatrix}, \quad R = \begin{bmatrix} 0 & a_{ij} \\ & \ddots & \\ a_{ij} & 0 \end{bmatrix}$$

$$(D+R)x = Ax = b \Rightarrow Dx = -Rx + b$$

Entonces

$$x = D^{-1} \left(-Rx + b \right)$$

$$x^{0}$$
: dato inicial $x^{1} = D^{-1} \left(-Rx^{0} + b\right)$

$$\vdots$$

$$x^{k+1} = D^{-1} \left(-Rx^{k} + b\right) = -D^{-1}Rx^{k} + D^{-1}b$$

Asi

$$x^{k+1} = Tx^K + c$$

en que $T = -D^{-1}R$ y $c = D^{-1}b$.

Para cada i = 1, ..., n

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

El sistema de ecuaciones:

$$\begin{cases} 3x_1 + x_2 = 4 \\ -x_1 + 6x_2 = 5 \end{cases}$$

se puede reescribir

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{3} (4 - x_2) \\ x_2 = \frac{1}{6} (5 + x_1) \end{cases}$$

También se reescribe en la forma

$$\left[\begin{array}{c} X_1 \\ X_2 \end{array}\right] = G \left[\begin{array}{c} X_1 \\ X_2 \end{array}\right]$$

donde $G(x_1, x_2) = \left(\frac{1}{3} \left(4 - x_2\right), \frac{1}{6} \left(5 + x_1\right)\right)$ es apropiada, entonces para cierto $x_0 = (0, 0) \in \mathbb{R}^2$, la suceción

$$x_0, G(x_0), G^2(x_0), \dots$$

converje a un punto fijo de G.



Método de Jacobi

El sistema de ecuaciones:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + \ldots + a_{1n}x_n = b_1 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + \ldots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

se puede reescribir en la forma (Asumiendo que $a_{ii} \neq 0$):

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{a_{11}} (b_1 - (a_{12}x_2 + \ldots + a_{1n}x_n)) \\ \vdots \\ x_n = \frac{1}{a_{nn}} (b_n - (a_{n1}x_1 + \ldots + a_{nn-1}x_{n-1})) \end{cases}$$



Fórmula de recurrencia del método de Jacobi

La fórmula de recurrencia del método de Jacobi es:

$$\begin{cases} x_1^{k+1} = \frac{1}{a_{11}} \left(b_1 - \left(a_{12} x_2^k + \ldots + a_{1n} x_n^k \right) \right) \\ \vdots \\ x_n^{k+1} = \frac{1}{a_{nn}} \left(b_n - \left(a_{n1} x_1^k + \ldots + a_{nn-1} x_{n-1}^k \right) \right) \end{cases}$$

Notar que

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



Ejemplo

Dado el sistema

$$\begin{cases} 2x_1 - 7x_2 + x_3 = -1 \\ x_1 + x_2 - 5x_3 = 0 \\ 3x_1 + x_2 + x_3 = 4 \end{cases}$$

- Realizar los arreglos necesarios para aplicar el método de Jacobi y luego expresar matricialmente la fórmula recursiva de Jacobi para este caso.
- 2. Aplicar el método de Jacobi, con $x^0=(1,0,-1)$ hasta que $\|x^i-x^{i-1}\|_1<10^{-4}$.



Ejemplo

Dado el sistema

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 - 2x_3 = 7 \\ x_1 + x_2 + x_3 = 2 \\ 2x_1 + 2x_2 + x_3 = 5 \end{cases}$$

- Realizar los arreglos necesarios para aplicar el método de Jacobi y luego expresar matricialmente la fórmula recursiva de Jacobi para este caso.
- 2. Aplicar el método de Jacobi, con $x^0 = (0, 0, 0)$ hasta que $||x^i x^{i-1}||_1 < 10^{-5}$.



Método de Gauss-Seidel

$$D = \operatorname{diag}(a_{ii}), \quad L = \left[egin{array}{ccc} 0 & & 0 \\ & \ddots & \\ a_{ij} & & 0 \end{array}
ight], \quad U = \left[egin{array}{ccc} 0 & & a_{ij} \\ 0 & & 0 \end{array}
ight]$$

$$Ax = (D + L + U)x = b \Rightarrow (D + L)x = -Ux + b$$

Si
$$a_{ii} \neq 0$$
 para todo i , entonces $\det(D+L) = \prod_{i=1}^{n} a_{ii} \neq 0$.

$$x = -(D+L)^{-1} Ux + (D+L)^{-1} b = Tx + c$$



$$x^{0}$$
 : dato inicial

$$\vdots x^{k+1} = Tx^{K} + c$$

$$\begin{cases} a_{11}x_1^{k+1} = -a_{12}x_2^k - \dots - a_{1n}x_n^k + b_1 \\ a_{12}x_1^{k+1} + a_{22}x_2^{k+1} = -a_{23}x_3^k - \dots - a_{2n}x_n^k + b_2 \\ \vdots \\ a_{1n}x_1^{k+1} + a_{2n}x_2^{k+1} + \dots + a_{nn}x_n^{k+1} = b_n \end{cases}$$

Acontece que

$$x_1^{k+1} = \frac{1}{a_{11}} \left(b_1 - \sum_{j=2}^n a_{1j} x_j^k \right)$$

$$x_1^{k+1} = \frac{1}{a_{22}} \left(b_2 - a_{12} x_1^{k+1} - \sum_{j=3}^n a_{2j} x_j^k \right)$$

$$1 \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^$$

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

Sea la sucesión

$$x^0 = \text{dato inicial}$$

 $x^{k+1} = Tx^k + c$

Suponiendo que x^k converge, sea $x^L = \lim_{k \to \infty} x^k$



Como
$$x^L = Tx^L + c \Leftrightarrow (I - T)x^L = c$$
.

$$x^{k+1} = Tx^{k} + c$$

$$= T \left(Tx^{k-1} + c \right) + c = T^{2}x^{k-1} + c + Tc$$

$$\vdots$$

$$= T^{k}x^{0} + \left(I + T + \ldots + T^{k-1} \right) c \stackrel{k \to \infty}{\to} (I-T)^{-1} c$$

Si T fuera convergente $(\rho(T) < 1)$, entonces $\lim_{k \to \infty} T^k x^0 = 0$.



Si
$$S_k=I+T+\ldots+T^k$$
, entonces
$$(I-T)\,S_k=I-T^{k+1}\Rightarrow S_k=(I-T)^{-1}\,\Big(I-T^{k+1}\Big)$$
 Asi $\lim_{k\to\infty}S_k=\sum_{k=-\infty}^\infty T^k=(I-T)^{-1}$

Si la sucesión x^k es convergente para cada dato inicial $x^0 \in \mathbb{R}^n$, entonces $\rho(T) < 1$. Sea x^0 y sea $x^L = \lim_{k \to \infty} x^k$

$$x^{L}-x^{k} = Tx^{L}+c-(Tx^{k-1}+c) = T(x^{L}-x^{k-1}) = \ldots = T(x^{L}-x^{0})$$

Dado $z \in \mathbb{R}^n$ con $x^0 = x^L - z$, entonces

$$T^k z = T^k \left(x^L - x^0 \right) = x^L - x^k$$

$$\lim_{k\to\infty} T^k z = 0 \text{ o sea } T^k \to 0 \Leftrightarrow \rho(T) < 1$$



Ejemplo

Usar el método de Gauss-Seidel para resolver el siguiente sistema lineal:

$$\begin{cases} 3x_1 + x_2 - x_3 = 4 \\ x_1 - 5x_2 + x_3 = 10 \\ -2x_1 + 2x_2 - 7x_3 = 8 \end{cases}$$



A es estrictamente diagonal dominante si

$$|a_{ii}| > \sum_{i \neq j} |a_{ij}|$$

Teorema

Sea A estrictamente diagonal dominante, entonces cualquier x^0 la sucesión $\{x^k\}$ de los métodos de Jacobi o Gauss-Seidel converge a la única solución del problema Ax = b.



Nota. Por el teorema de Gerschgorim toda matriz estrictamente dominante es inversible.

