## Bi-CGStab per matrici non s.d.p.

È una generalizzazione del metodo del Gradiente Coniugato per matrici generiche. Ad ogni iterazione richiede 2 prodotti matrice vettore (GC ne richiede 1 solo). Se si applica Bi-CGSatb ad A s.d.p., si ritrova il GC.

Scaricare dalla pagina del corso
(https://paola-gervasio.unibs.it/CS/MATLAB)
[x,res,iter,resv]=bcgstab(A,b,x0,tol,kmax);

## In output:

x contiene la soluzione numerica, res contiene  $\|\mathbf{r}^{(k)}\|/\|\mathbf{b}\|$  all'ultima iterazione, iter contiene il numero di iterazioni effettuate, resv contiene il vettore di tutti i valori  $\|\mathbf{r}^{(k)}\|/\|\mathbf{b}\|$  al variare di  $k=1,\ldots,iter$ 

## Esercizio

Si consideri il sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  con

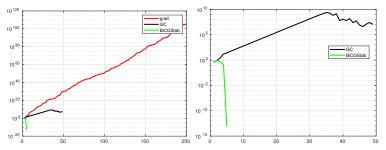
$$A = \begin{pmatrix} 6 & 1 & -2 & 2 & 1 \\ 0 & -3 & 3 & -2 & 1 \\ 2 & 0.5 & 5 & -1 & -2 \\ 0 & 1 & 2 & -3 & 2 \\ 0.5 & -1 & 1 & 0.4 & 2 \end{pmatrix} \qquad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 15 \\ 0 \\ 4 \\ 6 \\ 13.1 \end{pmatrix}$$

Risolvere  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  con il metodo del gradiente, il metodo del Gradiente Coniugato e con Bi-CGStab (bcgstab).

Prendere un vettore iniziale di numeri casuali x0=rand(5,1), tolleranza tol=1.e-12 e numero massimo di iterazioni kmax=500.

Rappresentare su uno stesso grafico in scala semilogaritmica le storie di convergenza dei tre metodi e commentare i risultati ottenuti.

## Soluzione



A non è simmetrica, quindi non può essere s.d.p., di conseguenza non è detto che Grad e GC convergano per ogni scelta del vettore iniziale  $\mathbf{x}^{(0)}$ . Potrebbe succedere che si abbia convergenza per particolari  $\mathbf{x}^{(0)}$ , ma la convergenza non è garantita per ogni  $\mathbf{x}^{(0)}$ . Bi-CGStab invece converge in un numero di iterazioni <= alla dimensione del sistema (qui 5 iterazioni).