

Método interativo de Jacobi

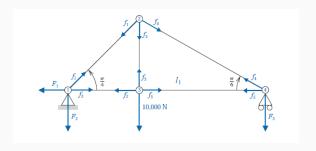
solução de sistemas lineares

Israel P. Siqueira September 6, 2016

Instituto de Física Universidade de Brasília

Introdução

Motivação



①
$$-F_1 + \frac{\sqrt{2}}{2}f_1 + f_2 = 0$$
②
$$-\frac{\sqrt{2}}{2}f_1 + \frac{\sqrt{3}}{2}f_4 = 0$$

$$-f_2 + f_5 = 0$$
④
$$-\frac{\sqrt{3}}{2}f_4 - f_5 = 0$$

$$-\frac{\sqrt{3}}{2}f_4 - F_3 = 0$$

$$\frac{1}{2}f_4 - F_3 = 0$$

1

Sistemas Lineares

Sistemas lineares podem ser escritos na forma:

$$\begin{cases} 3x_1 + 5x_2 + x_3 = 0 \\ 7x_1 - 2x_2 + 4x_3 = 0 \\ 6x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 0 \end{cases}$$

Solução de Sistemas Lineares

Existem diversas formas de resolver um Sistema, entre elas podemos destacar:

- Substituição
- · Eleminação Gaussiana
- · Método de Jacobi
- · Gauss-Seidel

Método de Jacobi

Método de Jacobi

O Método de Jacobi é baseado no método iterativo de ponto fixo para solução de raizes de equações, consiste em escrever um sistema *n x n* de equações na forma matricial:

$$A\mathbf{x} = c$$

e começar com um vetor $x_{(0)}$ e através de aproximações sucessivas o vetor $x_{(n)}$ irá convergir para a solução do problema.

4

Método de Jacobi

Primeiramente reescrevemos a matriz da forma:

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

para encontrar ${\bf x}$ basta chutar o vetor inicial e resolver para cada equação separadamente.

Exemplo

Exemplo

Pegamos o sistema dado por:

$$\begin{cases} 10x_1 - x_2 = 6 \\ -x_1 + 11x_2 = 25 \end{cases}$$

E reescrevemos de acordo com a equação (1) para obter:

$$\begin{cases} X_1 = \frac{X_2}{10} + \frac{3}{5} \\ X_2 = \frac{X_1}{11} + \frac{25}{11} \end{cases}$$

fazendo $x_{(0)}=(0,0)$ obtemos que $x_1=\frac{3}{5}$ e $x_2=\frac{25}{11}$ fazemos agora $x_{(1)}=\left(\frac{3}{5},\frac{25}{11}\right)$ e assim sucessivamente até obter a precisão desejada.

6

Gauss-Seidel

O algoritimo de Gauss-Seidel é muito similar ao algoritimo de Jacobi, tem sua convergência acelerada por usar a solução de x_i nos calculos de x_{i+1}

References I

Burden, R.L. and Faires J.D, Numerical Analysis