

## Repaso métodos iterativos: $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$

Queremos resolver  $Ax = b$  con  $A$  invertible.

Ya vimos métodos directos proponiendo descomposiciones LU, Cholsky, etc.

Veremos ahora métodos iterativos.

Escribamos  $A = L + D + U$

$L$  triang inf con 0's en la diagonal

$D$  diagonal

$U$  triang sup con 0's en la diagonal.

En  $3 \times 3$  por ejemplo

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ a_{21} & 0 & 0 \\ a_{31} & a_{32} & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & 0 \\ 0 & a_{22} & 0 \\ 0 & 0 & a_{33} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & a_{12} & a_{13} \\ 0 & 0 & a_{23} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

## Jacobi:

Suponemos  $D$  invertible - Resolver

$Ax=b$  es equivalente a resolver

$(L+D+U)x=b$  que equivale a resolver

$Dx = -(L+U)x + b$  que equivale a

$$x = -D^{-1}(L+U)x + D^{-1}b$$

Es decir, resolver  $Ax=b$  equivale a encontrar  $x$ :  $x = \underbrace{-D^{-1}(L+U)}_{\text{a esta matriz la llamamos } M_J} x + D^{-1}b$

## Gauss-Seidel:

Suponemos  $L+D$  invertible, resolver

$(L+D+U)x=b$  equivale a

$(L+D)x = -Ux + b$  que equivale a

$$x = \underbrace{- (L+D)^{-1} U}_{\text{a esta matriz}} x + (L+D)^{-1} b$$

a esta matriz  
le llamamos  $MGS$

En general, dada una descomposición

$$A = M + N \text{ con } M \text{ invertible}$$

$$Ax = b \Leftrightarrow (M+N)x = b$$

$$\Leftrightarrow Mx + Nx = b$$

$$\Leftrightarrow Mx = -Nx + b$$

$$\Leftrightarrow x = -M^{-1}Nx + M^{-1}b$$

En caso caso proponemos resolver  
algo de la forma

$$x = Bx + c, \quad \text{con } B = -M^{-1}N \\ c = M^{-1}b$$

Dado  $x_0 \in \mathbb{R}^n$ , construimos la sucesión

$$x_1 = B x_0 + c$$

$$x_2 = B x_1 + c$$

$\vdots$

$$x_{k+1} = B x_k + c \quad (\textcircled{x})$$

Si pudiéramos probar que  $\{x_k\}_{k \geq 0}$

es una sucesión convergente  $x_k \rightarrow x^*$

tomando límite a ambos lados de la iteración  $(\textcircled{x})$  tendremos

$$x^* = B x^* + c \quad \text{con lo cual}$$

$x^* \rightsquigarrow$  la solución buscada de  $Ax = b$   
(siendo  $A$  invertible).

La pregunta ahora es: ¿qué debe

satisfacer  $B$  para que  $\{x_k\}_{k \geq 0}$  sea convergente?

Veamos eso:

$$x_k \rightarrow x^* \Leftrightarrow x_k - x^* \rightarrow 0.$$

llamamos  $e_k = x_k - x^*$

$$e_0 = x_0 - x^*$$

$$\begin{aligned} e_1 &= x_1 - x^* = B x_0 + c - (B x^* + c) \\ &= B (x_0 - x^*) = B e_0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} e_2 &= x_2 - x^* = B x_1 + c - (B x^* + c) \\ &= B (x_1 - x^*) = B^2 e_0 \end{aligned}$$

...

$$e_k = B^k e_0, \text{ y queremos } e_k \rightarrow 0.$$

Vamos a querer  $B^k \rightarrow 0$ .

Queremos entonces caracterizar qué matrices  $B$  tienen esta propiedad

Proposición:  $B^k \rightarrow 0$  n.º solo si  $\rho(B) < 1$

donde  $\rho(B) = \max_{i=1 \dots n} |d_i|$  con  $d_1, \dots, d_n$  autovalores de  $B$ .

Esta prop. sale de lo siguiente:

- 1.º  $\rho(B) \leq \|B\|$  para toda norma
- 2.º  $\forall \varepsilon > 0$ , existe una norma:

$$\rho(B) \leq \|B\| \leq \rho(B) + \varepsilon.$$

1. nos dice que si existe alguna norma  $\|\cdot\|$  tal que  $\|B\| < 1 \Rightarrow \rho(B) < 1$
2. nos dice que si  $\rho(B) < 1 \Rightarrow$  existe alguna norma:  $\|B\| < 1$ .

En general para calcular  $f(B)$

con  $B = -M^{-1}N$  podemos:

- calcular autovalores de  $B$
- usar que

$$\begin{aligned}\det(\lambda I - B) &= \det(\lambda I + M^{-1}N) = \det(M^{-1}(\lambda M + N)) \\ &= \det(M^{-1}) \cdot \det(\lambda M + N)\end{aligned}$$

luego  $\lambda$  es autovalor de  $B$  si y

solo si  $\det(\lambda M + N) = 0$ .

Algunos resultados sobre  $M_J$  y  $M_{GS}$ .

Def:  $A$  se dice estrictamente diagonal dominante si  $|a_{ii}| > \sum_{j \neq i} |a_{ij}| \quad \forall i$

Teo: Si  $A$  es est. diag dom  $\Rightarrow$

$$\rho(M_J) < 1 \text{ y } \rho(M_{GS}) < 1.$$

Es decir, ambos métodos iterativos convergen.

Teo: Si  $A$  es simétrica y definida positiva entonces GS converge ( $\rho(M_{GS}) < 1$ ) pero J puede no converger.



OBS: •) Existen matrices  $A$  para las cuales  $J$  converge y GS no.

•) Existen matrices  $A$  para las cuales no convergen  $J$  ni GS.

•) En  $\mathbb{R}^2$ ,  $A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$

$$M_J = -D^{-1}(L+U) = \begin{pmatrix} 0 & -a_{12}/a_{11} \\ -a_{21}/a_{22} & 0 \end{pmatrix}$$

$$\chi_{M_J}(d) = d^2 - \frac{a_{12} a_{21}}{a_{11} a_{22}}$$

$$d \text{ autovale} \Rightarrow d^2 = \frac{a_{12} a_{21}}{a_{11} a_{22}}$$

$$\Rightarrow |d| = \sqrt{\left| \frac{a_{12} a_{21}}{a_{11} a_{22}} \right|}$$

$$\Rightarrow \rho(M_J) = \sqrt{\left| \frac{a_{12} a_{21}}{a_{11} a_{22}} \right|}$$

$$M_{GS} = -(D+L)^{-1}U = \begin{pmatrix} 0 & -a_{12}/a_{11} \\ 0 & \frac{a_{12} a_{21}}{a_{11} a_{22}} \end{pmatrix}$$

$$\chi_{M_{GS}}(d) = d \left( d - \frac{a_{12} a_{21}}{a_{11} a_{22}} \right)$$

autoralos con  $d=0$   $d = \frac{a_{12}a_{21}}{a_{11}a_{22}}$

$$\rho(M_{GS}) = \left| \frac{a_{12}a_{21}}{a_{11}a_{22}} \right|$$

$$\Rightarrow \rho(M_{GS}) = [\rho(M_J)]^2$$

Con lo cual GS converge si y solo si J converge.

Entonces si  $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$  es sim y def positiva convergen ambos métodos.

Teo: Si  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  es tridiagonal

$$\rho(B_{GS}) = (\rho(B_J))^2$$

Teo: Si  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  es simétrica y

def positiva  $\Rightarrow$  GS es convergente.

Ej de parcial:

$$\text{Sea } A = \begin{pmatrix} 1 & -c & 1/2 \\ c & 1 & c/2 \\ 4c & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

a) Decidir para qué valores de  $c$  el método de GS resulta convergente para todo vector inicial  $x_0$ .

$$M_{GS} = -(D+L)^{-1}U$$

$$= - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ c & 1 & 0 \\ 4c & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 0 & -c & 1/2 \\ 0 & 0 & c/2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -c & 1 & 0 \\ -4c & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -c & 1/2 \\ 0 & 0 & c/2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= - \begin{pmatrix} 0 & -c & 1/2 \\ 0 & c^2 & 0 \\ 0 & 4c^2 & -2c \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & c & -1/2 \\ 0 & -c^2 & 0 \\ 0 & -4c^2 & 2c \end{pmatrix}$$

$$\chi_{M_{GS}}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} \lambda & -c & 1/2 \\ 0 & \lambda + c^2 & 0 \\ 0 & 4c^2 & \lambda - 2c \end{pmatrix}$$

$$= \lambda \left( (\lambda + c^2)(\lambda - 2c) \right)$$

$$\text{Autovalors} = \{0, -c^2, 2c\}$$

$$\rho(\chi_{M_{GS}}) = \max \{c^2, |2c|\}$$

$$\text{Debe ser } c^2 < 1 \text{ y } |2c| < 1$$

$$|c| < 1 \text{ y } |c| < 1/2$$

Nota:

$$\max \{a, b\} \leq k \Leftrightarrow a \leq k \text{ y } b \leq k$$

$$b) \text{ Para } c = 1/3 \quad \rho(\chi_{M_{GS}}) = 2/3$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1/3 & 1/2 \\ 1/3 & 1 & 1/6 \\ 4/3 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$M_J = - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1/3 & 1/2 \\ 1/3 & 0 & 1/6 \\ 4/3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 1/3 & -1/2 \\ -1/3 & 0 & -1/6 \\ -4/3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\chi_{M_J}(\lambda) = \det \begin{pmatrix} \lambda & -1/3 & 1/2 \\ 1/3 & \lambda & 1/6 \\ 4/3 & 0 & \lambda \end{pmatrix}$$

$$= \lambda \cdot \left( \lambda^2 + \frac{1}{9} \right) + \frac{4}{3} \left( -\frac{1}{18} - \frac{\lambda}{2} \right)$$

$$= \lambda \left( \lambda^2 + \frac{1}{9} \right) - \frac{2}{3} \left( \frac{1}{9} + \lambda \right)$$

$$= \lambda^3 + \frac{1}{9}\lambda - \frac{2}{3}\lambda - \frac{2}{27} \quad \frac{1}{9} - \frac{6}{9}$$

$$= \lambda^3 - \frac{5}{9}\lambda - \frac{2}{27}$$

$$27\lambda^3 - 15\lambda - 2 = 0$$

$$(3\lambda)^3 - 5(3\lambda) - 2 = 0$$

$$\mu^3 - 5\mu - 2 = 0$$

$$\mu = -2 \Rightarrow \text{real}$$

$$\begin{array}{r|rrrr} & 1 & 0 & -5 & -2 \\ -2 & & -2 & 4 & 2 \\ \hline & 1 & -2 & -1 & 0 \end{array}$$

$$\mu^3 - 2\mu - 1 = 0$$

$$\frac{2 \pm \sqrt{4+4}}{2}$$

$$= 1 \pm \sqrt{2}$$

$$3\lambda = -2$$

$$3\lambda = 1 \pm \sqrt{2}$$

$$\lambda = -\frac{2}{3}, \quad \lambda = \frac{1+\sqrt{2}}{3}, \quad \lambda = \frac{1-\sqrt{2}}{3}$$

$$P(M_J) = \frac{1+\sqrt{2}}{3} < 1$$

$$P(M_J) > P(M_{GS})$$

$$2) \quad A = \begin{pmatrix} 3/2 & -1/2 & 0 \\ -1/2 & 0 & -1/2 \\ 0 & 3/2 & 3/2 \end{pmatrix}$$

$$Ax = b$$

$\Rightarrow D$  invertible

$$x = -D^{-1}(L+U)x + D^{-1}b$$

$$M_J = -D^{-1}(L+U)$$

En este caso vemos que  $D = \begin{pmatrix} 3/2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3/2 \end{pmatrix}$   
( $\det D = 0$ )

es no invertible  $\Rightarrow$  no se puede aplicar el método.

$$y \quad M_{GS} = -(D+L)^{-1} \cdot U$$

con  $D+L = \begin{pmatrix} 3/2 & 0 & 0 \\ -1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 3/2 & 3/2 \end{pmatrix}$

que tampoco es invertible  $\Rightarrow$  no se puede aplicar el método.

$$b) \quad x_{k+1} = (I - A)x_k + b$$

$$\text{Si } x_k \rightarrow x^* \Rightarrow x^* = (I - A)x^* + b$$

$$\Leftrightarrow x^* = x^* - Ax^* + b \Leftrightarrow Ax^* = b.$$

$$c) \quad M = I - A = \begin{pmatrix} 1-3/2 & 1/2 & 0 \\ 1/2 & 1 & 1/2 \\ 0 & -3/2 & 1-3/2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow M = \begin{pmatrix} -1/2 & 1/2 & 0 \\ 1/2 & 1 & 1/2 \\ 0 & -3/2 & -1/2 \end{pmatrix}$$

$$|\lambda I - M| = \begin{vmatrix} \lambda + 1/2 & -1/2 & 0 \\ -1/2 & \lambda - 1 & -1/2 \\ 0 & 3/2 & \lambda + 1/2 \end{vmatrix}$$

$$= \left(\lambda + \frac{1}{2}\right) \left[ (\lambda - 1) \left(\lambda + \frac{1}{2}\right) + \frac{3}{4} \right]$$

$$+ \frac{1}{2} \left( -\frac{1}{2} \left( \lambda + \frac{1}{2} \right) \right)$$

$$= \left(\lambda + \frac{1}{2}\right) \left[ \lambda^2 - \frac{1}{2}\lambda - \frac{1}{2} + \frac{3}{4} - \frac{1}{4} \right]$$

$$= \left(\lambda + \frac{1}{2}\right) \left[ \lambda^2 - \frac{1}{2} \right] = \lambda \left(\lambda + \frac{1}{2}\right) \left(\lambda - \frac{1}{2}\right)$$



$$\Rightarrow \rho(M) = \frac{1}{2} \Rightarrow \text{converge.}$$

$$3) \text{ Sea } \alpha \in \mathbb{R} - \{0\} \text{ y } A = \begin{pmatrix} \alpha & 0 & 1 \\ 1 & \alpha & 0 \\ 0 & 1 & \alpha \end{pmatrix}$$

Se quiere resolver

$$Ax = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

a) Hallar  $\alpha \neq 0$ : GS converge.

$$M_{GS} = -(D+L)^{-1}U$$

$$= - \begin{pmatrix} \alpha & 0 & 0 \\ 1 & \alpha & 0 \\ 0 & 1 & \alpha \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\stackrel{\text{Inversa}}{\circledast} = - \begin{pmatrix} 1/\alpha & 0 & 0 \\ -1/\alpha^2 & 1/\alpha & 0 \\ 1/\alpha^3 & -1/\alpha^2 & 1/\alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\circledast \left( \begin{array}{ccc|ccc} \alpha & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & \alpha & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \alpha & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/\alpha & 0 & 0 \\ 0 & \alpha & 0 & -1/\alpha^2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & \alpha & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\sim \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/\alpha & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \alpha & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -\alpha^2 & -1/\alpha & 1 & -\alpha \end{array} \right) \sim \left( \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1/\alpha & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1/\alpha^2 & 1/\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1/\alpha^3 & -1/\alpha^2 & 1/\alpha \end{array} \right)$$

$$= - \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1/\alpha \\ 0 & 0 & -1/\alpha^2 \\ 0 & 0 & 1/\alpha^3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1/\alpha \\ 0 & 0 & 1/\alpha^2 \\ 0 & 0 & -1/\alpha^3 \end{pmatrix}$$

$$\det (dF - M_{GS}) = \det \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 1/\alpha \\ 0 & \lambda & -1/\alpha^2 \\ 0 & 0 & \lambda + 1/\alpha^3 \end{pmatrix}$$

$$= \lambda \cdot \left[ \lambda \left( \lambda + \frac{1}{\alpha^3} \right) \right] = 0 \Rightarrow \lambda = 0 \text{ or } \lambda = -\frac{1}{\alpha^3}$$

$$\rho(M_{GS}) = \left| -\frac{1}{\alpha^3} \right| = \frac{1}{|\alpha|^3} < 1 \Leftrightarrow |\alpha| > 1$$

GS converge para todo dato inicial  
si  $|\alpha| > 1$ .

$$b) M_g = -D^{-1} (L+U)$$

$$= - \begin{pmatrix} 1/\alpha & & \\ & 1/\alpha & \\ & & 1/\alpha \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= - \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1/\alpha \\ 1/\alpha & 0 & 0 \\ 0 & 1/\alpha & 0 \end{pmatrix}$$

$$\det (\lambda I - M_J) = \det \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 1/\alpha \\ 1/\alpha & \lambda & 0 \\ 0 & 1/\alpha & \lambda \end{pmatrix}$$

$$= \lambda \cdot \lambda^2 + \frac{1}{\alpha} \cdot \frac{1}{\alpha^2} = \lambda^3 + \frac{1}{\alpha^3} = 0$$

$$\Leftrightarrow \lambda = -\frac{1}{\alpha} \quad \rho(M_J) = \left| -\frac{1}{\alpha} \right| = \frac{1}{|\alpha|} < 1$$

$$\Leftrightarrow |\alpha| > 1.$$

$$\text{Si } |\alpha| > 1 \Rightarrow |\alpha|^3 > |\alpha|$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{|\alpha^3|} < \frac{1}{|\alpha|} \Rightarrow \text{conviene GS.}$$