Calcolo soluzioni di un sistema lineare con metodo iterativo di Jacobi.

```
x = Jacobi(A,b);
x = Jacobi(A,b, TOL);
x = Jacobi(A,b,TOL,MAXITER);
[x, niter] = Jacobi(A,b,TOL,MAXITER);
[x, niter, resrel] = Jacobi(A,b,TOL,MAXITER);
```

Argomenti di input

A - Matrice dei coefficienti

Matrice dei coefficienti del sistema Ax = b. Il numero di righe di A dev'essere uguale al numero di elementi di b. A deve essere di tipo sparse.

Tipo: sparse | double

b - Array dei termini noti

Array dei termini noti del sistema Ax = b. Può essere inserito sia come vettore riga, sia come vettore colonna.

Tipo: single | double

TOL - Tolleranza richiesta

Il parametro facoltativo TOL è del tipo 10^{-t} dove t è il numero di cifre esatte richieste dall'utente. Se non specificato viene impostata la tolleranza di default 10^{-6} .

Esempio: 10^(-12)

Tipo: single | double

MAXITER - Numero massimo di iterazioni

Il parametro facoltativo MAXITER indica il numero massimo di iterazioni, se omesso viene impostato al valore di default 500.

Esempio: 20

Tipo: single | double

Argomenti di output

x - Array delle soluzioni

x è il vettore contenente le n soluzioni del sistema Ax = b.

Tipo: single | double

niter - Numero di iterazioni

niter è il numero di iterazioni eseguite per calcolare la soluzione x.

Tipo: single | double

resrel - Residuo relativo

resrel è il residuo relativo calcolato utilizzando la formula $\frac{||b-A*x||}{||b||}$.

Tipo: single | double

Algoritmo

Per la risoluzione di un sistema lineare Ax = b, con A matrice di tipo *sparse*, l'algoritmo implementa il metodo iterativo di Jacobi.

Correlati

bicg

```
function [x, niter, resrel] = Jacobi(A, b, TOL, MAXITER)

narginchk(2,4);

% controlla ingressi vuoti
if(isempty(A) || isempty(b))
    error("Matrice A o vettore b vuoti.");
end

% controlla se la matrice A è di tipo sparse
if(issparse(A)==0)
    error("La matrice A non è tipo sparse.");
end

[n,m] = size(A);
```

```
% controlla se A è una matrice quadrata.
if(m\sim=n)
   error("Matrice A non quadrata.");
end
if(nnz(diag(A)) ~= n)
    error("La matrice A ha elementi nulli sulla diagonale. Riordinare la matrice e rieseguire i
end
% controlla se b è un vettore.
if(~isvector(b) || isscalar(b) || isa(b,'cell') || isa(b,'table') || isa(b,'struct'))
    error("b non è un vettore.");
% controlla se b è un vettore numeric
if(~isnumeric(b))
    error("Il vettore b non è vettore numerico.");
end
I=length(b);
% controlla la lunghezza di b.
if(I\sim=n)
    error("Il vettore dei termini noti non rispetta le dimensioni di A.");
end
% controlli parametri facoltativi
if(nargin == 2)
    TOL = 10^{(-6)};
    MAXITER = 500;
elseif(nargin == 3)
    MAXITER = 500;
    if ( (isnumeric(TOL) == 0) || (isreal(TOL) == 0) || (all(isfinite(TOL)) == 0) || (length(TOL))
        TOL = 10^{-6};
        warning("TOL scorretto. Impostato a 10^(-6)");
    end
elseif(nargin == 4)
    if ( (isnumeric(TOL) == 0) || (isreal(TOL) == 0) || (all(isfinite(TOL)) == 0) || (length(TOL))
        TOL = 10^{(-6)};
        warning("TOL scorretto. Impostato a 10^(-6)");
    end
    % controllo che MAXITER sia reale e finito
    if ( (isnumeric(MAXITER) == 0) || (isreal(MAXITER) == 0) || (all(isfinite(MAXITER)) == 0)
        MAXITER = 500;
        warning("Numero massimo di iterazioni scorretto. Impostato a 500.");
    end
```

```
MAXITER = floor(MAXITER);
end
x0 = zeros(n,1);
niter = 0;
c = (b./diag(A));
B = (-1./diag(A)')'.*(A-diag(diag(A)));
x = B*x0 + c;
TOLR = max(TOL*norm(x, "inf"), realmin);
while(norm(x - x0,"inf") >= TOLR && niter < MAXITER )</pre>
    x0 = x;
    x = B*x0 + c;
    TOLR = max(TOL*norm(x, "inf"), realmin);
    niter = niter + 1;
end
if(niter == MAXITER)
    warning("Attenzione! È stato raggiunto il numero massimo di iterazioni. Il risultato potrel
end
resrel = norm(b-A*x,"inf")/norm(b,"inf");
end
```