

Se considera resolver un sistema $Ax = b$ con $a_{ii} \neq 0$, para $i = 1, \dots, n$.

Sea $x^{(0)} = (x_1^{(0)}, \dots, x_n^{(0)})^t$ arbitrario y escribamos la matriz A en la forma

$$A = D - E - F,$$

donde $D = \text{diag}(A)$, $-E$ es la matriz triangular inferior de A y $-F$ es la matriz triangular superior de A :

$$A = \begin{pmatrix} \ddots & & -F \\ & D & \\ -E & & \ddots \end{pmatrix}$$

El **método de Jacobi** corresponde al esquema iterativo general con

$$N := D \quad \text{y} \quad P := E + F.$$

Algoritmo de Jacobi:

Dado el vector inicial $x^{(0)}$,
para $k = 1, 2, \dots$ resolver:
| $Dx^{(k)} = (E + F)x^{(k-1)} + b$,
hasta que se satisfaga un criterio de detención.

El **método de Gauss-Seidel** corresponde al esquema iterativo general con

$$N := D - E \quad \text{y} \quad P := F.$$

La matriz de iteración es entonces $M = (D - E)^{-1}F$.

Algoritmo de Gauss-Seidel:

Dado el vector inicial $x^{(0)}$,
para $k = 1, 2, \dots$, resolver:
| $(D - E)x^{(k)} = Fx^{(k-1)} + b$,
hasta que se satisfaga un criterio de detención.