## Resolució de sistemes d'equacions lineals pel mètode *iteratiu* de Gauß-Seidel

#### El sistema d'equacions:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1N}x_N = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2N}x_N = b_2 \\ & \dots \\ a_{N1}x_1 + a_{N2}x_2 + \dots + a_{NN}x_N = b_N \end{cases}$$

## Resolució de sistemes d'equacions lineals pel mètode *iteratiu* de Gauss–Seidel

### El sistema d'equacions:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1N}x_N = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2N}x_N = b_2 \\ & \dots \\ a_{N1}x_1 + a_{N2}x_2 + \dots + a_{NN}x_N = b_N \end{cases}$$

# Resolució de sistemes d'equacions lineals pel mètode *iteratiu* de Gauss–Seidel

#### En la forma matricial:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1N} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2N} \\ & & \dots & & \\ a_{N1} & a_{N2} & \dots & a_{NN} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \dots \\ b_N \end{pmatrix}$$

$$Ax = b$$

$$Ax = b$$

Separem la matriu A en dues matrius triangulars S + Y:

- S és triangular superior
- Y és triangular *inferior*

$$egin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1N} \\ 0 & a_{22} & \dots & a_{2N} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & a_{NN} \end{pmatrix} + egin{pmatrix} 0 & 0 & \dots & 0 \\ a_{21} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{N1} & a_{N2} & \dots & 0 \end{pmatrix}$$
 $\mathbf{S} \qquad \qquad + \qquad \mathbf{Y}$ 

$$Ax = b$$

$$(S + Y)x = b$$

$$Sx = b - Yx = b'$$

Utilitzant l'última equació, construïm un procés iteratiu:

- Fem una aproximació inicial  $\mathbf{x_0}$  (pot ser vector zero)
- Calculem el vector  $\mathbf{b'} = \mathbf{b} \mathbf{Y}\mathbf{x_0}$ :

$$b_{i}' = b_{i} - (\mathbf{Y}\mathbf{x}^{[0]})_{i} = b_{i} - \sum_{j=1}^{N} Y_{ij} x_{j}^{[0]}$$
$$= b_{i} - \sum_{j=1}^{N} a_{ij} x_{j}^{[0]}$$

Resoldrem Sx = b'

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1N} \\ 0 & a_{22} & \dots & a_{2N} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & a_{NN} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_N \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b'_1 \\ b'_2 \\ \vdots \\ b'_N \end{pmatrix}$$

Per substitució cap endarrere:

$$x_N^{[1]} = b_N' / a_{NN} = \frac{1}{a_{NN}} \left( b_N - \sum_{j=1}^{N-1} a_{Nj} x_j^{[0]} \right)$$

$$x_i^{[1]} = \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i' - \sum_{j=i+1}^{N} a_{ij} x_j^{[1]} \right) = \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{[0]} - \sum_{j=i+1}^{N} a_{ij} x_j^{[1]} \right)$$

### L'algorisme general per usar a l'ordinador:

- Assignem  $\vec{x}^{\text{vell}} = 0$  o qualsevol altre vector
- $\rightarrow$  Calculem  $\vec{x}^{\text{nou}}$  a partir de  $\vec{x}^{\text{vell}}$  segons les fórmules:

$$x_i^{\text{nou}} = \frac{1}{a_{ii}} \left( b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{\text{vell}} - \sum_{j=i+1}^{N} a_{ij} x_j^{\text{nou}} \right) \quad \text{do i} = N, 1, -1$$

• Fem iteracions fins que  $\|\vec{x}^{\text{vell}} - \vec{x}^{\text{nou}}\| \le \varepsilon$ ,

reassignant  $\vec{x}^{\text{nou}} = \vec{x}^{\text{vell}}$