

\* METODI ITERATIVI PER SISTEMI LINEARI \*

dati:  $H \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $c \in \mathbb{R}^n$ ,  $\gamma \in \mathbb{R}^n$

- $x_0 = \gamma$

- per  $k=1,2,\dots$  ripeti:  $x_k = Hx_{k-1} + c$

uscita: quando un opportuno criterio di arresto è verificato,  $x_k$ .

Obs: È il m. it. ad un pto. def. della funzione

$h: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  t.c.  $h(x) = Hx + c$ . Questa  $f$

è CONTINUA e q.d.: SE la successione generata dal m. it. è convergente a  $v \in \mathbb{R}^n$ ,  $v$

è PUNTO UNITO di  $h$ , ovvero:  $v = Hv + c$ .

Il m. it. def. da  $H$  e  $c$  approssima le soluzioni del sistema:  $(I-H)x = c$

- Se si vuole appross. la soluz. del sistema  $Ax = b$ , occorre che i sist.  $Ax = b$  e  $(I-H)x = c$  siano EQUIVALENTI. In part.:  $\det(I-H) \neq 0$ .

- Per ottenere le soluz, occorre trovare successi CONVERGENTI ovvero, note  $H$  e  $c$ , valori iniziali  $\gamma$  che garantiscono la convergenza.

Es.  $A = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$ ,  $b = 0$  ;

$H = I - A = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$ ,  $c = b$  }  $\left. \begin{array}{l} \text{I sistemi} \\ Ax = b \text{ e} \\ (I - H)x = c \end{array} \right\}$  sono equiv!

- Scelto  $\gamma = \begin{pmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ , si ha:

$$x_0 = \gamma, \quad x_1 = Hx_0 + c = H\gamma, \quad x_2 = Hx_1 + c = H^2\gamma$$

$$\dots \quad x_k = H^k \gamma = \begin{bmatrix} \frac{1}{2^k} & 0 \\ 0 & 2^k \end{bmatrix} \gamma = \begin{bmatrix} \gamma_1 / 2^k \\ 2^k \gamma_2 \end{bmatrix}$$

- la successi  $x_k$  è convergenti  $\Leftrightarrow \gamma_2 = 0$

e, in tal caso, il lim è la soluz...

→ la successi converge solo per  $\gamma$  particolari!

Es:  $A = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ ,  $b = 0$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

•  $A = 2I + J$ ,  $(2I + J)x = b \sim 2x = -Jx + b$

$\sim x = -\frac{1}{2}Jx + \frac{1}{2}b \Rightarrow H = \begin{pmatrix} 0 & -1/2 \\ -1/2 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $c = \frac{1}{2}b$

•  $H$  è diagonalizzabile:  $H = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}^{-1}$

• scelto  $\gamma = \begin{pmatrix} \gamma_1 \\ \gamma_2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ , e'

$$x_k = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{2^k} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2^k} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}^{-1} \gamma$$

e  $\forall \gamma_1, \gamma_2$  si ha  $\lim_{k \rightarrow \infty} x_k = 0$ .

ovvero: la successione converge per ogni  $\gamma$ !

def (Metodo convergente):  $\exists$  il m it def da  
 $H \in \mathbb{R}^{n \times n}$  e  $c \in \mathbb{R}^n$  è CONVERGENTE se  
 $\forall x \in \mathbb{R}^n$  la success  $x_k$  generata dal m  
è convergente  $\Leftrightarrow \lim_{k \rightarrow \infty} x_k$  è indep da  $x$

Om: confronto con il caso NON LINEARE:

in tal caso la situazione buona usuale è  
quella di CONVERGENZA LOCALE...

TEO: Il m. it def da  $H \in \mathbb{R}^{n \times n}$  e  $c \in \mathbb{R}^n$   
è convergente  $\Leftrightarrow \rho(H) < 1$ .

RAGGIO SPETTRALE di  $H$

$$= \max \{ |\lambda|, \lambda \in \sigma(H) \}$$

SPETTRO di  $H$

$$= \{ \lambda \in \mathbb{C} \text{ t.c. } \det(H - \lambda I) = 0 \}$$