

Cálculo Numérico

Um Livro Colaborativo

23 de agosto de 2016



Organizadores

Dagoberto Adriano Rizzotto Justo - UFRGS

Esequia Sauter - UFRGS

Fabio Souto de Azevedo - UFRGS

Leonardo Fernandes Guidi - UFRGS

Matheus Correia dos Santos - UFRGS

Pedro Henrique de Almeida Konzen - UFRGS

Licença

Este trabalho está licenciado sob a Licença Creative Commons Atribuição-CompartilhaIgual 3.0 Não Adaptada. Para ver uma cópia desta licença, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/> ou envie uma carta para Creative Commons, PO Box 1866, Mountain View, CA 94042, USA.

Nota dos organizadores

Este livro vem sendo construído de forma colaborativa desde 2011. Nosso intuito é melhorá-lo, expandi-lo e adaptá-lo às necessidades de um curso de cálculo numérico em nível de graduação.

Caso queira colaborar, tenha encontrado erros, tenha sugestões ou reclamações, entre em contato conosco pelo endereço de e-mail:

`livro_colaborativo@googlegroups.com`

Alternativamente, abra um chamado no repositório GitHub do projeto:

`https://github.com/livroscolaborativos/CalculoNumerico`

Prefácio

Este livro busca abordar os tópicos de um curso de introdução ao cálculo numérico moderno oferecido a estudantes de matemática, física, engenharias e outros. A ênfase é colocada na formulação de problemas, implementação em computador da resolução e interpretação de resultados. Pressupõe-se que o estudante domine conhecimentos e habilidades típicas desenvolvidas em cursos de graduação de cálculo, álgebra linear e equações diferenciais. Conhecimentos prévios em linguagem de computadores é fortemente recomendável, embora apenas técnicas elementares de programação sejam realmente necessárias.

Ao longo do livro, fazemos ênfase na utilização do **software** livre **Scilab** para a implementação dos métodos numéricos abordados. Recomendamos que o leitor tenha à sua disposição um computador com o **Scilab** instalado. Não é necessário estar familiarizado com a linguagem **Scilab**, mas recomendamos a leitura do Apêndice A, no qual apresentamos uma rápida introdução a este pacote computacional. Alternativamente, existem algumas soluções em nuvem que fornecem acesso ao Scilab via internet. Por exemplo, a plataforma virtual rollApp (<https://www.rollapp.com/app/scilab>).

Capítulo 1

Introdução

Cálculo numérico é a disciplina que estuda as técnicas para a solução aproximada de problemas matemáticos. Estas técnicas são de natureza analítica e computacional. As principais preocupações normalmente envolvem exatidão e performance.

Aliado ao aumento contínuo da capacidade de computação disponível, o desenvolvimento de métodos numéricos tornou a simulação computacional de modelos matemáticos uma prática usual nas mais diversas áreas científicas e tecnológicas. As então chamadas simulações numéricas são constituídas de um arranjo de vários esquemas numéricos dedicados a resolver problemas específicos como, por exemplo: resolver equações algébricas, resolver sistemas lineares, interpolar e ajustar pontos, calcular derivadas e integrais, resolver equações diferenciais ordinárias, etc.. Neste livro, abordamos o desenvolvimento, a implementação, utilização e aspectos teóricos de métodos numéricos para a resolução desses problemas.

Os problemas que discutiremos não formam apenas um conjunto de métodos fundamentais, mas são, também, problemas de interesse na engenharia e na matemática aplicada. A necessidade de aplicar aproximações numéricas decorre do fato de que esses problemas podem se mostrar intratáveis se dispomos apenas de meios puramente analíticos, como aqueles estudados nos cursos de cálculo e álgebra linear. Por exemplo, o teorema de Abel-Ruffini nos garante que não existe uma fórmula algébrica, isto é, envolvendo apenas operações aritméticas e radicais, para calcular as raízes de uma equação polinomial de qualquer grau, mas apenas casos particulares:

- Simplesmente isolar a incógnita para encontrar a raiz de uma equação do primeiro grau;
- Fórmula de Bhaskara para encontrar raízes de uma equação do segundo grau;
- Fórmula de Cardano para encontrar raízes de uma equação do terceiro grau;

- Existe expressão para equações de quarto grau;
- Casos simplificados de equações de grau maior que 4 onde alguns coeficientes são nulos também podem ser resolvidos.

Equações não polinomiais podem ser ainda mais complicadas de resolver exatamente, por exemplo:

$$\cos(x) = x \quad \text{e} \quad xe^x = 10$$

Para resolver o problema de valor inicial

$$y' + xy = x,$$

$$y(0) = 2,$$

podemos usar o método de fator integrante e obtemos $y = 1 + e^{-x^2/2}$. Já o cálculo da solução exata para o problema

$$y' + xy = e^{-y},$$

$$y(0) = 2,$$

não é possível.

Da mesma forma, resolvemos a integral

$$\int_1^2 xe^{-x^2} dx$$

pelo método da substituição e obtemos $\frac{1}{2}(e^{-1} - e^{-2})$. Porém a integral

$$\int_1^2 e^{-x^2} dx$$

não pode ser resolvida analiticamente.

A maioria dos modelos de fenômenos reais chegam em problemas matemáticos onde a solução analítica é difícil (ou impossível) de ser encontrada, mesmo quando provamos que ela existe. Nesse curso propomos calcular aproximações numéricas para esses problemas, que apesar de, em geral, serem diferentes da solução exata, mostraremos que elas podem ser bem próximas.

Para entender a construção de aproximações é necessário estudar um pouco como funciona a aritmética de computador e erros de arredondamento. Como computadores, em geral, usam uma base binária para representar números, começaremos falando em mudança de base.

Capítulo 2

Aritmética de máquina

2.1 Sistema de numeração e mudança de base

Usualmente, utilizamos o sistema de numeração decimal para representar números. Esse é um sistema de numeração posicional onde a posição do dígito indica a potência de 10 que o dígito está representando.

Exemplo 2.1.1. O número 293 é decomposto como

$$\begin{aligned} 293 &= 2 \text{ centenas} + 9 \text{ dezenas} + 3 \text{ unidades} \\ &= 2 \cdot 10^2 + 9 \cdot 10^1 + 3 \cdot 10^0. \end{aligned}$$

O sistema de numeração posicional também pode ser usado com outras bases. Vejamos a seguinte definição.

Definição 2.1.1 (Sistema de numeração de base b). *Dado um número natural $b > 1$ e o conjunto de símbolos $\{, -, \mathbf{0}, \mathbf{1}, \mathbf{2}, \dots, \mathbf{b-1}\}^1$, a sequência de símbolos*

$$(d_n d_{n-1} \cdots d_1 d_0, d_{-1} d_{-2} \cdots)_b$$

representa o número positivo

$$d_n \cdot b^n + d_{n-1} \cdot b^{n-1} + \cdots + d_0 \cdot b^0 + d_{-1} \cdot b^{-1} + d_{-2} \cdot b^{-2} + \cdots$$

Para representar números negativos usamos o símbolo $-$ a esquerda do numeral.

Observação 2.1.1 ($b \geq 10$). Para sistemas de numeração com base $b \geq 10$ é usual utilizar as seguintes notações:

¹Para $b > 10$, veja a Observação 2.1.1

- No sistema de numeração decimal ($b = 10$), costumamos representar o número sem os parênteses e o subíndice, ou seja,

$$\pm d_n d_{n-1} \dots d_1 d_0, d_{-1} d_{-2} \dots := \pm (d_n d_{n-1} \dots d_1 d_0, d_{-1} d_{-2} \dots)_{10}$$

- Se $b > 10$, usamos as letras A, B, C, \dots para completar os símbolos: $A = 10$, $B = 11$, $C = 12$, $D = 13$, $E = 14$, $F = 15$.

Exemplo 2.1.2 (Sistema binário). O sistema de numeração em base dois é chamado de binário e os algarismos binários são conhecidos como *bits*, do inglês **binary digits**. Um *bit* pode assumir dois valores distintos: 0 ou 1. Por exemplo:

$$\begin{aligned} x &= (1001,101)_2 \\ &= 1 \cdot 2^3 + 0 \cdot 2^2 + 0 \cdot 2^1 + 1 \cdot 2^0 + 1 \cdot 2^{-1} + 0 \cdot 2^{-2} + 1 \cdot 2^{-3} \\ &= 8 + 0 + 0 + 1 + 0,5 + 0 + 0,125 = 9,625 \end{aligned}$$

Ou seja, $(1001,101)_2$ é igual a 9,625 no sistema decimal.

Exemplo 2.1.3 (Sistema quaternário). No sistema quaternário a base b é igual a 4. Por exemplo:

$$(301,2)_4 = 3 \cdot 4^2 + 0 \cdot 4^1 + 1 \cdot 4^0 + 2 \cdot 4^{-1} = 49,5$$

Exemplo 2.1.4 (Sistema octal). No sistema octal a base é $b = 8$ e utilizamos os símbolos em $\{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7\}$. Por exemplo:

$$\begin{aligned} (1357,24)_8 &= 1 \cdot 8^3 + 3 \cdot 8^2 + 5 \cdot 8^1 + 7 \cdot 8^0 + 2 \cdot 8^{-1} + 4 \cdot 8^{-2} \\ &= 512 + 192 + 40 + 7 + 0,25 + 0,0625 = 751,3125 \end{aligned}$$

Exemplo 2.1.5 (Sistema hexadecimal). O sistema de numeração cuja a base é $b = 16$ é chamado de sistema hexadecimal. O conjunto de símbolos necessários é $S = \{“, ”, -, 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, A, B, C, D, E, F\}$. Convertendo o número $(E2AC)_{16}$ para a base 10 temos

$$\begin{aligned} (E2AC)_{16} &= 14 \cdot 16^3 + 2 \cdot 16^2 + 10 \cdot 16^1 + 12 \cdot 16^0 \\ &= 57344 + 512 + 160 + 12 = 58028 \end{aligned}$$

Exemplo 2.1.6 (Scilab). O Scilab oferece algumas funções para a conversão de números inteiros em dada base para a base decimal. Por exemplo, temos:

```
-->bin2dec('1001')
ans =
    9.
```

```
-->hex2dec('451')
ans =
    1105.
-->oct2dec('157')
ans =
    111.
-->base2dec('BEBA',16)
ans =
    48826.
```

A partir da Definição 2.1.1 acabamos de mostrar vários exemplos de conversão de números de uma sistema de numeração de base b para o sistema decimal. Agora, vamos estudar como fazer o processo inverso. Isto é, dado um número decimal $(X)_{10}$ queremos escrevê-lo em uma outra base b , i.e., queremos obter a seguinte representação:

$$(X)_{10} = (d_n d_{n-1} \cdots d_0 d_{-1} \cdots)_b \\ = d_n \cdot b^n + d_{n-1} \cdot b^{n-1} + \cdots + d_0 \cdot b^0 + d_{-1} \cdot b^{-1} + d_{-2} \cdot b^{-2} + \cdots$$

Separando as partes inteira e fracionária de X , i.e. $X = X^i + X^f$, temos:

$$X^i = d_n \cdot b^n + \cdots + d_{n-1} b^{n-1} + d_1 \cdot b^1 + d_0 \cdot b^0 \quad \text{e} \quad X^f = \frac{d_{-1}}{b^1} + \frac{d_{-2}}{b^2} + \cdots$$

Nosso objetivo é determinar os algarismos $\{d_n, d_{n-1}, \dots\}$.

Primeiramente, vejamos como tratar a parte inteira X^i . Calculando sua divisão por b , temos:

$$\frac{X^i}{b} = \frac{d_0}{b} + d_1 + d_2 b^1 \cdots + d_{n-1} \cdot b^{n-2} + d_n \cdot b^{n-1}.$$

Observe que d_0 é o resto da divisão de X^i por b , pois $d_1 + d_2 b^1 \cdots + d_{n-1} \cdot b^{n-2} + d_n \cdot b^{n-1}$ é inteiro e $\frac{d_0}{b}$ é uma fração (lembramos que $d_0 < b$). Da mesma forma, o resto da divisão de $d_1 + d_2 b^1 \cdots + d_{n-1} \cdot b^{n-2} + d_n \cdot b^{n-1}$ por b é d_1 . Repetimos o processo até encontrar os símbolos d_0, d_1, d_2, \dots .

Exemplo 2.1.7 (Conversão da parte inteira). Vamos escrever o número 125 na base 6. Para tanto, fazemos sucessivas divisões por 6 como segue:

$$125 = 20 \cdot 6 + 5 \quad (125 \text{ dividido por } 6 \text{ é igual a } 20 \text{ e resta } 5) \\ = (3 \cdot 6 + 2) \cdot 6 + 5 = 3 \cdot 6^2 + 2 \cdot 6 + 5,$$

logo $125 = (325)_6$.

Estes cálculos podem ser feitos no **Scilab** com o auxílio das funções **modulo** e **int**. A primeira calcula o resto da divisão entre dois números, enquanto que a segunda retorna a parte inteira de um número dado. No nosso exemplo, temos:

```
-->q = 125, d0 = modulo(q,6)
-->q = int(q/6), d1 = modulo(q,6)
-->q = int(q/6), d2 = modulo(q,6)
```

Verifique!

Exemplo 2.1.8 (Scilab). O Scilab oferece algumas funções para a conversão de números inteiros em dada base para a base decimal. Assim, temos:

```
-->bin2dec('1001')
ans =
    9.
-->hex2dec('451')
ans =
   1105.
-->oct2dec('157')
ans =
    111.
-->base2dec('BEBA',16)
ans =
  48826.
```

Vamos converter a parte fracionária de um número decimal em uma dada base b . Usando a notação $X = X^i + X^f$ para as partes inteira e fracionária, respectivamente, temos:

$$bX^f = d_{-1} + \frac{d_{-2}}{b} + \frac{d_{-3}}{b^2} + \dots$$

Observe que a parte inteira desse produto é d_{-1} e $\frac{d_{-2}}{b} + \frac{d_{-3}}{b^2} + \dots$ é a parte fracionária. Quando multiplicamos $\frac{d_{-2}}{b} + \frac{d_{-3}}{b^2} + \dots$ por b novamente, encontramos d_{-2} . Repetimos o processo até encontrar todos os símbolos.

Exemplo 2.1.9 (Conversão da parte fracionária). Escrever o número $125,58\bar{3}$ na base 6. Do exemplo anterior temos que $125 = (325)_6$. Assim, nos resta converter a parte fracionária. Para tanto, fazemos sucessivas multiplicações por 6 como segue:]

$$\begin{aligned} 0,58\bar{3} &= 3,5 \cdot 6^{-1} \quad (0,58\bar{3} \text{ multiplicado por } 6 \text{ é igual a } 3,5) \\ &= 3 \cdot 6^{-1} + 0,5 \cdot 6^{-1} \\ &= 3 \cdot 6^{-1} + (3 \cdot 6^{-1}) \cdot 6^{-1} \\ &= 3 \cdot 6^{-1} + 3 \cdot 6^{-2}, \end{aligned}$$

logo $0,58\bar{3} = (0,33)_6$. As contas feitas aqui, também podem ser feitas no Scilab. Você sabe como?

Uma maneira de converter um número dado numa base b_1 para uma base b_2 é fazer em duas partes: primeiro converter o número dado na base b_2 para base decimal e depois converter para a base b_1 .

Exercícios

E 2.1.1. Converta para base decimal cada um dos seguintes números:

- | | | | |
|--------------|--------------|----------------|---------------|
| a) $(100)_2$ | c) $(100)_b$ | e) $(AA)_{16}$ | g) $(3,12)_5$ |
| b) $(100)_3$ | d) $(12)_5$ | f) $(7,1)_8$ | |

E 2.1.2. Escreva os números abaixo na base decimal.

- a) $(25,13)_8$
- b) $(101,1)_2$
- c) $(12F,4)_{16}$
- d) $(11,2)_3$

E 2.1.3. Escreva cada número decimal na base b .

- a) $7,\overline{6}$ na base $b = 5$
- b) $29,1\overline{6}$ na base $b = 6$

E 2.1.4. Escreva cada número dado para a base b .

- a) $(45,1)_8$ para a base $b = 2$
- b) $(21,2)_8$ para a base $b = 16$
- c) $(1001,101)_2$ para a base $b = 8$
- d) $(1001,101)_2$ para a base $b = 16$

E 2.1.5. Escreva o número $x = 5,5$ em base binária.

E 2.1.6. Escreva o número $x = 17,109375$ em base hexadecimal (16).

E 2.1.7. Quantos algarismos são necessários para representar o número 937163832173947 em base binária? E em base 7? Dica: Qual é o menor e o maior inteiro que pode ser escrito em dada base com N algarismos?

E 2.1.8. Escreva $x = (12.4)_8$ em base decimal e binária.

2.2 Representação de números

Os computadores, em geral, usam a base binária para representar os números, onde as posições, chamadas de bits, assume as condições “verdadeiro” ou “falso”, ou seja, 0 ou 1. Cada computador tem um número de bits fixo e, portanto, representa uma quantidade finita de números. Os demais números são tomados por proximidade àqueles conhecidos, gerando erros de arredondamento. Por exemplo, em aritmética de computador, o número 2 tem representação exata, logo $2^2 = 4$, mas $\sqrt{3}$ não tem representação finita, logo $(\sqrt{3})^2 \neq 3$.

Veja isso no **Scilab**:

```
-->2^2 == 4
ans =
T
-->sqrt(3)^2 == 3
ans =
F
```

2.2.1 Números inteiros

Tipicamente um número inteiro é armazenado num computador como uma sequência de dígitos binários de comprimento fixo denominado **registro**.

Representação sem sinal

Um registro com n bits da forma

d_{n-1}	d_{n-2}	\cdots	d_1	d_0
-----------	-----------	----------	-------	-------

representa o número $(d_{n-1}d_{n-2}\dots d_1d_0)_2$.

Assim é possível representar números inteiros entre

$$\begin{aligned}
 (111\dots111)_2 &= 2^{n-1} + 2^{n-2} + \dots + 2^1 + 2^0 = 2^n - 1. \\
 \vdots &= \\
 (000\dots011)_2 &= (3)_{10} \\
 (000\dots010)_2 &= (2)_{10} \\
 (000\dots001)_2 &= (1)_{10} \\
 (000\dots000)_2 &= (0)_{10}
 \end{aligned}$$

Exemplo 2.2.1. No Scilab,

```
-->uint8( bin2dec('00000011') )
ans = 3
-->uint8( bin2dec('11111110') )
ans = 254
```

Representação com bit de sinal

O bit mais significativo (o primeiro à esquerda) representa o sinal: por convenção, 0 significa positivo e 1 significa negativo. Um registro com n bits da forma

s	d_{n-2}	\dots	d_1	d_0
-----	-----------	---------	-------	-------

representa o número $(-1)^s(d_{n-2}\dots d_1d_0)_2$. Assim é possível representar números inteiros entre -2^{n-1} e 2^{n-1} , com duas representações para o zero: $(1000\dots000)_2$ e $(00000\dots000)_2$.

Exemplo 2.2.2. Em um registro com 8 bits, teremos os números

$$\begin{aligned}
 (11111111)_2 &= -(2^6 + \dots + 2 + 1) = -127 \\
 \vdots & \\
 (10000001)_2 &= -1 \\
 (10000000)_2 &= -0 \\
 (01111111)_2 &= 2^6 + \dots + 2 + 1 = 127 \\
 \vdots & \\
 (00000010)_2 &= 2 \\
 (00000001)_2 &= 1 \\
 (00000000)_2 &= 0
 \end{aligned}$$

Representação complemento de dois

O bit mais significativo (o primeiro à esquerda) representa o coeficiente de -2^{n-1} . Um registro com n bits da forma

d_{n-1}	d_{n-2}	\cdots	d_1	d_0
-----------	-----------	----------	-------	-------

representa o número $-d_{n-1}2^{n-1} + (d_{n-2}\dots d_1d_0)_2$.

Note que todo registro começando com 1 será um número negativo.

Exemplo 2.2.3. O registro com 8 bits [01000011] representa o número

$$-0(2^7) + (1000011)_2 = 64 + 2 + 1 = 67.$$

O registro com 8 bits [10111101] representa o número

$$-1(2^7) + (0111101)_2 = -128 + 32 + 16 + 8 + 4 + 1 = -67.$$

Note que podemos obter a representação de -67 invertendo os dígitos de 67 em binário e somando 1.

Exemplo 2.2.4. Em um registro com 8 bits, teremos os números

$$(11111111)_2 = -2^7 + 2^6 + \cdots + 2 + 1 = -1$$

$$\vdots$$

$$(10000001)_2 = -2^7 + 1 = -127$$

$$(10000000)_2 = -2^7 = -128$$

$$(01111111)_2 = 2^6 + \cdots + 2 + 1 = 127$$

$$\vdots$$

$$(00000010)_2 = 2$$

$$(00000001)_2 = 1$$

$$(00000000)_2 = 0$$

Exemplo 2.2.5. No Scilab,

```
-->int8( bin2dec('00000011') )
ans = 3
-->int8( bin2dec('11111110') )
ans = -2
```

2.2.2 Sistema de ponto fixo

O sistema de ponto fixo representa as partes inteira e fracionária do número com uma quantidade fixas de dígitos.

Exemplo 2.2.6. Em um computador de 32 bits que usa o sistema de ponto fixo, o registro

d_{31}	d_{30}	d_{29}	\cdots	d_1	d_0
----------	----------	----------	----------	-------	-------

pode representar o número

- $(-1)^{d_{31}}(d_{30}d_{29} \cdots d_{17}d_{16}, d_{15}d_{14} \cdots d_1d_0)_2$ se o sinal for representado por um dígito. Observe que nesse caso o zero possui duas representações possíveis:

10000000000000000000000000000000

e

00000000000000000000000000000000

- $(d_{30}d_{29} \cdots d_{17}d_{16})_2 - d_{31}(2^{15} - 2^{-16}) + (0, d_{15}d_{14} \cdots d_1d_0)_2$ se o sinal do número estiver representado por uma implementação em complemento de um. Observe que o zero também possui duas representações possíveis:

11111111111111111111111111111111

e

00000000000000000000000000000000

- $(d_{30}d_{29} \cdots d_{17}d_{16})_2 - d_{31}2^{15} + (0, d_{15}d_{14} \cdots d_1d_0)_2$ se o sinal do número estiver representado por uma implementação em complemento de dois. Nesse caso o zero é unicamente representado por

00000000000000000000000000000000

Observe que 16 dígitos são usados para representar a parte fracionária, 15 são para representar a parte inteira e um dígito, o d_{31} , está relacionado ao sinal do número.

2.2.3 Normalização

Os números $h = 6.626 \times 10^{-34}$ e $N_A = 6.0221 \times 10^{23}$ não podem ser armazenados na máquina em ponto fixo do exemplo anterior.

Entretanto, a constante

$$h = 6626 \times 10^{-37}$$

$$h = 6.626 \times 10^{-34}$$

$$h = 0.6626 \times 10^{-33}$$

$$h = 0.006626 \times 10^{-31}$$

pode ser escrita de várias formas diferentes. Para termos uma **representação única** definimos como notação normalizada a segunda opção ($1 \leq m < 10$) que apresenta apenas um dígito diferente de zero a esquerda do ponto decimal ($m = 6.626$).

Definição 2.2.1. *Definimos que*

$$x = (-1)^s (M)_b \times b^E,$$

está na notação normalizada² quando $1 \leq (M)_b < b$, onde

- *s é o **signal** (0 para positivo e 1 para negativo),*
- *E é o **expoente**,*
- *b é a base (por ex. 2, 8, 10 ou 16),*
- *$(M)_b$ é o **significando**. O **significando** (também chamado de mantissa ou coeficiente) contém os dígitos significativos do número.*

Exemplo 2.2.7. Os números abaixo estão em notação normalizada:

$$x_1 = (-1.011101)_2 \times 2^{(100)_2}$$

$$x_2 = (-2.325)_{10} \times 10^1$$

Exemplo 2.2.8. Represente os números $0,00\overline{51}$ e $1205,41\overline{54}$ em um sistema de ponto fixo de 4 dígitos para a parte inteira e 4 dígitos para a parte fracionária. Depois represente os mesmos números utilizando notação normalizada com 7 dígitos significativos.

Solução. As representações dos números $0,00\overline{51}$ e $1205,41\overline{54}$ no sistema de ponto fixo são $0,0051$ e $1205,4154$, respectivamente. Em notação normalizada, as representações são $5,151515 \cdot 10^{-3}$ e $1,205415 \cdot 10^3$, respectivamente. \diamond

Observação 2.2.1. No Scilab, a representação em ponto flutuante com n dígitos é dada na forma $\pm d_1 d_2 d_3 \dots d_n \times 10^E$. Consulte sobre o comando **format**!

²Em algumas referências é usado $(0.1)_b \leq (M)_b < 1$.

2.2.4 Sistema de ponto flutuante

O sistema de ponto flutuante não possui quantidade fixa de dígitos para as partes inteira e fracionária do número.

Podemos definir uma máquina F em ponto flutuante de dois modos:

$$F(\beta, |M|, |E|, BIAS) \text{ ou } F(\beta, |M|, E_{MIN}, E_{MAX})$$

onde

- β é a base (em geral 2 ou 10),
- $|M|$ é o número de dígitos da mantissa,
- $|E|$ é o número de dígitos do expoente,
- $BIAS$ é um valor de deslocamento do expoente (veja a seguir),
- E_{MIN} é o menor expoente,
- E_{MAX} é o maior expoente.

Considere uma máquina com um registro de 64 bits e base $\beta = 2$. Pelo padrão IEEE754, 1 bit é usado para o sinal, 11 bits para o expoente e 52 bits são usados para o significando tal que

s	c_{10}	c_9	\cdots	c_0	m_1	m_2	\cdots	m_{51}	m_{52}
-----	----------	-------	----------	-------	-------	-------	----------	----------	----------

represente o número (o $BIAS = 1023$ por definição)

$$x = (-1)^s M \times 2^{c-BIAS},$$

onde a **característica** é representada por

$$c = (c_{10}c_9 \cdots c_1c_0)_2 = c_{10}2^{10} + \cdots + c_12^1 + c_02^0$$

e o significando por

$$M = (1.m_1m_2 \cdots m_{51}m_{52})_2.$$

Em base 2 não é necessário armazenar o primeiro dígito (por quê?).

Por exemplo, o registro

$$[0|100\ 0000\ 0000|1010\ 0000\ 0000\dots 0000\ 0000]$$

representa o número

$$(-1)^0(1 + 2^{-1} + 2^{-3}) \times 2^{1024-1023} = (1 + 0.5 + 0.125)2 = 3.25.$$

O expoente deslocado

Uma maneira de representar os expoentes inteiros é deslocar todos eles uma mesma quantidade. Desta forma permitimos a representação de números negativos e a ordem deles continua crescente. O expoente é representado por um inteiro sem sinal do qual é deslocado o **BIAS**.

Tendo $|E|$ dígitos para representar o expoente, geralmente o *BIAS* é predefinido de tal forma a dividir a tabela ao meio de tal forma que o expoente *um* seja representado pela sequência $[100\dots000]$.

Exemplo 2.2.9. Com 64 bits, pelo padrão *IEEE754*, temos que $|E| := 11$. Assim $(100\ 0000\ 0000)_2 = 2^{10} = 1024$. Como queremos que esta sequência represente o 1, definimos $BIAS := 1023$, pois

$$1024 - BIAS = 1.$$

Com 32 bits, temos $|E| := 8$ e $BIAS := 127$. E com 128 bits, temos $|E| := 15$ e $BIAS := 16383$.

Com 11 bits temos

$$\begin{aligned} [111\ 1111\ 1111] &= \textit{reservado} \\ [111\ 1111\ 1110] &= 2046 - BIAS = 1023_{10} = E_{MAX} \\ &\vdots = \\ [100\ 0000\ 0001] &= 2^{10} + 1 - BIAS = 2_{10} \\ [100\ 0000\ 0000] &= 2^{10} - BIAS = 1_{10} \\ [011\ 1111\ 1111] &= 1023 - BIAS = 0_{10} \\ [011\ 1111\ 1110] &= 1022 - BIAS = -1_{10} \\ &\vdots = \\ [000\ 0000\ 0001] &= 1 - BIAS = -1022 = E_{MIN} \\ [000\ 0000\ 0000] &= \textit{reservado} \end{aligned}$$

O maior expoente é dado por $E_{MAX} = 1023$ e o menor expoente é dado por $E_{MIN} = -1022$.

O menor número representável positivo é dado pelo registro

$$[0|000\ 0000\ 000\mathbf{1}|0000\ 0000\ 0000\dots0000\ 0000]$$

quando $s = 0$, $c = \mathbf{1}$ e $M = (1.000\dots000)_2$, ou seja,

$$MINR = (1 + \mathbf{0})_2 \times 2^{\mathbf{1}-1023} \approx 0.2225 \times 10^{-307}.$$

O maior número representável é dado por

$$[0|\textcolor{red}{111 1111 1110}|\textcolor{blue}{1111 1111 ...1111 1111}]$$

quando $s = 0$, $c = 2046$ e $M = (1.1111 1111...1111)_2 = 2 - 2^{-52}$, ou seja,

$$MAXR = (2 - 2^{-52}) \times 2^{2046-1023} \approx 2^{1024} \approx 0.17977 \times 10^{309}.$$

Casos especiais

O **zero** é um caso especial representado pelo registro

$$[0|\textcolor{red}{000 0000 0000}|0000 0000 0000...0000 0000]$$

Os expoentes **reservados** são usados para casos especiais:

- $c = [0000...0000]$ é usado para representar o zero (se $m = 0$) e os números subnormais (se $m \neq 0$).
- $c = [1111...1111]$ é usado para representar o infinito (se $m = 0$) e NaN (se $m \neq 0$).

Os números subnormais³ tem a forma

$$x = (-1)^s(\textcolor{red}{0}.m_1m_2 \cdots m_{51}m_{52})_2 \times 2^{1-BIAS}.$$

Observação 2.2.2. O menor número positivo, o maior número e o menor número subnormal representáveis no Scilab são:

```
-->MINR=number_properties('tiny')
-->MAXR=number_properties('huge')
-->number_properties('tiniest')
```

Outras informações sobre a representação em ponto flutuante podem ser obtidas com `help number_properties`.

2.2.5 A precisão e o epsilon de máquina

A **precisão** p de uma máquina é o número de dígitos significativos usado para representar um número. Note que $p = |M| + 1$ em binário e $p = |M|$ para outras bases.

O **epsilon de máquina**, $\epsilon_{mach} = \epsilon$, é definido como o menor número representável tal que $1 + \epsilon$ seja diferente de 1.

³Note que poderíamos definir números um pouco menores que o $MINR$.

Exemplo 2.2.10. Com 64 bits, temos que o epsilon será dado por

$$\begin{aligned} 1 &\rightarrow (1.0000\ 0000\dots 0000)_2 \times 2^0 \\ \epsilon &\rightarrow \frac{+(0.0000\ 0000\dots 0001)_2 \times 2^0}{(1.0000\ 0000\dots 0001)_2 \times 2^0} = 2^{-52} \end{aligned}$$

Assim $\epsilon = 2^{-52}$.

2.2.6 A distribuição dos números

Utilizando uma máquina em ponto flutuante temos um número finito de números que podemos representar.

Um número muito pequeno geralmente é aproximado por zero (underflow) e um número muito grande (overflow) geralmente faz o cálculo parar. Além disso, os números não estão uniformemente espaçados no eixo real. Números pequenos estão bem próximos enquanto que números com expoentes grandes estão bem distantes.

Se tentarmos armazenar um número que não é representável, devemos utilizar o número mais próximo, gerando os erros de arredondamento.

Por simplicidade, a partir daqui nós adotaremos $b = 10$.

Observação 2.2.3. O chamado modo de exceção de ponto flutuante é controlado pela função `ieee`. O padrão do Scilab é `ieee(0)`. Estude os seguintes resultados das seguintes operações usando os diferentes modos de exceção:

```
-->2*number_properties('huge'), 1/2^999, 1/0, 1/-0
```

Exercícios

E 2.2.1. Explique a diferença entre o sistema de ponto fixo e ponto flutuante.

2.3 Tipos de Erros

Em geral, os números não são representados de forma exata nos computadores. Isto nos leva ao chamado erro de arredondamento. Quando resolvemos problemas com técnicas numéricas estamos sujeitos a este e outros tipos de erros. Nesta seção, veremos quais são estes erros e como controlá-los, quando possível.

Quando fazemos aproximações numéricas, os erros são gerados de várias formas, sendo as principais delas as seguintes:

1. **Incerteza dos dados:** equipamentos de medição possuem precisão finita, acarretando erros nas medidas físicas.

2. **Erros de Arredondamento:** são aqueles relacionados com as limitações que existem na forma representar números de máquina.
3. **Erros de Truncamento:** surgem quando aproximamos um procedimento formado por uma sequência infinita de passos através de um procedimento finito. Por exemplo, a definição de integral é dada por uma soma infinita e a aproximamos por uma soma finita. O erro de truncamento deve ser analisado para cada método empregado.

Uma questão fundamental é a quantificação dos erros que estamos sujeitos ao computar a solução de um dado problema. Para tanto, precisamos definir medidas de erros (ou de exatidão). As medidas de erro mais utilizadas são o **erro absoluto** e o **erro relativo**.

Definição 2.3.1 (Erro absoluto e relativo). *Seja x um número real e \bar{x} sua aproximação. O **erro absoluto** da aproximação \bar{x} é definido como*

$$|x - \bar{x}|.$$

*O **erro relativo** da aproximação \bar{x} é definido como*

$$\frac{|x - \bar{x}|}{|x|}, \quad x \neq 0.$$

Observação 2.3.1. Observe que o erro relativo é adimensional e, muitas vezes, é dado em porcentagem. Mais precisamente, o erro relativo em porcentagem da aproximação \bar{x} é dado por

$$\frac{|x - \bar{x}|}{|x|} \times 100\%.$$

Exemplo 2.3.1. Sejam $x = 123456,789$ e sua aproximação $\bar{x} = 123000$. O erro absoluto é

$$|x - \bar{x}| = |123456,789 - 123000| = 456,789$$

e o erro relativo é

$$\frac{|x - \bar{x}|}{|x|} = \frac{456,789}{123456,789} \approx 0,00369999 \text{ ou } 0,36\%$$

Exemplo 2.3.2. Sejam $y = 1,23456789$ e $\bar{y} = 1,13$. O erro absoluto é

$$|y - \bar{y}| = |1,23456789 - 1,13| = 0,10456789$$

que parece pequeno se compararmos com o exemplo anterior. Entretanto o erro relativo é

$$\frac{|y - \bar{y}|}{|y|} = \frac{0,10456789}{1,23456789} \approx 0,08469999 \text{ ou } 8,4\%$$

Note que o erro relativo leva em consideração a escala do problema.

Exemplo 2.3.3. Observe os erros absolutos e relativos em cada caso

x	\bar{x}	erro absoluto	erro relativo
$0,\bar{3} \cdot 10^{-2}$	$0,3 \cdot 10^{-2}$	$0,\bar{3} \cdot 10^{-3}$	$\frac{0,\bar{3} \cdot 10^{-3}}{0,\bar{3} \cdot 10^{-2}} = 10^{-1} = 10\%$
$0,\bar{3}$	$0,3$	$0,\bar{3} \cdot 10^{-1}$	$\frac{0,\bar{3} \cdot 10^{-1}}{0,\bar{3}} = 10^{-1} = 10\%$
$0,\bar{3} \cdot 10^2$	$0,3 \cdot 10^2$	$0,\bar{3} \cdot 10^1$	$\frac{0,\bar{3} \cdot 10^1}{0,\bar{3} \cdot 10^2} = 10^{-1} = 10\%$

Outra forma de medir a exatidão de uma aproximação numérica é contar o **número de dígitos significativos corretos** em relação ao valor exato.

Definição 2.3.2 (Número de dígitos significativos corretos). *A aproximação \bar{x} de um número x tem s **dígitos significativos corretos** quando⁴*

$$\frac{|x - \bar{x}|}{|x|} < 5 \times 10^{-s}.$$

Exemplo 2.3.4. Vejamos os seguintes casos:

- a) A aproximação de $x = 0,333333$ por $\bar{x} = 0,333$ tem 3 dígitos significativos corretos, pois

$$\frac{|x - \bar{x}|}{|x|} = \frac{0,000333}{0,333333} \approx 0,000999 \leq 5 \times 10^{-3}.$$

- b) Considere as aproximações $\bar{x}_1 = 0,666$ e $\bar{x}_2 = 0,667$ de $x = 0,666888$. Os erros relativos são

$$\frac{|x - \bar{x}_1|}{|x|} = \frac{|0,666888 - 0,666|}{0,666888} \approx 0,00133... < 5 \times 10^{-3}.$$

$$\frac{|x - \bar{x}_2|}{|x|} = \frac{|0,666888 - 0,667|}{0,666888} \approx 0,000167... < 5 \times 10^{-4}.$$

Note que \bar{x}_1 possui 3 dígitos significativos corretos e \bar{x}_2 possui 4 dígitos significativos (o quarto dígito é o dígito 0 que não aparece a direita, i.e., $\bar{x}_2 = 0.\textcolor{red}{6670}$). Isto também leva a conclusão que x_2 aproxima melhor o valor de x do que x_1 pois está mais próximo de x .

⁴Esta definição é apresentada em [3]. Não existe uma definição única na literatura para o conceito de dígitos significativos corretos, embora não precisamente equivalentes, elas transmitem o mesmo conceito. Uma maneira de interpretar essa regra é: calcula-se o erro relativo na forma normalizada e a partir da ordem do expoente temos o número de dígitos significativos corretos. Como queremos o expoente, podemos estimar s por

$$DIGSE(x, \bar{x}) = s \approx \text{int} \left\lceil \log_{10} \frac{|x - \bar{x}|}{|x|} \right\rceil.$$

c) $\bar{x} = 9,999$ aproxima $x = 10$ com 4 dígitos significativos corretos, pois

$$\frac{|x - \bar{x}|}{|x|} = \frac{|10 - 9,999|}{10} \approx 0,0000999... < 5 \times 10^{-4}.$$

d) Considere as aproximações $\bar{x}_1 = 1,49$ e $\bar{x}_2 = 1,5$ de $x = 1$. Da definição, temos que 1,49 aproxima 1 com um dígito significativo correto (verifique), enquanto 1,5 tem zero dígito significativo correto, pois:

$$\frac{|1 - 1,5|}{|1|} = 5 \times 10^{-1} < 5 \times 10^0.$$

2.3.1 Erros de arredondamento

Os erros de arredondamento são aqueles gerados quando aproximamos um número real por um número com representação finita.

Existem várias formas de arredondar

$$x = \pm d_0, d_1 d_2 \dots d_{k-1} d_k d_{k+1} \dots d_n \times 10^e$$

usando k dígitos significativos. As duas principais são as seguintes:

1. **Arredondamento por truncamento** (ou corte): aproximamos x por

$$\bar{x} = \pm d_0, d_1 d_2 \dots d_k \times 10^e$$

simplesmente descartando os dígitos d_j com $j > k$.

2. **Arredondamento por proximidade**: se $d_{k+1} < 5$ aproximamos x por

$$\bar{x} = \pm d_0, d_1 d_2 \dots d_k \times 10^e$$

senão aproximamos x por⁵

$$\bar{x} = \pm (d_0, d_1 d_2 \dots d_k + 10^{-k}) \times 10^e$$

Observação 2.3.2. Observe que o arredondamento pode mudar todos os dígitos e o expoente da representação em ponto flutuante de um número dado.

⁵Note que essas duas opções são equivalentes a somar 5 no dígito a direita do corte e depois arredondar por corte, ou seja, arredondar por corte

$$\pm (d_0, d_1 d_2 \dots d_k d_{k+1} + 5 \times 10^{-(k+1)}) \times 10^e$$

Exemplo 2.3.5. Represente os números $x_1 = 0,567$, $x_2 = 0,233$, $x_3 = -0,675$ e $x_4 = 0,314159265 \dots \times 10^1$ com dois dígitos significativos por truncamento e arredondamento.

Solução. Vejamos cada caso:

- Por truncamento:

$$x_1 = 0,56, \quad x_2 = 0,23, \quad x_3 = -0,67 \quad \text{e} \quad x_4 = 3,1.$$

No Scilab, podemos obter a representação de $x_3 = -0,675$ fazendo (verifique):

```
-->format('e',8)
-->int(-0.675*1e2)/1e2
```

- Por arredondamento:

$$x_1 = 0,57; \quad x_2 = 0,23; \quad x_3 = -0,68 \quad \text{e} \quad x_4 = 3,1.$$

No Scilab, a representação de números por arredondamento é o padrão. Assim, para obtermos a representação desejada de $x_3 = 0,675$ fazemos: podemos obter a representação de $x_3 = -0,675$ fazemos (verifique):

```
-->format('e',8)
-->-0.675
```

◇

Exemplo 2.3.6. O arredondamento de $0,9999 \times 10^{-1}$ com 3 dígitos significativos é $0,1 \times 10^0$.

Exercícios

E 2.3.1. Calcule os erros absoluto e relativo das aproximações \bar{x} para x .

- $x = \pi = 3,14159265358979 \dots$ e $\bar{x} = 3,141$
- $x = 1,00001$ e $\bar{x} = 1$
- $x = 100001$ e $\bar{x} = 100000$

E 2.3.2. Arredonde os seguintes números para cinco algarismos significativos corretos:

- | | | |
|--------------|-----------------|--------------------------------|
| a) 1,7888544 | c) 0,0017888544 | e) $2,1754999 \times 10^{-10}$ |
| b) 1788,8544 | d) 0,004596632 | f) $2,1754999 \times 10^{10}$ |

E 2.3.3. Verifique quantos são os dígitos significativos corretos em cada aproximação \bar{x} para x .

- a) $x = 2,5834$ e $\bar{x} = 2,6$
b) $x = 100$ e $\bar{x} = 99$

E 2.3.4. Represente os números 3276; 42,55 e 0,00003331 com três dígitos significativos por truncamento e arredondamento.

E 2.3.5. Resolva a equação $0,1x - 0,01 = 12$ usando arredondamento com três dígitos significativos em cada passo e compare com o resultado analítico

E 2.3.6. Calcule o erro relativo e absoluto envolvido nas seguintes aproximações e expresse as respostas com três algarismos significativos corretos.

- a) $x = 3,1415926535898$ e $\tilde{x} = 3,141593$
b) $x = \frac{1}{7}$ e $\tilde{x} = 1,43 \times 10^{-1}$

2.4 Erros nas operações elementares

O erro presente relativo nas operações elementares de adição, subtração, multiplicação e divisão é da ordem do epsilon de máquina. Se estivermos usando uma máquina com 64 bits, temos que $\epsilon = 2^{-52} \approx 2,22E16$.

Este erro é bem pequeno! Assumindo que x e y são representados com todos dígitos corretos, temos aproximadamente 15 dígitos significativos corretos quando fizemos uma das operações $x + y$, $x - y$, $x \times y$ ou x/y .

Mesmo que fizéssemos, por exemplo, 1000 operações elementares em ponto flutuante sucessivas, teríamos no pior dos casos acumulado todos esses erros e perdido 3 casas decimais ($1000 \times 10^{-15} \approx 10^{-12}$).

Entretanto, quando subtraímos números muito próximos, os problemas aumentam.

2.5 Cancelamento catastrófico

Quando fazemos subtrações com números muito próximos entre si ocorre o cancelamento catastrófico, onde podemos perder vários dígitos de precisão em uma única subtração.

Exemplo 2.5.1. Efetue a operação

$$0,987624687925 - 0,987624 = 0,687925 \times 10^{-6}$$

usando arredondamento com seis dígitos significativos e observe a diferença se comparado com resultado sem arredondamento.

Solução. Os números arredondados com seis dígitos para a mantissa resultam na seguinte diferença

$$0,987625 - 0,987624 = 0,100000 \times 10^{-5}$$

Observe que os erros relativos entre os números exatos e aproximados no lado esquerdo são bem pequenos,

$$\frac{|0,987624687925 - 0,987625|}{|0,987624687925|} = 0,00003159$$

e

$$\frac{|0,987624 - 0,987624|}{|0,987624|} = 0\%,$$

enquanto no lado direito o erro relativo é enorme:

$$\frac{|0,100000 \times 10^{-5} - 0,687925 \times 10^{-6}|}{0,687925 \times 10^{-6}} = 45,36\%.$$

◇

Exemplo 2.5.2. Considere o problema de encontrar as raízes da equação de segundo grau

$$x^2 + 300x - 0,014 = 0,$$

usando seis dígitos significativos.

Aplicando a fórmula de Bhaskara com $a = 0,100000 \times 10^1$, $b = 0,300000 \times 10^3$ e $c = 0,140000 \times 10^{-1}$, temos o discriminante:

$$\begin{aligned} \Delta &= b^2 - 4 \cdot a \cdot c \\ &= 0,300000 \times 10^3 \times 0,300000 \times 10^3 \\ &\quad + 0,400000 \times 10^1 \times 0,100000 \times 10^1 \times 0,140000 \times 10^{-1} \\ &= 0,900000 \times 10^5 + 0,560000 \times 10^{-1} \\ &= 0,900001 \times 10^5 \end{aligned}$$

e as raízes:

$$\begin{aligned} x_1, x_2 &= \frac{-0,300000 \times 10^3 \pm \sqrt{\Delta}}{0,200000 \times 10^1} \\ &= \frac{-0,300000 \times 10^3 \pm \sqrt{0,900001 \times 10^5}}{0,200000 \times 10^1} \\ &= \frac{-0,300000 \times 10^3 \pm 0,300000 \times 10^3}{0,200000 \times 10^1} \end{aligned}$$

Então, as duas raízes são:

$$\begin{aligned} \tilde{x}_1 &= \frac{-0,300000 \times 10^3 - 0,300000 \times 10^3}{0,200000 \times 10^1} \\ &= -\frac{0,600000 \times 10^3}{0,200000 \times 10^1} = -0,300000 \times 10^3 \end{aligned}$$

e

$$\tilde{x}_2 = \frac{-0,300000 \times 10^3 + 0,300000 \times 10^3}{0,200000 \times 10^1} = 0,000000 \times 10^0$$

Agora, os valores das raízes com seis dígitos significativos deveriam ser

$$x_1 = -0,300000 \times 10^3 \quad \text{e} \quad x_2 = 0,466667 \times 10^{-4}.$$

Observe que um raiz saiu com seis dígitos significativos corretos, mas a outra não possui nenhum dígito significativo correto.

Observação 2.5.1. No exemplo anterior b^2 é muito maior que $4ac$, ou seja, $b \approx \sqrt{b^2 - 4ac}$, logo a diferença

$$-b + \sqrt{b^2 - 4ac}$$

estará próxima de zero. Uma maneira padrão de evitar o cancelamento catastrófico é usar procedimentos analíticos para eliminar essa diferença. Abaixo veremos alguns exemplos.

Exemplo 2.5.3. Para eliminar o cancelamento catastrófico do exemplo anterior, usamos a seguinte expansão em série de Taylor em torno da origem

$$\sqrt{1-x} = 1 - \frac{1}{2}x + O(x^2).$$

Substituindo na fórmula de Bhaskara, temos:

$$\begin{aligned} x &= \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \\ &= \frac{-b \pm b\sqrt{1 - \frac{4ac}{b^2}}}{2a} \\ &\approx \frac{-b \pm b\left(1 - \frac{4ac}{2b^2}\right)}{2a} \end{aligned}$$

Observe que $\frac{4ac}{b^2}$ é um número pequeno e por isso a expansão faz sentido. Voltamos no exemplo anterior e calculamos as duas raízes com a nova expressão

$$\begin{aligned} \tilde{x}_1 &= \frac{-b - b + \frac{4ac}{2b}}{2a} = -\frac{b}{a} + \frac{c}{b} \\ &= -\frac{0,300000 \times 10^3}{0,100000 \times 10^1} - \frac{0,140000 \times 10^{-1}}{0,300000 \times 10^3} \\ &= -0,300000 \times 10^3 - 0,466667 \times 10^{-4} \\ &= -0,300000 \times 10^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \tilde{x}_2 &= \frac{-b + b - \frac{4ac}{2b}}{2a} \\ &= -\frac{4ac}{4ab} \\ &= -\frac{c}{b} = -\frac{0,140000 \times 10^{-1}}{0,300000 \times 10^3} = 0,466667 \times 10^{-4} \end{aligned}$$

Observe que o efeito catastrófico foi eliminado.

2.6 Condicionamento de um problema

Geralmente podemos pensar um problema como um mapeamento f onde a partir de valores de entrada x devemos encontrar a saída, a solução y , ou seja, $f : x \rightarrow y$, ou simplesmente

$$y = f(x) \tag{2.1}$$

Entretanto, a entrada do problema x normalmente terá erros (por exemplo, erros na coleta dos dados ou erros na representação dos dados devido a arredondamentos). Assim, ao invés de usar x estamos usando x^* para resolver o problema e

encontrar a solução y^* , ou seja, estamos resolvendo

$$y^* = f(x^*) \quad (2.2)$$

Estamos interessados em saber se os erros cometidos na entrada $\Delta x = x - x^*$ influenciaram na saída do problema $\Delta y = y - y^*$.

No caso mais simples, temos que $x \in \mathbb{R}$ e $y \in \mathbb{R}$. Assumindo que f seja diferenciável, a partir da série de Taylor

$$f(x + \Delta x) \approx f(x) + f'(x)\Delta x \quad (2.3)$$

obtemos (subtraindo $f(x)$ dos dois lados)

$$\Delta y = f(x + \Delta x) - f(x) \approx f'(x)\Delta x \quad (2.4)$$

Para relacionarmos os erros relativos, dividimos o lado esquerdo por y , o lado direito por $f(x) = y$ e obtemos

$$\frac{\Delta y}{y} \approx \frac{f'(x)}{f(x)} \frac{x\Delta x}{x} \quad (2.5)$$

sugerindo a definição de número de condicionamento de um problema.

Definição 2.6.1. *Seja f uma função diferenciável. O **número de condicionamento** de um problema é definido como*

$$\kappa_f(x) := \left| \frac{xf'(x)}{f(x)} \right| \quad (2.6)$$

e fornece uma estimativa de quanto os erros relativos na entrada $\left| \frac{\Delta x}{x} \right|$ serão amplificados na saída $\left| \frac{\Delta y}{y} \right|$.

De modo geral, quando f depende de várias variáveis, podemos obter

$$\delta_f = |f(x_1, x_2, \dots, x_n) - f(\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_n)| \approx \sum_{i=1}^n \left| \frac{\partial f}{\partial x_i}(x_1, x_2, \dots, x_n) \right| \delta_{x_i}$$

Uma matriz de números de condicionamento também poderia ser obtida como em [5].

Exemplo 2.6.1. Considere o problema de calcular \sqrt{x} em $x = 2$. Se usarmos $x^* = 1,999$, quanto será o erro relativo na saída? O erro relativo na entrada é

$$\left| \frac{\Delta x}{x} \right| = \left| \frac{2 - 1,999}{2} \right| = 0,0005 \quad (2.7)$$

O número de condicionamento do problema calcular a raiz é

$$\kappa_f(x) := \left| \frac{xf'(x)}{f(x)} \right| = \left| \frac{x \frac{1}{2\sqrt{x}}}{\sqrt{x}} \right| = \frac{1}{2} \quad (2.8)$$

Ou seja, os erros na entrada serão diminuídos pela metade. De fato, usando $y = \sqrt{2} = 1,4142136\dots$ e $y^* = \sqrt{1,999} = 1,41386\dots$, obtemos

$$\frac{\Delta y}{y} = \frac{\sqrt{2} - \sqrt{1,999}}{\sqrt{2}} \approx 0,000250031\dots \quad (2.9)$$

Exemplo 2.6.2. Considere a função $f(x) = \frac{10}{1-x^2}$ e $x^* = 0,9995$ com um erro absoluto na entrada de 0,0001.

Calculando $y^* = f(x^*)$ temos

$$y^* = \frac{10}{1 - (0,9995)^2} \approx 10002,500625157739705173 \quad (2.10)$$

Mas qual é a estimativa de erro nessa resposta? Quantos dígitos significativos temos nessa resposta?

Sabendo que $f'(x) = -10/(1-x^2)^2$, o número de condicionamento é

$$\kappa_f(x) := \left| \frac{xf'(x)}{f(x)} \right| = \left| \frac{2x^2}{1-x^2} \right| \quad (2.11)$$

o que nos fornece para $x^* = 0,9995$,

$$\kappa_f(0,9995) \approx 1998,5 \quad (2.12)$$

Como o erro relativo na entrada é

$$\left| \frac{\Delta x}{x} \right| = \left| \frac{0,0001}{0,9995} \right| \approx 0,00010005\dots \quad (2.13)$$

temos que o erro na saída será aproximadamente

$$\left| \frac{\Delta y}{y} \right| \approx \kappa_f(x) \left| \frac{\Delta x}{x} \right| \approx 1998,5 \times 0,00010005\dots \approx 0,1999 \quad (2.14)$$

ou seja um erro relativo de aproximadamente 19,99%.

Note que se usarmos $x_1 = 0,9994$ e $x_2 = 0,9996$ (ambos no intervalo do erro absoluto da entrada) encontramos

$$y_1^* \approx 8335,83 \quad (2.15)$$

$$y_2^* \approx 12520,50 \quad (2.16)$$

confirmando a estimativa de 19,99%.

Exemplo 2.6.3. Seja $f(x) = x \exp(x)$. Calcule o erro absoluto em se calcular $f(x)$ sabendo que $x = 2 \pm 0,05$.

Solução. Temos que $x \approx 2$ com erro absoluto de $\delta_x = 0,05$. Neste caso, calculamos δ_f , i.e. o erro absoluto em se calcular $f(x)$, por:

$$\delta_f = |f'(x)|\delta_x.$$

Como $f'(x) = (1+x)e^x$, temos:

$$\begin{aligned}\delta_f &= |(1+x)e^x| \cdot \delta_x \\ &= |3e^2| \cdot 0,05 = 1,1084.\end{aligned}$$

Portanto, o erro absoluto em se calcular $f(x)$ quando $x = 2 \pm 0,05$ é de 1,084. \diamond

Exemplo 2.6.4. Calcule o erro relativo ao medir $f(x,y) = \frac{x^2+1}{x^2}e^{2y}$ sabendo que $x \approx 3$ é conhecido com 10% de erro e $y \approx 2$ é conhecido com 3% de erro.

Solução. Calculamos as derivadas parciais de f :

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{2x^3 - (2x^3 + 2x)}{x^4}e^{2y} = -\frac{2e^{2y}}{x^3}$$

e

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 2\frac{x^2+1}{x^2}e^{2y}$$

Calculamos o erro absoluto em termos do erro relativo:

$$\frac{\delta_x}{|x|} = 0,1 \Rightarrow \delta_x = 3 \cdot 0,1 = 0,3$$

$$\frac{\delta_y}{|y|} = 0,03 \Rightarrow \delta_y = 2 \cdot 0,03 = 0,06$$

Aplicando a expressão para estimar o erro em f temos

$$\begin{aligned}\delta_f &= \left| \frac{\partial f}{\partial x} \right| \delta_x + \left| \frac{\partial f}{\partial y} \right| \delta_y \\ &= \frac{2e^4}{27} \cdot 0,3 + 2\frac{9+1}{9}e^4 \cdot 0,06 = 8,493045557\end{aligned}$$

Portanto, o erro relativo ao calcular f é estimado por

$$\frac{\delta f}{|f|} = \frac{8,493045557}{\frac{9+1}{9}e^4} = 14\%$$

\diamond

Exemplo 2.6.5. No exemplo anterior, reduza o erro relativo em x pela metade e calcule o erro relativo em f . Depois, repita o processo reduzindo o erro relativo em y pela metade.

Solução. Na primeira situação temos $x = 3$ com erro relativo de 5% e $\delta_x = 0,05 \cdot 3 = 0,15$. Calculamos $\delta_f = 7,886399450$ e o erro relativo em f de 13%. Na segunda situação, temos $y = 2$ com erro de 1,5% e $\delta_y = 2 \cdot 0,015 = 0,03$. Calculamos $\delta_f = 4,853168892$ e o erro relativo em f de 8%. Observe que mesma o erro relativo em x sendo maior, o erro em y é mais significante na função. \diamond

Exemplo 2.6.6. Considere um triângulo retângulo onde a hipotenusa e um dos catetos são conhecidos a menos de um erro: hipotenusa $a = 3 \pm 0,01$ metros e cateto $b = 2 \pm 0,01$ metros. Calcule o erro absoluto ao calcular a área dessa triângulo.

Solução. Primeiro vamos encontrar a expressão para a área em função da hipotenusa a e um cateto b . A tamanho de segundo cateto c é dado pelo teorema de Pitágoras, $a^2 = b^2 + c^2$, ou seja, $c = \sqrt{a^2 - b^2}$. Portanto a área é

$$A = \frac{bc}{2} = \frac{b\sqrt{a^2 - b^2}}{2}.$$

Agora calculamos as derivadas

$$\frac{\partial A}{\partial a} = \frac{ab}{2\sqrt{a^2 - b^2}},$$

$$\frac{\partial A}{\partial b} = \frac{\sqrt{a^2 - b^2}}{2} - \frac{b^2}{2\sqrt{a^2 - b^2}},$$

e substituindo na estimativa para o erro δ_A em termos de $\delta_a = 0,01$ e $\delta_b = 0,01$:

$$\begin{aligned} \delta_A &\approx \left| \frac{\partial A}{\partial a} \right| \delta_a + \left| \frac{\partial A}{\partial b} \right| \delta_b \\ &\approx \frac{3\sqrt{5}}{5} \cdot 0,01 + \frac{\sqrt{5}}{10} \cdot 0,01 = 0,01565247584 \end{aligned}$$

Em termos do erro relativo temos erro na hipotenusa de $\frac{0,01}{3} \approx 0,333\%$, erro no cateto de $\frac{0,01}{2} = 0,5\%$ e erro na área de

$$\frac{0,01565247584}{\frac{2\sqrt{3^2 - 2^2}}{2}} = 0,7\%$$

\diamond

Exercícios

E 2.6.1. Considere que a variável $x \approx 2$ é conhecida com um erro relativo de 1% e a variável $y \approx 10$ com um erro relativo de 10%. Calcule o erro relativo associado a z quando:

$$z = \frac{y^4}{1 + y^4} e^x.$$

Suponha que você precise conhecer o valor de z com um erro de 0,5%. Como engenheiro, você propõe uma melhoria na medição da variável x ou y ? Explique.

E 2.6.2. A corrente I em ampères e a tensão V em volts em uma lâmpada se relacionam conforme a seguinte expressão:

$$I = \left(\frac{V}{V_0} \right)^\alpha,$$

onde α é um número entre 0 e 1 e V_0 é tensão nominal em volts. Sabendo que $V_0 = 220 \pm 3\%$ e $\alpha = -0,8 \pm 4\%$, calcule a corrente e o erro relativo associado quando a tensão vale $220 \pm 1\%$.

Obs:. Este problema pode ser resolvido de duas formas distintas: usando a expressão aproximada para a propagação de erro e inspecionando os valores máximos e mínimos que a expressão pode assumir. Pratique os dois métodos.

E 2.6.3. A corrente I em ampères e a tensão V em volts em uma lâmpada se relacionam conforme a seguinte expressão:

$$I = \left(\frac{V}{V_0} \right)^\alpha$$

Onde α é um número entre 0 e 1 e V_0 é a tensão nominal em volts. Sabendo que $V_0 = 220 \pm 3\%$ e $\alpha = 0,8 \pm 4\%$ Calcule a corrente e o erro relativo associado quando a tensão vale $220 \pm 1\%$. **Dica:** lembre que $x^\alpha = e^{\alpha \ln(x)}$

2.7 Mais exemplos

Exemplo 2.7.1. Considere o seguinte processo iterativo:

$$\begin{cases} x_0 = \frac{1}{3} \\ x_{n+1} = 4x_n - 1, \quad n \in \mathbb{N} \end{cases}.$$

Observe que $x_0 = \frac{1}{3}$, $x_1 = 4 \cdot \frac{1}{3} - 1 = \frac{1}{3}$, $x_2 = \frac{1}{3}$, ou seja, temos uma sequência constante igual a $\frac{1}{3}$. No entanto, ao calcularmos no computador, usando o sistema

de numeração 'double', a sequência obtida não é constante e, de fato, diverge. Faça o teste no **Scilab**, colocando:

```
-->x = 1/3
```

e itere algumas vezes a linha de comando:

```
-->x = 4*x-1
```

Para compreender o que acontece, devemos levar em consideração que o número $\frac{1}{3} = 0,\overline{3}$ possui uma representação infinita tanto na base decimal quanto na base binária. Logo, sua representação de máquina inclui um erro de arredondamento. Seja ϵ a diferença entre o valor exato de $\frac{1}{3}$ e sua representação de máquina, isto é, $\tilde{x}_0 = \frac{1}{3} + \epsilon$. A sequência efetivamente calculada no computador é:

$$\begin{aligned}\tilde{x}_0 &= \frac{1}{3} + \epsilon \\ \tilde{x}_1 &= 4x_0 - 1 = 4\left(\frac{1}{3} + \epsilon\right) - 1 = \frac{1}{3} + 4\epsilon \\ \tilde{x}_2 &= 4x_1 - 1 = 4\left(\frac{1}{3} + 4\epsilon\right) - 1 = \frac{1}{3} + 4^2\epsilon \\ &\vdots \\ \tilde{x}_n &= \frac{1}{3} + 4^n\epsilon\end{aligned}$$

Portanto o limite da sequência diverge,

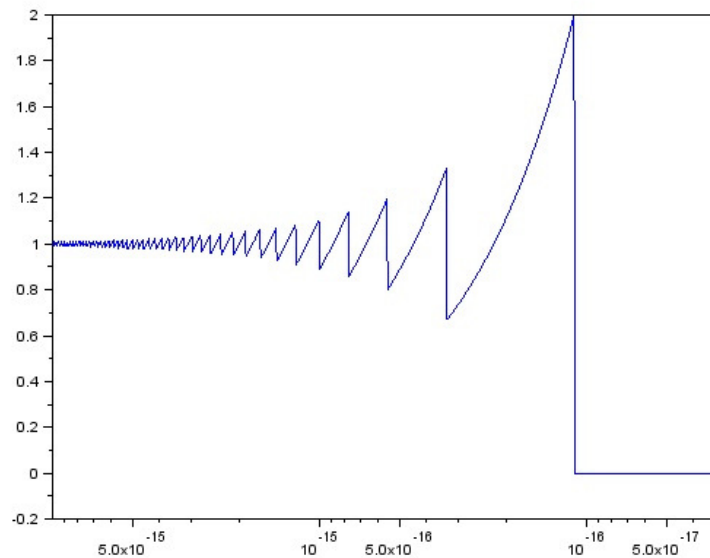
$$\lim_{n \rightarrow \infty} |\tilde{x}_n| = \infty$$

Qual o número de condicionamento desse problema?

Exemplo 2.7.2. Observe a seguinte identidade

$$f(x) = \frac{(1+x) - 1}{x} = 1$$

Calcule o valor da expressão à esquerda para $x = 10^{-12}$, $x = 10^{-13}$, $x = 10^{-14}$, $x = 10^{-15}$, $x = 10^{-16}$ e $x = 10^{-17}$. Observe que quando x se aproxima do ϵ de máquina a expressão perde o significado. Veja abaixo o gráfico de $f(x)$ em escala logarítmica.



Exemplo 2.7.3. Neste exemplo, estamos interessados em compreender mais detalhadamente o comportamento da expressão

$$\left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \quad (2.17)$$

quando n é um número grande ao computá-la em sistemas de numeral de ponto flutuante com acurácia finita. Um resultado bem conhecido do cálculo nos diz que o limite de (2.17) quando n tende a infinito é o número de Euler:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n = e = 2,718281828459... \quad (2.18)$$

Sabemos também que a sequência produzida por (2.17) é crescente, isto é:

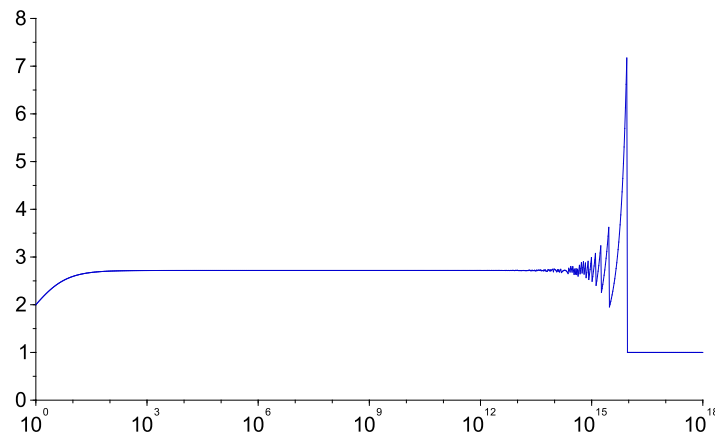
$$\left(1 + \frac{1}{1}\right)^1 < \left(1 + \frac{1}{2}\right)^2 < \left(1 + \frac{1}{3}\right)^3 < \dots$$

No entanto, quando calculamos essa expressão no **Scilab**, nos defrontamos

com o seguinte resultado:

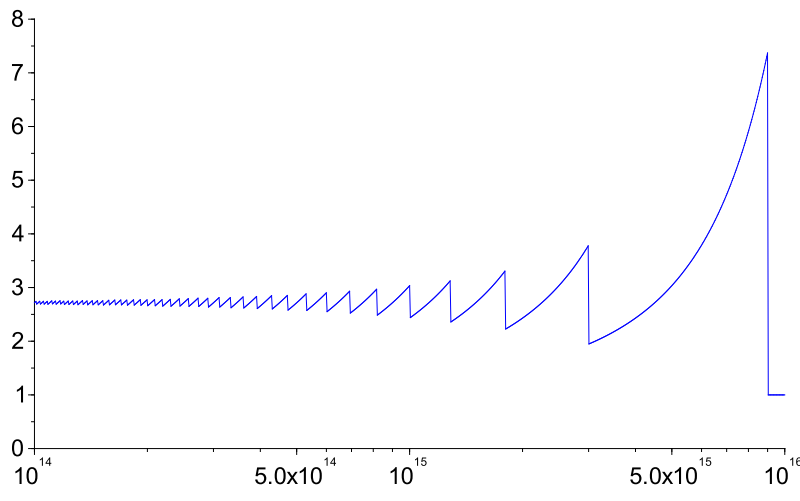
n	$\left(1 + \frac{1}{n}\right)^n$		n	$\left(1 + \frac{1}{n}\right)^n$
1	2,00000000000000		10^2	2,7048138294215
2	2,25000000000000		10^4	2,7181459268249
3	2,3703703703704		10^6	2,7182804690957
4	2,4414062500000		10^8	2,7182817983391
5	2,4883200000000		10^{10}	2,7182820532348
6	2,5216263717421		10^{12}	2,7185234960372
7	2,5464996970407		10^{14}	2,7161100340870
8	2,5657845139503		10^{16}	1,00000000000000
9	2,5811747917132		10^{18}	1,00000000000000
10	2,5937424601000		10^{20}	1,00000000000000

Podemos resumir esses dados no seguinte gráfico de $\left(1 + \frac{1}{n}\right)^n$ em função de n :



Observe que quando x se torna grande, da ordem de 10^{15} , o gráfico da função deixa de ser crescente e apresenta oscilações. Observe também que a expressão se torna identicamente igual a 1 depois de um certo limiar. Tais fenômenos não são intrínsecos da função $f(x) = \left(1 + \frac{1}{x}\right)^x$, mas oriundas de erros de

arredondamento, isto é, são resultados numéricos espúrios. A fim de pôr o comportamento numérico de tal expressão, apresentamos abaixo o gráfico da mesma função, porém restrito à região entre 10^{14} e 10^{16} .



Para compreendermos melhor por que existe um limiar N que, quando atingido torna a expressão do exemplo acima identicamente igual a 1, observamos a sequência de operações realizadas pelo computador:

$$x \rightarrow 1/x \rightarrow 1 + 1/x \rightarrow (1 + 1/x)^x \quad (2.19)$$

Devido ao limite de precisão da representação de números em ponto flutuante, existe um menor número representável que é maior do que 1. Este número é $1+\text{eps}$, onde **eps** é chamado de **épsilon de máquina** e é o menor número que somado a 1 produz um resultado superior a 1 no sistema de numeração usado. O épsilon de máquina no sistema de numeração **double** vale aproximadamente $2,22 \times 10^{-16}$. No **Scilab**, o epsilon de máquina é a constante **eps**. Observe que:

```
-->1+%eps
ans =
1.00000000000000002220446
```

Quando somamos a 1 um número positivo inferior ao épsilon de máquina, obtemos o número 1. Dessa forma, o resultado obtido pela operação de ponto flutuante $1 + x$ para $0 < x < 2,22 \times 10^{-16}$ é 1.

Portanto, quando realizamos a sequência de operações dada em (2.19), toda informação contida no número x é perdida na soma com 1 quando $1/x$ é menor que o épsilon de máquina, o que ocorre quando $x > 5 \times 10^{15}$. Assim $(1 + 1/x)$ é

aproximado para 1 e a última operação se resume a 1^x , o que é igual a 1 mesmo quando x é grande.

Um erro comum é acreditar que o perda de significância se deve ao fato de $1/x$ ser muito pequeno para ser representado e é aproximando para 0. Isto é falso, o sistema de ponto de flutuante permite representar números de magnitude muito inferior ao épsilon de máquina. O problema surge da limitação no tamanho da mantissa. Observe como a seguinte sequência de operações não perde significância para números positivos x muito menores que o épsilon de máquina:

$$x \rightarrow 1/x \rightarrow 1/(1/x) \quad (2.20)$$

compare o desempenho numérico desta sequência de operações para valores pequenos de x com o da seguinte sequência:

$$x \rightarrow 1 + x \rightarrow (1 + x) - 1. \quad (2.21)$$

Finalmente, notamos que quando tentamos calcular $\left(1 + \frac{1}{n}\right)^n$ para n grande, existe perda de significância no cálculo de $1 + 1/n$. Para entendermos isso melhor, vejamos o que acontece no **Scilab** quando $n = 7 \times 10^{13}$:

```
-->n=7e13
n =
    7.000000000000000000D+13

-->1/n
ans =
    1.428571428571428435D-14

-->y=1+1/n
y =
    1.00000000000000014211D+00
```

Observe a perda de informação ao deslocar a mantissa de $1/n$. Para evidenciar o fenômenos, observamos o que acontece quando tentamos recalcular n subtraindo 1 de $1 + 1/n$ e invertendo o resultado:

```
-->y-1
ans =
    1.421085471520200372D-14

-->1/(y-1)
ans =
    7.036874417766400000D+13
```

Exemplo 2.7.4 (Analogia da balança). Observe a seguinte comparação interessante que pode ser feita para ilustrar os sistemas de numeração com ponto fixo e flutuante: o sistema de ponto fixo é como uma balança cujas marcas estão igualmente espaçadas; o sistema de ponto flutuante é como uma balança cuja distância entre as marcas é proporcional à massa medida. Assim, podemos ter uma balança de ponto fixo cujas marcas estão sempre distanciadas de 100g (100g, 200g, 300g, ..., 1Kg, 1,1Kg,...) e outra balança de ponto flutuante cujas marcas estão distanciadas sempre de aproximadamente um décimo do valor lido (100g, 110g, 121g, 133g, ..., 1Kg, 1,1Kg, 1,21Kg, ...) A balança de ponto fixo apresenta uma resolução baixa para pequenas medidas, porém uma resolução alta para grandes medidas. A balança de ponto flutuante distribui a resolução de forma proporcional ao longo da escala.

Seguindo nesta analogia, o fenômeno de perda de significância pode ser interpretado como a seguir: imagine que você deseje obter o peso de um gato (aproximadamente 4Kg). Dois processos estão disponíveis: colocar o gato diretamente na balança ou medir seu peso com o gato e, depois, sem o gato. Na balança de ponto flutuante, a incerteza associada na medida do peso do gato (sozinho) é aproximadamente 10% de 4Kg, isto é, 400g. Já a incerteza associada à medida da uma pessoa (aproximadamente 70Kg) com o gato é de 10% do peso total, isto é, aproximadamente 7Kg. Esta incerteza é da mesma ordem de grandeza da medida a ser realizada, tornando o processo impossível de ser realizado, já que teríamos uma incerteza da ordem de 14Kg (devido à dupla medição) sobre uma grandeza de 4Kg.

Exercícios

E 2.7.1. Considere as expressões:

$$\frac{\exp(1/\mu)}{1 + \exp(1/\mu)}$$

e

$$\frac{1}{\exp(-1/\mu) + 1}$$

com $\mu > 0$. Verifique que elas são idênticas como funções reais. Teste no computador cada uma delas para $\mu = 0,1$, $\mu = 0,01$ e $\mu = 0,001$. Qual dessas expressões é mais adequada quando μ é um número pequeno? Por quê?

E 2.7.2. Encontre expressões alternativas para calcular o valor das seguintes funções quando x é próximo de zero.

a) $f(x) = \frac{1 - \cos(x)}{x^2}$

b) $g(x) = \sqrt{1+x} - 1$

c) $h(x) = \sqrt{x + 10^6} - 10^3$

d) $i(x) = \sqrt{1+e^x} - \sqrt{2}$ Dica: Faça $y = e^x - 1$

E 2.7.3. Use uma identidade trigonométrica adequada para mostrar que:

$$\frac{1 - \cos(x)}{x^2} = \frac{1}{2} \left(\frac{\sin(x/2)}{x/2} \right)^2.$$

Analise o desempenho destas duas expressões no computador quando x vale 10^{-5} , 10^{-6} , 10^{-7} , 10^{-8} , 10^{-9} , 10^{-200} e 0. Discuta o resultado. **Dica:** Para $|x| < 10^{-5}$, $f(x)$ pode ser aproximada por $1/2 - x^2/24$ com erro de truncamento inferior a 10^{-22} .

E 2.7.4. Reescreva as expressões:

$$\sqrt{e^{2x} + 1} - e^x \quad \text{e} \quad \sqrt{e^{2x} + x^2} - e^x$$

de modo que seja possível calcular seus valores para $x = 100$ utilizando a aritmética de ponto flutuante ("Double") no computador.

E 2.7.5. Na teoria da relatividade restrita, a energia cinética de uma partícula e sua velocidade se relacionam pela seguinte fórmula:

$$E = mc^2 \left(\frac{1}{\sqrt{1 - (v/c)^2}} - 1 \right),$$

onde E é a energia cinética da partícula, m é a massa de repouso, v o módulo da velocidade e c a velocidade da luz no vácuo dada por $c = 299792458 \text{ m/s}$. Considere que a massa de repouso $m = 9,10938291 \times 10^{-31} \text{ Kg}$ do elétron seja conhecida com erro relativo de 10^{-9} . Qual é o valor da energia e o erro relativo associado a essa grandeza quando $v = 0,1c$, $v = 0,5c$, $v = 0,99c$ e $v = 0,999c$ sendo que a incerteza relativa na medida da velocidade é 10^{-5} ?

E 2.7.6. Deseja-se medir a concentração de dois diferentes oxidantes no ar. Três sensores eletroquímicos estão disponíveis para a medida e apresentam as seguintes respostas:

$$v_1 = 270[A] + 30[B], \quad v_2 = 140[A] + 20[B] \quad \text{e} \quad v_3 = 15[A] + 200[B]$$

as tensões v_1 , v_2 e v_3 são dadas em mV e as concentrações em milimol/l .

- a) Encontre uma expressão para os valores de $[A]$ e $[B]$ em termos de v_1 e v_2 e, depois, em termos de v_1 e v_3 . Dica: Se $ad \neq bc$, então a matriz A dada por

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

é inversível e sua inversa é dada por

$$A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}.$$

- b) Sabendo que incerteza relativa associada às sensibilidades dos sensores 1 e 2 é de 2% e que a incerteza relativa associada às sensibilidades do sensor 3 é 10%, verifique a incerteza associada à medida feita com o par 1 – 2 e o par 1 – 3. Use $[A] = [B] = 10 \text{ milimol/l}$. Dica: Você deve diferenciar as grandezas $[A]$ e $[B]$ em relação aos valores das tensões.

]

Capítulo 3

Solução de equações de uma variável

Neste capítulo buscaremos aproximações numéricas para a solução de **equações de uma variável real**. Observamos que obter uma solução para uma tal dada equação é equivalente a encontrar um **zero de uma função** apropriada. Com isso, iniciamos este capítulo discutindo sobre condições de existência e unicidade de raízes de funções de uma variável real. Então, apresentamos o **método da bisseção** como uma primeira abordagem numérica para a solução de tais equações.

Em seguida, exploramos uma outra abordagem via **iteração do ponto fixo**. Desta, obtemos o **método de Newton**, para o qual discutimos sua aplicação e convergência. Por fim, apresentamos o **método das secantes** como uma das possíveis variações do método de Newton.

3.1 Existência e unicidade

O **teorema de Bolzano**¹ nos fornece condições suficientes para a existência do zero de uma função. Este é uma aplicação direta do **teorema do valor intermediário**.

Teorema 3.1.1 (Teorema de Bolzano). *Se $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$, $y = f(x)$, é uma função contínua tal que $f(a) \cdot f(b) < 0$, então existe $x^* \in (a, b)$ tal que $f(x^*) = 0$.*

Demonstração. O resultado é uma consequência imediata do teorema do valor intermediário que estabelece que dada uma função contínua $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$, $y = f(x)$, tal que $f(a) < f(b)$ (ou $f(b) < f(a)$), então para qualquer $d \in (f(a), f(b))$ (ou $k \in (f(b), f(a))$) existe $x^* \in (a, b)$ tal que $f(x^*) = k$. Ou seja, nestas notações,

¹Bernhard Placidus Johann Gonzal Nepomuk Bolzano, 1781 - 1848, matemático do Reino da Boêmia.

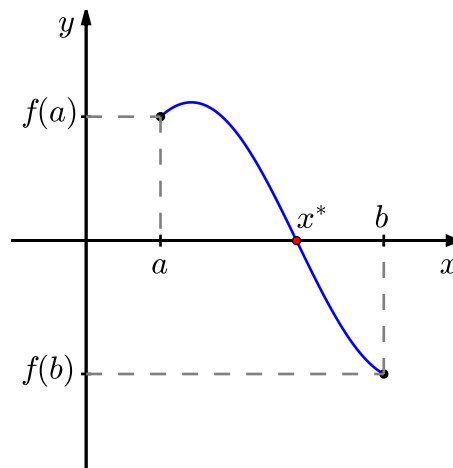


Figura 3.1: Teorema de Bolzano.

se $f(a) \cdot f(b) < 0$, então $f(a) < 0 < f(b)$ (ou $f(b) < 0 < f(a)$). Logo, tomando $k = 0$, temos que existe $x^* \in (a, b)$ tal que $f(x^*) = k = 0$. \square

Em outras palavras, se $f(x)$ é uma função contínua em um dado intervalo no qual ela troca de sinal, então ela têm pelo menos um zero neste intervalo (veja a Figura 3.1).

Exemplo 3.1.1. Mostre que existe pelo menos uma solução da equação $e^x = x + 2$ no intervalo $(-2, 0)$.

Solução. Primeiramente, observamos que resolver a equação $e^x = x + 2$ é equivalente a resolver $f(x) = 0$ com $f(x) = e^x - x - 2$. Agora, como $f(-2) = e^{-2} > 0$ e $f(0) = -2 < 0$, temos do teorema de Bolzano que existe pelo menos um zero de $f(x)$ no intervalo $(-2, 0)$. E, portanto, existe pelo menos uma solução da equação dada no intervalo $(-2, 0)$.

Podemos usar o **Scilab** para estudarmos esta função. Por exemplo, podemos definir a função $f(x)$ e computá-la nos extremos do intervalo dado com os seguintes comandos:

```
-->deff('y=f(x)', 'y=exp(x)-x-2')
-->f(-2), f(0)
ans =
    0.1353353
ans =
   - 1.
```

Alternativamente (e com maior precisão), podemos verificar diretamente o sinal da função nos pontos desejados com comando `sign`:

```
-->sign(f(-2)),sign(f(0))
ans =
    1.
ans =
   -1.
```

◇

Quando procuramos aproximações para zeros de funções, é aconselhável isolar cada raiz em um intervalo. Desta forma, gostaríamos de poder garantir a existência e a unicidade da raiz dentro de um dado intervalo. A seguinte proposição nos fornece condições suficientes para tanto.

Proposição 3.1.1. *Se $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ é uma função diferenciável, $f(a) \cdot f(b) < 0$ e $f'(x) > 0$ (ou $f'(x) < 0$) para todo $x \in (a, b)$, então existe um único $x^* \in (a, b)$ tal que $f(x^*) = 0$.*

Em outras palavras, para garantirmos que exista um único zero de uma dada função diferenciável num intervalo, é suficiente que ela troque de sinal e seja monótona neste intervalo.

Exemplo 3.1.2. No Exemplo 3.1.1, mostramos que existe pelo menos um zero de $f(x) = e^x - x - 2$ no intervalo $(-2, 0)$, pois $f(x)$ é contínua e $f(-2) \cdot f(0) < 0$. Agora, observamos que, além disso, $f'(x) = e^x - 1$ e, portanto, $f'(x) < 0$ para todo $x \in (-2, 0)$. Logo, da Proposição 3.1.1, temos garantida a existência de um único zero no intervalo dado.

Podemos inspecionar o comportamento da função $f(x) = e^x - x - 2$ e de sua derivada fazendo seus gráficos no Scilab. Para tanto, podemos fazer o seguinte teste:

```
-->x = linspace(-2,0,50);
-->deff('y = f(x)', 'y=exp(x)-x-2') // define f
-->plot(x,f(x));xgrid // grafico de f
-->deff('y = fl(x)', 'y=exp(x)-1') // a derivada
-->plot(x,fl(x));xgrid // grafico de f'
```

A discussão feita nesta seção, especialmente o teorema de Bolzano, nos fornece os fundamentos para o método da bisseção, o qual discutimos na próxima seção.

Exercícios

E 3.1.1. Mostre que $\cos x = x$ tem solução no intervalo $[0, \pi/2]$.

E 3.1.2. Mostre que $\cos x = x$ tem uma única solução no intervalo $[0, \pi/2]$.

E 3.1.3. Mostre que a equação:

$$\ln(x) + x^3 - \frac{1}{x} = 10$$

possui uma única solução positiva.

E 3.1.4. Use o teorema de Bolzano para mostrar que o erro absoluto ao aproximar o zero da função $f(x) = e^x - x - 2$ por $\bar{x} = -1,841$ é menor que 10^{-3} .

E 3.1.5. Mostre que o erro absoluto associado à aproximação $\bar{x} = 1,962$ para a solução exata x^* de:

$$e^x + \sin(x) + x = 10$$

é menor que 10^{-4} .

E 3.1.6. Mostre que a equação

$$\ln(x) + x - \frac{1}{x} = v$$

possui uma solução para cada v real e que esta solução é única.

3.2 Método da bisseção

O **método da bisseção** explora o fato de que uma função contínua $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ com $f(a) \cdot f(b) < 0$ tem um zero no intervalo (a, b) (veja o teorema de Bolzano 3.1.1). Assim, a ideia para aproximar o zero de uma tal função $f(x)$ é tomar, como primeira aproximação, o ponto médio do intervalo $[a, b]$, i.e.:

$$x^{(0)} = \frac{(a + b)}{2}.$$

Pode ocorrer de $f(x^{(0)}) = 0$ e, neste caso, o zero de $f(x)$ é $x^* = x^{(0)}$. Caso contrário, se $f(a) \cdot f(x^{(0)}) < 0$, então $x^* \in (a, x^{(0)})$. Neste caso, tomamos como segunda aproximação do zero de $f(x)$ o ponto médio do intervalo $[a, x^{(0)}]$, i.e. $x^{(1)} = (a + x^{(0)})/2$. Noutro caso, temos $f(x^{(0)}) \cdot f(b) < 0$ e, então, tomamos

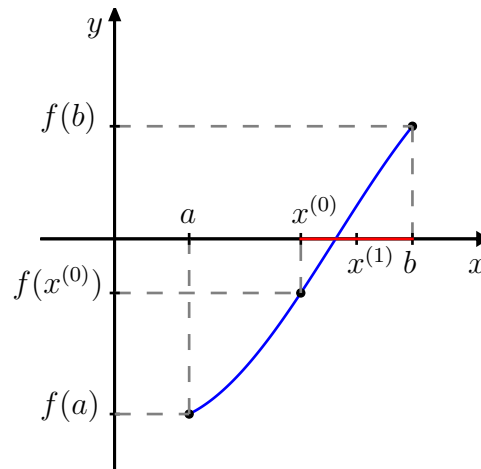


Figura 3.2: Método da biseção.

$x^{(1)} = (x^{(0)} + b)/2$. Repetimos este procedimento até obtermos a aproximação desejada (veja, Figura 3.2).

De forma mais precisa, suponha que queiramos calcular uma aproximação com uma certa precisão TOL para um zero x^* de uma dada função contínua $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ tal que $f(a) \cdot f(b) < 0$. Iniciamos, setamos $n = 0$ e:

$$a^{(n)} = a, \quad b^{(n)} = b \quad \text{e} \quad x^{(n)} = \frac{a^{(n)} + b^{(n)}}{2}.$$

Verificamos o **critério de parada**, i.e. se $f(x^{(n)}) = 0$ ou:

$$\frac{|a^{(n)} + b^{(n)}|}{2} < TOL,$$

então $x^{(n)}$ é a aproximação desejada. Caso contrário, preparamos a próxima iteração $n + 1$ da seguinte forma: se $f(a^{(n)}) \cdot f(x^{(n)}) < 0$, então setamos $a^{(n+1)} = a^{(n)}$ e $b^{(n+1)} = x^{(n)}$; noutro caso, se $f(x^{(n)}) \cdot f(b^{(n)}) < 0$, então setamos $a^{(n+1)} = x^{(n)}$ e $b^{(n+1)} = b^{(n)}$. Trocando n por $n + 1$, temos a nova aproximação do zero de $f(x)$ dada por:

$$x^{(n+1)} = \frac{a^{(n+1)} + b^{(n+1)}}{2}.$$

Voltamos a verificar o critério de parada acima e, caso não satisfeito, iteramos novamente. Iteramos até obtermos a aproximação desejada ou o número máximo de iterações ter sido atingido.

Exemplo 3.2.1. Use o método da biseção para calcular uma solução de $e^x = x + 2$ no intervalo $[-2, 0]$ com precisão $TOL = 10^{-1}$.

n	$a^{(n)}$	$b^{(n)}$	$x^{(n)}$	$f(a^{(n)})f(x^{(n)})$	$\frac{ b^{(n)} - a^{(n)} }{2}$
0	-2	0	-1	< 0	1
1	-2	-1	-1,5	< 0	0,5
2	-2	-1,5	-1,75	< 0	0,25
3	-2	-1,75	-1,875	> 0	0,125
4	-1,875	-1,75	-1,8125	< 0	0,0625

Tabela 3.1: Iteração do método da bisseção para o Exemplo 3.2.1.

Solução. Primeiramente, observamos que resolver a equação dada é equivalente a calcular o zero de $f(x) = e^x - x - 2$. Além disso, temos $f(-2) \cdot f(0) < 0$. Desta forma, podemos iniciar o método da bisseção tomando o intervalo inicial $[a^{(0)}, b^{(0)}] = [-2, 0]$ e:

$$x^{(0)} = \frac{a^{(0)} + b^{(0)}}{2} = -1.$$

Apresentamos as iterações na Tabela 3.1. Observamos que a precisão $TOL = 10^{-1}$ foi obtida na quarta iteração com o zero de $f(x)$ sendo aproximado por $x^{(4)} = 1,8125$.

Usando o Scilab neste exemplos, temos:

```
-->deff('y = f(x)', 'y = exp(x) - x - 2')
-->a=-2, b=0, x=(a+b)/2, TOL = (b-a)/2, sign(f(a)*f(x))
-->b=x, x=(a+b)/2, TOL = (b-a)/2, sign(f(a)*f(x))
```

e, assim, sucessivamente. \diamond

Observe que a distância entre $x^{(0)}$ e o zero x^* não pode exceder metade do intervalo inicial, ou seja $|x^{(0)} - x^*| \leq \frac{b-a}{2}$. Da mesma forma, o erro absoluto entre $x^{(1)}$ e x^* é menor que $\frac{1}{4}$ do tamanho do intervalo, i.e., $|x^{(1)} - x^*| \leq \frac{b-a}{2^2}$. De modo geral, o erro absoluto na iteração n é estimado por:

$$|x^{(n)} - x^*| \leq \frac{b-a}{2^{n+1}}, \quad n \geq 0.$$

Também, denotando $\epsilon_n := |x^{(n)} - x^*|$, temos:

$$\epsilon_{n+1} \leq \frac{1}{2} (\epsilon_n)^1$$

e, por isso, dizemos que o método da bisseção possui **taxa de convergência linear**.

Exemplo 3.2.2. No Exemplo 3.2.1, precisamos de 4 iterações do método da bisseção para computar uma aproximação com precisão de 10^{-1} do zero de $f(x) = e^x - x - 2$ tomando como intervalo inicial $[a, b] = [-2, 0]$. Poderíamos ter estimado o número de iterações **a priori**, pois, como vimos acima:

$$|x^{(n)} - x^*| \leq \frac{b-a}{2^{n+1}}, \quad n \geq 0.$$

Logo, temos:

$$\begin{aligned} |x^{(n)} - x^*| &< \frac{b-a}{2^{n+1}} = \frac{2}{2^{n+1}} \\ &= 2^{-n} < 10^{-1} \Rightarrow n > -\log_2 10^{-1} \approx 3,32. \end{aligned}$$

O que está de acordo com o experimento numérico realizado naquele exemplo.

O método da bisseção tem a boa propriedade de garantia de convergência, bem como de fornecer uma simples estimativa da precisão da aproximação calculada. Entretanto, a taxa de convergência linear é superada por outros métodos. A construção de tais métodos está, normalmente, associada a iteração do ponto fixo, a qual exploramos na próxima seção.

3.2.1 Código Scilab: método da bisseção

O seguinte código é uma implementação no **Scilab** do algoritmo da bisseção. As variáveis de entrada são:

- **f** - função objetivo
- **a** - extremo esquerdo do intervalo de inspeção $[a, b]$
- **b** - extremo direito do intervalo de inspeção $[a, b]$
- **TOL** - tolerância (critério de parada)
- **N** - número máximo de iterações

A variável de saída é:

- **p** - aproximação da raiz de **f**, i.e. $f(p) \approx 0$.

```
function [p] = bissecao(f, a, b, TOL, N)
    i = 1
    fa = f(a)
    while (i <= N)
```

```

//iteracao da bissecao
p = a + (b-a)/2
fp = f(p)
//condicao de parada
if ((fp == 0) | ((b-a)/2 < TOL)) then
    return p
end
//bissecta o intervalo
i = i+1
if (fa * fp > 0) then
    a = p
    fa = fp
else
    b = p
end
end
error ('Num. max. de iter. excedido!')
endfunction

```

Exercícios

E 3.2.1. Mostre que a equação do problema 3.1.6 possui uma solução no intervalo $[1, v + 1]$ para todo v positivo. Dica: defina $f(x) = \ln(x) + x - \frac{1}{x} - v$ e considere a seguinte estimativa:

$$f(v + 1) = f(1) + \int_1^{v+1} f'(x)dx \geq -v + \int_1^{v+1} dx = 0.$$

Use esta estimativa para iniciar o método de bisseção e obtenha o valor da raiz com pelo menos 6 algarismos significativos para $v = 1, 2, 3, 4$ e 5 .

E 3.2.2. Trace o gráfico e isole as três primeiras raízes positivas da função:

$$f(x) = 5 \sin(x^2) - \exp\left(\frac{x}{10}\right)$$

em intervalos de comprimento $0,1$.

E 3.2.3. Utilize o método da bisseção na equação $\sqrt{x} = \cos(x)$ para encontrar $p^{(4)}$ em $[a, b] = [0, 1]$.

E 3.2.4. Considere o seguinte problema físico: uma plataforma está fixa a uma parede através de uma dobradiça cujo momento é dado por:

$$\tau = k\theta,$$

onde θ é ângulo da plataforma com a horizontal e k é uma constante positiva. A plataforma é feita de material homogêneo, seu peso é P e sua largura é l . Modele a relação entre o ângulo θ e o peso P próprio da plataforma. Encontre o valor de θ quando $l = 1$ m, $P = 200$ N, $k = 50$ Nm/rad, sabendo que o sistema está em equilíbrio. Use o método da bisseção e expresse o resultado com 4 algarismos significativos.

E 3.2.5. Interprete a equação $\cos(x) = kx$ como o problema de encontrar a intersecção da curva $y = \cos(x)$ com $y = kx$. Encontre o valor positivo k para o qual essa equação admite exatamente duas raízes positivas distintas.

E 3.2.6. Considere a equação de Lambert dada por:

$$xe^x = t,$$

onde t é um número real positivo. Mostre que esta equação possui uma única solução x^* que pertence ao intervalo $[0, t]$. Usando esta estimativa como intervalo inicial, quantos passos são necessário para obter o valor numérico de x^* com erro absoluto inferior a 10^{-6} quando $t = 1$, $t = 10$ e $t = 100$ através do método da bisseção? Obtenha esses valores.

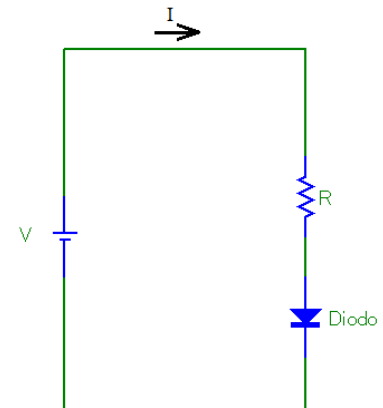
E 3.2.7. O polinômio $f(x) = x^4 - 4x^2 + 4$ possui raízes duplas em $\sqrt{2}$ e $-\sqrt{2}$. O método da bisseção pode ser aplicados a f ? Explique.

E 3.2.8. O desenho abaixo mostra um circuito não linear envolvendo uma fonte de tensão constante, um diodo retificador e um resistor. Sabendo que a relação entre a corrente (I_d) e a tensão (v_d) no diodo é dada pela seguinte expressão:

$$I_d = I_R \left(\exp \left(\frac{v_d}{v_t} \right) - 1 \right),$$

onde I_R é a corrente de condução reversa e v_t , a tensão térmica dada por $v_t = \frac{kT}{q}$ com k , a constante de Boltzmann, T a temperatura de operação e q , a carga do elétron. Aqui $I_R = 1 \mu\text{A} = 10^{-12}$ A, $T = 300$ K. Escreva o problema como uma equação na incógnita v_d e, usando o método da bisseção, resolva este problema com 3 algarismos significativos para os seguintes casos:

- a) $V = 30 \text{ V}$ e $R = 1 \text{ k}\Omega$.
- b) $V = 3 \text{ V}$ e $R = 1 \text{ k}\Omega$.
- c) $V = 3 \text{ V}$ e $R = 10 \text{ k}\Omega$.
- d) $V = 300 \text{ mV}$ e $R = 1 \text{ k}\Omega$.
- e) $V = -300 \text{ mV}$ e $R = 1 \text{ k}\Omega$.
- f) $V = -30 \text{ V}$ e $R = 1 \text{ k}\Omega$.
- g) $V = -30 \text{ V}$ e $R = 10 \text{ k}\Omega$.



Dica: $V = RI_d + v_d$.

E 3.2.9. Obtenha os valores de I_d no problema 3.2.8. Lembre que existem duas expressões disponíveis:

$$I_d = I_R \left(\exp \left(\frac{v_d}{v_t} \right) - 1 \right)$$

e

$$I_d = \frac{v - v_d}{R}$$

Faça o estudo da propagação do erro e decida qual a melhor expressão em cada caso.

3.3 Iteração de Ponto Fixo

Vamos analisar o método babilônico para extração da raiz quadrada de um número positivo A usando operações de soma, subtração, divisão e multiplicação.

Seja $r > 0$ uma aproximação para \sqrt{A} . Temos três possibilidades:

- $r > \sqrt{A} \implies \frac{A}{r} < \sqrt{A} \implies \sqrt{A} \in \left(\frac{A}{r}, r \right)$
- $r = \sqrt{A} \implies \frac{A}{r} = \sqrt{A}$
- $r < \sqrt{A} \implies \frac{A}{r} > \sqrt{A} \implies \sqrt{A} \in \left(r, \frac{A}{r} \right)$

Ou seja, uma aproximação melhor para \sqrt{A} está no intervalo entre r e $\frac{A}{r}$ que pode ser aproximada como

$$x = \frac{r + \frac{A}{r}}{2}$$

Aplicando esse método repetidas vezes, podemos construir a iteração

$$\begin{aligned}x^{(1)} &= r \\x^{(n+1)} &= \frac{x^{(n)}}{2} + \frac{A}{2x^{(n)}}, \quad n = 1, 2, 3, \dots\end{aligned}$$

Exemplo 3.3.1. Para obter uma aproximação para $\sqrt{5}$, podemos iniciar com a aproximação inicial $r = 2$ e $A = 5$.

Temos que

$$x^{(1)} = 2$$

e a partir da iteração

$$x^{(n+1)} = \frac{x^{(n)}}{2} + \frac{2,5}{x^{(n)}}$$

obtemos

$$\begin{aligned}x^{(2)} &= \frac{2}{2} + \frac{2,5}{2} = 1 + 1,25 = 2,25 \\x^{(3)} &= \frac{2,25}{2} + \frac{2,5}{2,25} = 2,2361111 \\x^{(4)} &= \frac{2,2361111}{2} + \frac{2,5}{2,2361111} = 2,236068 \\x^{(5)} &= \frac{2,236068}{2} + \frac{2,5}{2,236068} = 2,236068\end{aligned}$$

Exemplo 3.3.2. Para obter uma aproximação para $\sqrt{10}$, podemos iniciar com $r = 1$ e $A = 10$.

Assim

$$x^{(1)} = 1$$

e a partir de

$$x^{(n+1)} = \frac{x^{(n)}}{2} + \frac{5}{x^{(n)}}$$

obtemos

$$\begin{aligned}x^{(2)} &= \frac{1}{2} + \frac{5}{1} = 0,5 + 5 = 5,5 \\x^{(3)} &= \frac{5,5}{2} + \frac{5}{5,5} = 3,6590909 \\x^{(4)} &= \frac{3,6590909}{2} + \frac{5}{3,6590909} = 3,1960051 \\x^{(5)} &= \frac{3,1960051}{2} + \frac{5}{3,1960051} = 3,1624556 \\x^{(6)} &= \frac{3,1624556}{2} + \frac{5}{3,1624556} = 3,1622777 \\x^{(7)} &= \frac{3,1622777}{2} + \frac{5}{3,1622777} = 3,1622777\end{aligned}$$

A experimentação numérica sugere que o método funciona, mas surgem três perguntas:

1. Será que a sequência é convergente?
2. Caso seja convergente, será que o limite $x^* = \lim_{n \rightarrow \infty} x_n$ é igual a \sqrt{A} ?
3. Caso seja convergente, quão rápida é a convergência?

A segunda pergunta é a mais fácil de ser respondida.

Supondo que o limite de x_n exista, basta substituir x^* na iteração:

$$\begin{aligned}\lim_{n \rightarrow \infty} x^{(n+1)} &= \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x^{(n)}}{2} + \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{A}{2x^{(n)}} \\x^* &= \frac{x^*}{2} + \frac{A}{2x^*} \\\frac{x^*}{2} &= \frac{A}{2x^*} \\x^* &= \frac{A}{x^*} \\(x^*)^2 &= A \\x^* &= \sqrt{A}\end{aligned}$$

Portanto, sempre que esse método converge, temos a garantia de que o limite é \sqrt{A} . (Independente do valor inicial!)

De fato, podemos provar que o método é convergente para qualquer valor inicial positivo x . E, ainda, que a convergência é rápida (ainda precisamos definir isso).

Para responder essas perguntas, devemos formalizar o conceito de ponto fixo. Antes disso, analisemos mais um exemplo:

Exemplo 3.3.3. Queremos resolver a equação

$$xe^x = 10.$$

Observe que este problema é equivalente a resolver

$$x = \ln\left(\frac{10}{x}\right)$$

ou

$$x = 10e^{-x}.$$

A partir dessas duas equações podemos propor dois processos iterativos diferentes:

a) $x^{(n+1)} = \ln\left(\frac{10}{x^{(n)}}\right)$

b) $x^{(n+1)} = 10e^{-x^{(n)}}$

Supondo que $x^{(1)} = 1$ é uma aproximação inicial para a solução deste problema, iterando a primeira equação temos

$$x^{(1)} = 1$$

$$x^{(2)} = \ln(10) = 2,3025851$$

$$x^{(3)} = \ln\left(\frac{10}{2,3025851}\right) = 1,4685526$$

$$x^{(4)} = \ln\left(\frac{10}{1,4685526}\right) = 1,9183078$$

$$x^{(5)} = \ln\left(\frac{10}{1,9183078}\right) = 1,6511417$$

$$\vdots$$

$$x^{(11)} = 1,7421335$$

$$x^{(21)} = 1,7455151$$

$$x^{(31)} = 1,745528$$

$$x^{(32)} = 1,745528$$

Iterando a segunda equação obtemos a sequência

$$\begin{aligned}x^{(1)} &= 1 \\x^{(2)} &= 10e^{-1} = 3,6787944 \\x^{(3)} &= 10e^{-3,6787944} = 0,2525340 \\x^{(4)} &= 10e^{-0,2525340} = 7,7682979 \\x^{(5)} &= 10e^{-7,7682979} = 0,0042293 \\x^{(6)} &= 10e^{-0,0042293} = 9,9577961\end{aligned}$$

O experimento numérico sugere que a iteração a) converge para 1,745528... e a iteração b) não é convergente.

Note que queríamos resolver a equação $f(x) = xe^x - 10 = 0$. Ao invés disso, transformamos essa equação em uma equação de iteração do tipo

$$x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$$

e iteramos até encontrar p tal que $g(p) = p$.

3.3.1 O método do ponto fixo

Definição 3.3.1. Dizemos que p é um **ponto fixo** de uma função g se $g(p) = p$.

Definição 3.3.2. Uma **contração** é uma função real $g : [a, b] \rightarrow [a, b]$ tal que

$$|g(x) - g(y)| \leq \beta |x - y|, \quad 0 \leq \beta < 1.$$

Observação 3.3.1. A desigualdade $|g(x) - g(y)| \leq \beta |x - y|$ implica que g é contínua.

Assim, g é uma contração em $[a, b]$ se $|g'(x)| < 1$ para $a < x < b$.

Teorema 3.3.1. Se $g : [a, b] \rightarrow [a, b]$ é uma contração, então existe um único ponto fixo $p \in [a, b]$ tal que $g(p) = p$.

Além disso, a sequência

$$x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$$

é convergente para qualquer $x^{(1)} \in [a, b]$ e

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x^{(n)} = p.$$

Demonstração. Começamos demonstrando que existe pelo menos um ponto fixo. Para tal definimos a função $f(x) = x - g(x)$ e observamos que

$$f(a) = a - g(a) \leq a - a = 0$$

e

$$f(b) = b - g(b) \geq b - b = 0$$

Se $f(a) = a$ ou $f(b) = b$, então o ponto fixo existe. Caso contrário, as desigualdade são estritas e a função muda de sinal no intervalo. Como a função é contínua, pelo teorema de Bolzano 3.1.1, existe um ponto x^* no intervalo (a, b) tal que $f(x^*) = 0$, ou seja, $x^* - g(x^*) = 0$. Observe que x^* é um ponto fixo de g , pois $g(x^*) = x^*$.

Para provar que o ponto fixo é único, observamos que se x^* e x^{**} são pontos fixos, eles devem ser iguais, pois:

$$|x^* - x^{**}| = |g(x^*) - g(x^{**})| \leq \beta |x^* - x^{**}|$$

A desigualdade $|x^* - x^{**}| \leq \beta |x^* - x^{**}|$ com $\beta < 1$ implica $|x^* - x^{**}| = 0$.

Para demonstrar a convergência da sequência, observamos a relação

$$|x^{(n+1)} - x^*| = |g(x^{(n)}) - x^*| = |g(x^{(n)}) - g(x^*)| \leq \beta |x^{(n)} - x^*|.$$

Agora observamos que

$$|x^{(n)} - x^*| \leq \beta |x^{(n-1)} - x^*| \leq \beta^2 |x^{(n-2)} - x^*| \leq \dots \leq \beta^n |x^{(0)} - x^*|.$$

Portanto

$$\lim_{n \rightarrow \infty} |x^{(n)} - x^*| = 0$$

e

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x^{(n)} = x^*$$

Observações:

- A condição $|g(x) - g(y)| \leq \beta |x - y|$ é satisfeita sempre que $|g'(x)| \leq \beta < 1$ em todo o intervalo pois

$$\begin{aligned} |g(x) - g(y)| &= \left| \int_x^y g'(s) ds \right| \leq \int_x^y |g'(s)| ds \\ &\leq \int_x^y \beta ds = \beta |x - y|, \quad x < y. \end{aligned}$$

- A desigualdade estrita $\beta < 1$ é necessária.
- A condição $f([a, b]) \subseteq [a, b]$ é necessária.

3.3.2 Teste de convergência

Seja $g : [a, b]$ uma função $C^0[a, b]$ e $x^* \in (a, b)$ um ponto fixo de g . Então x^* é dito estável se existe uma região $(x^* - \delta, x^* + \delta)$ chamada bacia de atração tal que $x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$ é convergente sempre que $x^{(0)} \in (x^* - \delta, x^* + \delta)$.

Teorema 3.3.2. *Se $g \in C^1[a, b]$ e $|g'(x^*)| < 1$, então x^* é estável. Se $|g'(x^*)| > 1$ é instável e o teste é inconclusivo se $|g'(x^*)| = 1$.*

Exemplo 3.3.4. Considere o problema de encontrar a solução da equação algébrica

$$\cos(x) = x$$

vendo-a como o ponto fixo da função

$$f(x) = \cos(x).$$

Mostraremos que o teorema do ponto fixo se aplica a esta função com $[a, b] = [1/2, 1]$.

Precisamos provar:

1. $f([1/2, 1]) \subseteq [1/2, 1]$;
2. $|f'(x)| < \beta$, $\beta < 1$, $\forall x \in [1/2, 1]$.

Para provar o item 1, observamos que $f(x)$ é decrescente no intervalo, pelo que temos:

$$0,54 < \cos(1) \leq \cos(x) \leq \cos(1/2) < 0,88$$

Como $[0,54, 0,88] \subseteq [0,5, 1]$, temos o item a.

Para provar o item 2, observamos que

$$f'(x) = -\sin(x)$$

Da mesma forma, temos a estimativa:

$$-0,85 < -\sin(1) \leq -\sin(x) \leq -\sin(1/2) < -0,47$$

Assim, $|f'(x)| < 0,85$ temos a desigualdade com $\beta = 0,85 < 1$.

Agora, observamos o comportamento numérico da sequência:

$$\begin{cases} x^{(n+1)} = \cos(x^{(n)}), & n \geq 0 \\ x^{(0)} = 1 \end{cases}$$

Os primeiros termos podem ser calculados numericamente e são dados por:

$$\begin{aligned}
 x^{(1)} &= \cos(x_0) = \cos(1) = 0,5403023 \\
 x^{(2)} &= \cos(x_1) = \cos(0,5403023) = 0,8575532 \\
 x^{(3)} &= \cos(x_2) = \cos(0,8575532) = 0,6542898 \\
 x^{(4)} &= \cos(x_3) = \cos(0,6542898) = 0,7934804 \\
 x^{(5)} &= \cos(x_4) = \cos(0,7934804) = 0,7013688 \\
 x^{(6)} &= \cos(x_5) = \cos(0,7013688) = 0,7639597 \\
 x^{(7)} &= \cos(x_6) = \cos(0,7639597) = 0,7221024 \\
 x^{(8)} &= \cos(x_7) = \cos(0,7221024) = 0,7504178 \\
 x^{(9)} &= \cos(x_8) = \cos(0,7504178) = 0,7314040 \\
 x^{(10)} &= \cos(x_9) = \cos(0,7314040) = 0,7442374 \\
 x^{(11)} &= \cos(x_{10}) = \cos(0,7442374) = 0,7356047 \\
 x^{(12)} &= \cos(x_{11}) = \cos(0,7356047) = 0,7414251 \\
 x^{(13)} &= \cos(x_{12}) = \cos(0,7414251) = 0,7375069 \\
 &\vdots \\
 x^{(41)} &= \cos(x_{40}) = \cos(0,7390852) = 0,7390851 \\
 x^{(42)} &= \cos(x_{41}) = \cos(0,7390851) = 0,7390851 \\
 x^{(43)} &= \cos(x_{42}) = \cos(0,7390851) = 0,7390851
 \end{aligned}$$

3.3.3 Estabilidade e convergência

A fim de compreendermos melhor os conceitos de estabilidade e convergência, considere uma função $\Phi(x)$ com um ponto fixo $x^* = g(x^*)$ e analisemos o seguinte processo iterativo:

$$\begin{aligned}
 x^{(n+1)} &= g(x^{(n)}) \\
 x^{(0)} &= x
 \end{aligned}$$

Vamos supor que a função $g(x)$ pode ser aproximada por seu polinômio de Taylor em torno do ponto fixo:

$$\begin{aligned}
 g(x) &= g(x^*) + (x - x^*)g'(x^*) + O((x - x^*)^2), n \geq 0 \\
 &= x^* + (x - x^*)g'(x^*) + O((x - x^*)^2) \\
 &\approx x^* + (x - x^*)g'(x^*)
 \end{aligned}$$

Substituindo na relação de recorrência, temos

$$x^{(n+1)} = g(x^{(n)}) \approx x^* + (x^{(n)} - x^*)g'(x^*)$$

Ou seja:

$$(x^{(n+1)} - x^*) \approx (x^{(n)} - x^*)g'(x^*)$$

Tomando módulos, temos:

$$\underbrace{|x^{(n+1)} - x^*|}_{\epsilon_{n+1}} \approx \underbrace{|x^{(n)} - x^*|}_{\epsilon_n} |g'(x^*)|,$$

onde $\epsilon_n = |x^{(n)} - x^*|$.

Conclusões:

- Se $|g'(x^*)| < 1$, então, a distância de $x^{(n)}$ até o ponto fixo x^* está diminuindo a cada passo.
- Se $|g'(x^*)| > 1$, então, a distância de $x^{(n)}$ até o ponto fixo x^* está aumentando a cada passo.
- Se $|g'(x^*)| = 1$, então, nossa aproximação de primeiro ordem não é suficiente para compreender o comportamento da sequência.

Fixaremos, portanto, nos casos quando $|g'(x^*)| < 1$.

3.3.4 Erro absoluto e tolerância

Na prática, quando se aplica uma iteração como esta, não se conhece de antemão o valor do ponto fixo x^* . Assim, o erro $\epsilon_n = |x^{(n)} - x^*|$ precisa ser estimado com base nos valores calculados $x^{(n)}$. Uma abordagem frequente é analisar a evolução da diferença entre dois elementos da sequência:

$$\Delta_n = |x^{(n+1)} - x^{(n)}|$$

A pergunta natural é: Será que o erro $\epsilon_n = |x^{(n)} - x^*|$ é pequeno quando $\Delta_n = |x^{(n+1)} - x^{(n)}|$ for pequeno?

Para responder a esta pergunta, observamos que

$$x^* = \lim_{n \rightarrow \infty} x^{(n)}$$

portanto:

$$\begin{aligned} x^* - x^{(N)} &= (x^{(N+1)} - x^{(N)}) + (x^{(N+2)} - x^{(N+1)}) + (x^{(N+3)} - x^{(N+2)}) + \dots \\ &= \sum_{k=0}^{\infty} (x^{(N+k+1)} - x^{(N+k)}) \end{aligned}$$

Usamos também as expressões:

$$\begin{aligned}x^{(n+1)} &\approx x^* + (x^{(n)} - x^*)g'(x^*) \\x^{(n)} &\approx x^* + (x^{(n-1)} - x^*)g'(x^*)\end{aligned}$$

Subtraindo uma da outra, temos:

$$x^{(n+1)} - x^{(n)} \approx (x^{(n)} - x^{(n-1)})g'(x^*)$$

Portanto:

$$x^{(N+k+1)} - x^{(N+k)} \approx (x^{(N+1)} - x^{(N)}) (g'(x^*))^k$$

E temos:

$$\begin{aligned}x^* - x^{(N)} &= \sum_{k=0}^{\infty} (x^{(N+k+1)} - x^{(N+k)}) \\&\approx \sum_{k=0}^{\infty} (x^{(N+1)} - x^{(N)}) (g'(x^*))^k \\&= (x^{(N+1)} - x^{(N)}) \frac{1}{1 - g'(x^*)}, \quad |g'(x^*)| < 1\end{aligned}$$

Tomando módulo, temos:

$$\begin{aligned}|x^* - x^{(N)}| &\approx |x^{(N+1)} - x^{(N)}| \frac{1}{1 - g'(x^*)} \\ \epsilon_N &\approx \frac{\Delta_N}{1 - g'(x^*)}\end{aligned}$$

Conclusões: Tendo em mente a relação $x^{(n+1)} - x^{(n)} \approx (x^{(n)} - x^{(n-1)})g'(x^*)$, concluímos:

- Quando $g'(x^*) < 0$, o esquema é alternante, isto é, o sinal do erro se altera a cada passo. O erro ϵ_N pode ser estimado diretamente da diferença Δ_N , pois o denominador $1 - g'(x^*) > 1$.
- Quando $0 < g'(x^*) < 1$, o esquema é monótono e $\frac{1}{1 - g'(x^*)} > 1$, pelo que o erro ϵ_N é maior que a diferença Δ_N . A relação será tão mais importante quando mais próximo da unidade for $g'(x^*)$, ou seja, quando mais lenta for a convergência. Para estimar o erro em função da diferença Δ_N , observamos que $g'(x^*) \approx \frac{x^{(n+1)} - x^{(n)}}{x^{(n)} - x^{(n-1)}}$ e

$$|g'(x^*)| \approx \frac{\Delta_n}{\Delta_{n-1}}$$

e portanto

$$\epsilon_N \approx \frac{\Delta_N}{1 - \frac{\Delta_n}{\Delta_{n-1}}}.$$

Observação 3.3.2. Deve-se exigir que $\Delta_n < \Delta_{n-1}$

Exercícios

E 3.3.1. Mostre que a equação:

$$\cos(x) = x$$

possui uma única solução no intervalo $[0, 1]$. Encontre uma aproximação para esta solução com 4 dígitos significativos.

E 3.3.2. Verifique (analiticamente) que a única solução real da equação:

$$xe^x = 10$$

é ponto fixo das seguintes funções:

a) $g(x) = \ln\left(\frac{10}{x}\right)$

b) $g(x) = x - \frac{xe^x - 10}{15}$

c) $g(x) = x - \frac{xe^x - 10}{10 + e^x}$

Implemente o processo iterativo $x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$ para $n \geq 0$ e compare o comportamento. Discuta os resultados com base na teoria estudada.

E 3.3.3. Verifique (analiticamente) que a única solução real da equação:

$$\cos(x) = x$$

é ponto fixo das seguintes funções:

a) $g(x) = \cos(x)$

b) $g(x) = 0,4x + 0,6 \cos(x)$

c) $g(x) = x + \frac{\cos(x) - x}{1 + \sin(x)}$

Implemente o processo iterativo $x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$ para $n \geq 0$ e compare o comportamento. Discuta os resultados com base na teoria estudada.

E 3.3.4. Encontre a solução de cada equação com erro absoluto inferior a 10^{-6} .

a) $e^x = x + 2$ no intervalo $(-2, 0)$.

b) $x^3 + 5x^2 - 12 = 0$ no intervalo $(1, 2)$.

c) $\sqrt{x} = \cos(x)$ no intervalo $(0,1)$.

E 3.3.5. Encontre numericamente as três primeiras raízes positivas da equação dada por:

$$\cos(x) = \frac{x}{10 + x^2}$$

com erro absoluto inferior a 10^{-6} .

E 3.3.6. Calcule uma equação da reta tangente a curva $y = e^{-(x-1)^2}$ que passa pelo ponto $(3, 1/2)$.

E 3.3.7. Resolva numericamente a inequação:

$$e^{-x^2} < 2x$$

E 3.3.8. Considere os seguintes processos iterativos:

$$\begin{aligned} a \left\{ \begin{array}{l} x^{(n+1)} = \cos(x^{(n)}) \\ x^{(1)} = .5 \end{array} \right. \\ \text{e} \\ b \left\{ \begin{array}{l} x^{(n+1)} = .4x^{(n)} + .6 \cos(x^{(n)}) \\ x^{(1)} = .5 \end{array} \right. \end{aligned} \quad (3.1)$$

Use o teorema do ponto fixo para verificar que cada um desses processos converge para a solução da equação x^* de $\cos(x) = x$. Observe o comportamento numérico dessas sequências. Qual estabiliza mais rápido com cinco casas decimais? Discuta.

Dica: Verifique que $\cos([0.5, 1]) \subseteq [0.5, 1]$ e depois a mesma identidade para a função $f(x) = .4x + .6 \cos(x)$.

E 3.3.9. Use o teorema do ponto fixo aplicado a um intervalo adequado para mostrar que a função $g(x) = \ln(100 - x)$ possui um ponto fixo estável.

E 3.3.10. Na hidráulica, o fator de atrito de Darcy é dado pela implicitamente pela equação de Colebrook-White:

$$\frac{1}{\sqrt{f}} = -2 \log_{10} \left(\frac{\varepsilon}{14.8 R_h} + \frac{2.51}{\text{Re} \sqrt{f}} \right)$$

onde f é o fator de atrito, ε é a rugosidade do tubo em metros, R_h é o raio hidráulico em metros e Re é o número de Reynolds. Considere $\varepsilon = 2mm$, $R_h = 5cm$ e $Re = 10000$ e obtenha o valor de f pela iteração:

$$x^{(n+1)} = -2 \log_{10} \left(\frac{\varepsilon}{14.8 R_h} + \frac{2.51 x^{(n)}}{Re} \right)$$

E 3.3.11. Encontre uma solução aproximada para equação algébrica

$$180 - 100x = 0.052 \sinh^{-1}(10^{13}x)$$

com erro absoluto inferior a 10^{-3} usando um método iterativo. Estime o erro associado ao valor de $v = 180 - 100x = 0.052 \sinh^{-1}(10^{13}x)$, usando cada uma dessas expressões. Discuta sucintamente o resultado obtido. Dica: Este caso é semelhante ao problema 3.2.8.

E 3.3.12. Considere que x_n satisfaz a seguinte relação de recorrência:

$$x_{n+1} = x_n - \beta (x_n - x^*)$$

onde β e x^* são constantes. Prove que

$$x_n - x^* = (1 - \beta)^{n-1} (x_1 - x^*).$$

Conclua que $x_n \rightarrow x^*$ quando $|1 - \beta| < 1$.

E 3.3.13. Considere o seguinte esquema iterativo:

$$\begin{cases} x^{(n+1)} = x_n + q^n \\ x^{(0)} = 0 \end{cases}$$

onde $q = 1 - 10^{-6}$.

a) Calcule o limite

$$x_\infty = \lim_{n \rightarrow \infty} x^{(n)}$$

analiticamente.

b) Considere que o problema de obter o limite da sequência numericamente usando como critério de parada que $|x^{(n+1)} - x^{(n)}| < 10^{-5}$. Qual o valor é produzido pelo esquema numérico? Qual o desvio entre o valor obtido pelo esquema numérico e o valor do limite obtido no item a? Discuta. (Dica: Você não deve implementar o esquema iterativo, obtendo o valor de $x^{(n)}$ analiticamente)

- c) Qual deve ser a tolerância especificada para obter o resultado com erro relativo inferior a 10^{-2} ?

E 3.3.14. Considere o seguinte esquema iterativo:

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - [x^{(n)}]^3, \quad x^{(n)} \geq 0$$

com $x^{(0)} = 10^{-2}$. Prove que $\{x^{(n)}\}$ é sequência de número reais positivos convergindo para zero. Verifique que são necessários mais de mil passos para que $x^{(n)}$ se torne menor que $0.9x^{(0)}$.

E 3.3.15.

- a) Use o teorema do ponto fixo para mostrar que a função $g(x) = 1 - \sin(x)$ possui um único ponto fixo estável o intervalo $[\frac{1}{10}, 1]$. Construa um método iterativo $x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$ para encontrar esse ponto fixo. Use o Scilab para encontrar o valor numérico do ponto fixo.
- b) Verifique que função $\psi(x) = \frac{1}{2} [x + 1 - \sin(x)]$ possui um ponto fixo x^* que também é o ponto fixo da função g do item a. Use o Scilab para encontrar o valor numérico do ponto fixo através da iteração $x^{(n+1)} = \psi(x^{(n)})$. Qual método é mais rápido?

E 3.3.16. (*Esquemas oscilantes*)

- a) Considere a função $g(x)$ e função composta $\psi(x) = g \circ g = g(g(x))$. Verifique todo ponto fixo de g também é ponto fixo de ψ .
- b) Considere a função

$$g(x) = 10 \exp(-x)$$

e função composta $\psi(x) = g \circ g = g(g(x))$. Mostre que ψ possui dois pontos fixos que não são pontos fixos de g .

- c) No problema anterior, o que acontece quando o processo iterativo $x^{(n+1)} = g(x^{(n)})$ é inicializado com um ponto fixo de ψ que não é ponto fixo de g ?

E 3.3.17. Mostre que se $f(x)$ possui uma raiz x^* então x^* é um ponto fixo de $\phi(x) = x + \gamma(x)f(x)$. Encontre uma condição em $\gamma(x)$ para que o ponto fixo x^* de ϕ seja estável. Encontre uma condição em $\gamma(x)$ para que $\phi'(x^*) = 0$.

E 3.3.18. Considere que $x^{(n)}$ satisfaz a seguinte relação de recorrência:

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - \gamma f(x^{(n)})$$

onde γ é uma constante. Suponha que $f(x)$ possui um zero em x^* . Aproxime a função $f(x)$ em torno de x^* por

$$f(x) = f(x^*) + f'(x^*)(x - x^*) + O((x - x^*)^2).$$

Em vista do problema anterior, qual valor de γ você escolheria para que a sequência $x^{(n)}$ convirja rapidamente para x^* .

E 3.3.19. Considere o problema da questão 3.2.8 e dois seguintes esquemas iterativos.

$$A \begin{cases} I^{(n+1)} = \frac{1}{R} \left[V - v_t \ln \left(1 + \frac{I^{(n)}}{I_R} \right) \right], n > 0 \\ I^{(0)} = 0 \end{cases}$$

e

$$B \begin{cases} I^{(n+1)} = I_R \left[\exp \left(\frac{V - RI^{(n)}}{v_t} \right) - 1 \right], n > 0 \\ I^{(0)} = 0 \end{cases}$$

Verifique numericamente que apenas o processo A é convergente para a, b e c; enquanto apenas o processo B é convergente para os outros itens.

3.4 Método de Newton-Raphson

Consideremos o problema de encontrar as raízes da equação

$$f(x) = 0$$

onde $f(x) \in C^1$ através do método do ponto fixo. Para tal, observamos que um número real x^* é raiz de $f(x)$ se e somente se x^* é um ponto fixo da função

$$\phi(x) = x + \gamma(x)f(x), \quad \gamma(x) \neq 0$$

Aqui $\gamma(x)$ é uma função que será escolhida com base nos critérios de convergência do processo iterativo.

A derivada de $\phi(x)$ vale

$$\phi'(x) = 1 + \gamma(x)f'(x) + \gamma'(x)f(x)$$

no ponto x^* , temos

$$\phi'(x^*) = 1 + \gamma(x^*)f'(x^*) + \gamma'(x^*)f(x^*)$$

como $f(x^*) = 0$, temos

$$\phi'(x^*) = 1 + \gamma(x^*)f'(x^*)$$

Sabemos que o processo iterativo converge tão mais rápido quanto menor for $\phi'(x)$ nas vizinhanças de x^* , portanto, supomos que $f'(x^*) \neq 0$ e escolhemos $\gamma(x^*)$ de forma que

$$\phi'(x^*) = 0,$$

ou seja

$$\gamma(x^*) = -\frac{1}{f'(x^*)}.$$

Observe que x^* é raiz de $f(x)$ se, e somente se x^* é ponto fixo de

$$\phi(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)}$$

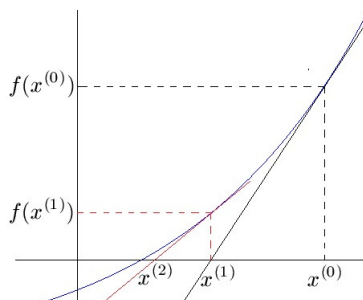
e $\phi'(x^*) = 0 < 1$. Portanto, o teorema do ponto fixo garante que se $x^{(0)}$ for suficientemente próximo a x^* , então o processo iterativo dado por

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - \frac{f(x^{(n)})}{f'(x^{(n)})}$$

converge para x^* , desde que $f'(x^{(n)}) \neq 0$ para todo $n \in \mathbb{N}$.

3.4.1 Interpretação Geométrica

Considere o problema de calcular a raiz uma função f , conforme esboço na figura abaixo



Queremos calcular $x^{(1)}$ em função de $x^{(0)}$. A ideia é calcular a equação da reta tangente à função $y = f(x)$ no ponto de abscissa $x^{(0)}$ e definir $x^{(1)}$ como a abscissa do ponto em que esta reta cruza o eixo x. A inclinação da reta tangente é dada por (a variação em y sobre a variação em x):

$$f'(x^{(0)}) = \frac{f(x^{(0)}) - 0}{x^{(0)} - x^{(1)}}$$

Como desejamos que a abscissa do ponto em que esta reta cruza o eixo x seja $x^{(1)}$, obtemos:

$$x^{(0)} - x^{(1)} = \frac{f(x^{(0)}) - 0}{f'(x^{(0)})}$$

Portanto

$$x^{(1)} = x^{(0)} - \frac{f(x^{(0)})}{f'(x^{(0)})}$$

que é uma iteração do método de Newton. Repetimos o processo para calcular $x^{(2)}, x^{(3)}, \dots$. De modo geral, temos

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - \frac{f(x^{(n)})}{f'(x^{(n)})}.$$

3.4.2 Análise de convergência

Seja $f(x)$ um função com derivadas primeira e segunda contínuas tal que $f(x^*) = 0$ e $f'(x^*) \neq 0$. Seja também a função $\phi(x)$ definida como

$$\phi(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)}$$

Expandimos em série de Taylor em torno de x^* e obtemos

$$\phi(x) = \phi(x^*) + (x - x^*)\phi'(x^*) + (x - x^*)^2 \frac{\phi''(x^*)}{2} + O((x - x^*)^3)$$

Sabemos que

$$\begin{aligned}\phi(x^*) &= x^* - \frac{f(x^*)}{f'(x^*)} = x^* \\ \phi'(x^*) &= 1 - \frac{f'(x^*)f'(x^*) - f(x^*)f''(x^*)}{(f'(x^*))^2} = 1 - 1 = 0\end{aligned}$$

Portanto:

$$\begin{aligned}\phi(x) &= x^* + (x - x^*)^2 \frac{\phi''(x^*)}{2} + O((x - x^*)^3) \\ &\approx x^* + (x - x^*)^2 \frac{\phi''(x^*)}{2}.\end{aligned}$$

Logo,

$$\begin{aligned}x^{(n+1)} &= \phi(x^{(n)}) \\ &\approx x^* + (x^{(n)} - x^*)^2 \frac{\phi''(x^*)}{2}\end{aligned}$$

$$(x^{(n+1)} - x^*) \approx (x^{(n)} - x^*)^2 \frac{\phi''(x^*)}{2}$$

Observação 3.4.1. Pode-se mostrar facilmente que

$$\phi''(x^*) = \frac{f''(x^*)}{f'(x^*)}$$

Exercícios

E 3.4.1. Considere o problema de calcular as soluções positivas da equação:

$$\operatorname{tg}(x) = 2x^2.$$

- Use o método gráfico para isolar as duas primeiras raízes positivas em pequenos intervalos. Use a teoria estudada em aula para argumentar quanto à existência e unicidade das raízes dentro intervalos escolhidos.
- Calcule o número de iterações necessárias para que o método da bisseção aproxime cada uma das raízes com erro absoluto inferior a 10^{-8} . Calcule as raízes por este método usando este número de passos.
- Calcule cada uma das raízes pelo método de Newton com oito dígitos significativos e discuta a convergência comparando com o item b).

Obs: Alguns alunos encontraram como solução $x_1 \approx 1,5707963$ e $x_2 \approx 4,7123890$. O que eles fizeram de errado?

E 3.4.2. Considere a equação

$$e^{-x^2} = x$$

trace o gráfico com auxílio do **Scilab** e verifique que ela possui uma raiz positiva. Encontre uma aproximação para esta razão pelo gráfico e use este valor para inicializar o método de Newton e obtenha uma aproximação para a raiz com 8 dígitos significativos. (Use o comando `format('v',16)` para alterar a visualização no **Scilab**.)

E 3.4.3. Isole e encontre as cinco primeiras raízes positivas da equação com 6 dígitos corretos através de traçado de gráfico e do método de Newton.

$$\cos(10x) = e^{-x}.$$

Dica: a primeira raiz positiva está no intervalo $(0,0.02)$. Fique atento.

E 3.4.4. Encontre as raízes do polinômio $f(x) = x^4 - 4x^2 + 4$ através do método de Newton. O que você observa em relação ao erro obtido? Compare com a situação do problema 3.2.7.

E 3.4.5. Encontre as raízes reais do polinômio $f(x) = \frac{x^5}{100} + x^4 + 3x + 1$ isolando-as pelo método do gráfico e depois usando o método de Newton. Expresse a solução com 7 dígitos significativos.

E 3.4.6. Considere o método de Newton aplicado para encontrar a raiz de $f(x) = x^3 - 2x + 2$. O que acontece quando $x^{(0)} = 0$? Escolha um valor adequado para inicializar o método e obter a única raiz real desta equação.

E 3.4.7. Justifique a construção do processo iterativo do Método de Newton através do conceito de estabilidade de ponto fixo e convergência do método da iteração. Dica: Considere os problemas 3.3.17 e 3.3.18.

E 3.4.8. Entenda a interpretação geométrica ao método de Newton. Encontre um valor para iniciar o método de Newton aplicado ao problema $f(x) = xe^{-x} = 0$ tal que o esquema iterativo divirja.

E 3.4.9. Aplique o método de Newton à função $f(x) = \frac{1}{x} - u$ e construa um esquema computacional para calcular a inversa de u com base em operações de multiplicação e soma/subtração.

E 3.4.10. Aplique o método de Newton à função $f(x) = x^n - A$ e construa um esquema computacional para calcular $\sqrt[n]{A}$ para $A > 0$ com base em operações de multiplicação e soma/subtração.

E 3.4.11. Considere a função dada por

$$\psi(x) = \ln(15 - \ln(x))$$

definida para $x > 0$

- a) (1.5) Use o teorema do ponto fixo para provar que se x_0 pertence ao intervalo $[1, 3]$, então a sequência dada iterativamente por

$$x^{(n+1)} = \psi(x^{(n)}), n \geq 0$$

converge para o único ponto fixo, x^* , de ψ . Construa a iteração $x^{(n+1)} = \psi(x^{(n)})$ e obtenha numericamente o valor do ponto fixo x^* . Expresse a resposta com 5 algarismos significativos corretos.

- b) (1.0) Construa a iteração do método de Newton para encontrar x^* , explicitando a relação de recorrência e iniciando com $x_0 = 2$. Use o Scilab para obter a raiz e expresse a resposta com oito dígitos significativos corretos.

3.5 Método das Secantes

O Método das Secantes é semelhante ao Método de Newton. Neste método a derivada $f'(x)$ é aproximada pela declividade de uma reta secante à curva:

$$f'(x) \approx \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

Assim, em cada passo do método, calcula-se uma nova aproximação com base em duas aproximações anteriores:

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - \frac{f(x^{(n)})}{m}, \quad m = \frac{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})}{x^{(n)} - x^{(n-1)}}$$

Exemplo 3.5.1. Encontre as raízes de $f(x) = \cos(x) - x$.

Da inspeção do gráfico das funções $y = \cos(x)$ e $y = x$, sabemos que esta equação possui uma raiz em torno de $x = 0,8$. Iniciamos o método com $x_0 = 0,7$ e $x_1 = 0,8$.

$x^{(n-1)}$	$x^{(n)}$	m	$x^{(n+1)}$
		$\frac{f(0,8)-f(0,7)}{0,8-0,7} =$	$0,8 - \frac{f(0,8)}{-1,6813548} =$
0,7	0,8	-1,6813548	0,7385654
0,8	0,7385654	-1,6955107	0,7390784
0,7385654	0,7390784	-1,6734174	0,7390851
0,7390784	0,7390851	-1,6736095	0,7390851

3.5.1 Análise de convergência

Seja $f(x) \in C^2$ uma função tal que $f(x^*) = 0$ e $f'(x^*) \neq 0$. Considere o processo iterativo do método das secantes:

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - \frac{f(x^{(n)})}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})}(x^{(n)} - x^{(n-1)})$$

Esta expressão pode ser escrita como:

$$\begin{aligned}
 x^{(n+1)} &= x^{(n)} - \frac{f(x^{(n)})(x^{(n)} - x^{(n-1)})}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})} \\
 &= \frac{x^{(n)}(f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})) - f(x^{(n)})(x^{(n)} - x^{(n-1)})}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})} \\
 &= \frac{x^{(n)}f(x^{(n-1)}) - x^{(n-1)}f(x^{(n)})}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})}
 \end{aligned}$$

Subtraindo x^* de ambos os lados temos:

$$\begin{aligned}
 x^{(n+1)} - x^* &= \frac{x^{(n)}f(x^{(n-1)}) - x^{(n-1)}f(x^{(n)})}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})} - x^* \\
 &= \frac{x^{(n)}f(x^{(n-1)}) - x^{(n-1)}f(x^{(n)}) - x^*(f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)}))}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})} \\
 &= \frac{(x^{(n)} - x^*)f(x^{(n-1)}) - (x^{(n-1)} - x^*)f(x^{(n)})}{f(x^{(n)}) - f(x^{(n-1)})}
 \end{aligned}$$

Definimos $\epsilon_n = x_n - x^*$, equivalente a $x_n = x^* + \epsilon_n$

$$\epsilon_{n+1} = \frac{\epsilon_n f(x^* + \epsilon_{n-1}) - \epsilon_{n-1} f(x^* + \epsilon_n)}{f(x^* + \epsilon_n) - f(x^* + \epsilon_{n-1})}$$

Aproximamos a função $f(x)$ no numerador por

$$\begin{aligned}
 f(x^* + \epsilon) &\approx f(x^*) + \epsilon f'(x^*) + \epsilon^2 \frac{f''(x^*)}{2} \\
 f(x^* + \epsilon) &\approx \epsilon f'(x^*) + \epsilon^2 \frac{f''(x^*)}{2} \\
 \epsilon_{n+1} &\approx \frac{\epsilon_n \left[\epsilon_{n-1} f'(x^*) + \epsilon_{n-1}^2 \frac{f''(x^*)}{2} \right] - \epsilon_{n-1} \left[\epsilon_n f'(x^*) + \epsilon_n^2 \frac{f''(x^*)}{2} \right]}{f(x^* + \epsilon_n) - f(x^* + \epsilon_{n-1})} \\
 &= \frac{\frac{f''(x^*)}{2} (\epsilon_n \epsilon_{n-1}^2 - \epsilon_{n-1} \epsilon_n^2)}{f(x^* + \epsilon_n) - f(x^* + \epsilon_{n-1})} \\
 &= \frac{1}{2} \frac{f''(x^*) \epsilon_n \epsilon_{n-1} (\epsilon_{n-1} - \epsilon_n)}{f(x^* + \epsilon_n) - f(x^* + \epsilon_{n-1})}
 \end{aligned}$$

Observamos, agora, que

$$\begin{aligned}
 f(x^* + \epsilon_n) - f(x^* + \epsilon_{n-1}) &\approx [f(x^*) + f'(x^*)\epsilon_n] - [f(x^*) + f'(x^*)\epsilon_{n-1}] \\
 &= f'(x^*)(\epsilon_n - \epsilon_{n-1})
 \end{aligned} \tag{3.2}$$

Portanto:

$$\epsilon_{n+1} \approx \frac{1}{2} \frac{f''(x^*)}{f'(x^*)} \epsilon_n \epsilon_{n-1} \quad (3.3)$$

ou, equivalentemente:

$$x^{(n+1)} - x^* \approx \frac{1}{2} \frac{f''(x^*)}{f'(x^*)} (x^{(n)} - x^*) (x^{(n-1)} - x^*) \quad (3.4)$$

Pode-se mostrar que

$$|x^{(n+1)} - x^*| \approx M |x^{(n)} - x^*|^\phi, \quad n \text{ grande} \quad (3.5)$$

com $\phi = \frac{\sqrt{5}+1}{2} \approx 1,618$ e M é uma constante.

Tabela 3.2: Quadro comparativo.

Método	Convergência	Erro	Critério de parada
Bisseção	Linear ($p = 1$)	$\epsilon_{n+1} = \frac{1}{2} \epsilon$	$\frac{b_n - a_n}{2} < \text{erro}$
Iteração linear	Linear ($p = 1$)	$\epsilon_{n+1} \approx \phi'(x^*) \epsilon_n$	$\frac{ \Delta_n }{1 - \frac{\Delta_n}{\Delta_{n-1}}} < \text{erro}$ $\Delta_n < \Delta_{n-1}$
Newton	Quadrática ($p = 2$)	$\epsilon_{n+1} \approx \frac{1}{2} \left \frac{f''(x^*)}{f'(x^*)} \right \epsilon_n^2$	$ \Delta_n < \text{erro}$
Secante	$p = \frac{\sqrt{5}+1}{2}$ $\approx 1,618$	$\epsilon_{n+1} \approx \left \frac{f''(x^*)}{f'(x^*)} \right \epsilon_n \epsilon_{n-1}$ $\approx M \epsilon_n^\phi$	$ \Delta_n < \text{erro}$

Observação 3.5.1. O erro na tabela sempre se refere ao erro absoluto esperado. Nos três últimos métodos, é comum que se exija como critério de parada que a condição seja satisfeita por alguns poucos passos consecutivos. Outros critérios podem ser usados. No métodos das secantes, deve-se ter o cuidado de evitar divisões por zero quando $x_{n+1} - x_n$ muito pequeno em relação à resolução do sistema de numeração.

Exercícios

E 3.5.1. Refaça as questões 3.4.2, 3.4.3, 3.4.4 e 3.4.5, usando o método das secantes.

E 3.5.2. Dê uma interpretação geométrica ao método das secantes. Qual a vantagem do método das secantes sobre o método de Newton?

E 3.5.3. Aplique o método das secantes para resolver a equação

$$e^{-x^2} = 2x$$

E 3.5.4. Refaça o problema 3.2.8 usando o método de Newton e das secantes.

Exercícios finais

E 3.5.5. A equação

$$\cos(\pi x) = e^{-2x}$$

tem infinitas raízes. Usando métodos numéricos encontre as primeiras raízes dessa equação. Verifique a j -ésima raiz (z_j) pode ser aproximada por $j - 1/2$ para j grande. Use o método de Newton para encontrar uma aproximação melhor para z_j .

E 3.5.6. A corrente elétrica, I , em Ampères em uma lâmpada em função da tensão elétrica, V , é dada por

$$I = \left(\frac{V}{150} \right)^{0.8}$$

Qual a potência da lâmpada quando ligada em série com uma resistência de valor R a uma fonte de 150V quando. (procure erro inferior a 1%)

- a) $R = 0\Omega$
- b) $R = 10\Omega$
- c) $R = 50\Omega$
- d) $R = 100\Omega$
- E) $R = 500\Omega$

E 3.5.7. (Bioquímica) A concentração sanguínea de um medicamento é modelado pela seguinte expressão

$$c(t) = Ate^{-\lambda t}$$

onde $t > 0$ é o tempo em minutos decorrido desde a administração da droga. A é a quantidade administrada em mg/ml e λ é a constante de tempo em min^{-1} . Responda:

- Sendo $\lambda = 1/3$, em que instantes de tempo a concentração é metade do valor máximo. Calcule com precisão de segundos.
- Sendo $\lambda = 1/3$ e $A = 100mg/ml$, durante quanto tempo a concentração permanece maior que $10mg/ml$.

E 3.5.8. Considere o seguinte modelo para crescimento populacional em um país:

$$P(t) = A + Be^{\lambda t}.$$

onde t é dado em anos. Use t em anos e $t = 0$ para 1960. Encontre os parâmetros A , B e λ com base nos anos de 1960, 1970 e 1991 conforme tabela:

Ano	população
1960	70992343
1970	94508583
1980	121150573
1991	146917459

Use esses parâmetros para calcular a população em 1980 e compare com o valor do censo.

E 3.5.9. Uma boia esférica flutua na água. Sabendo que a boia tem 10ℓ de volume e 2Kg de massa. Calcule a altura da porção molhada da boia.

E 3.5.10. Uma boia cilíndrica tem secção transversal circular de raio 10cm e comprimento 2m e pesa 10Kg . Sabendo que a boia flutua sobre água com o eixo do cilindro na posição horizontal, calcule a altura da parte molhada da boia.

E 3.5.11. Encontre com 6 casas decimais o ponto da curva $y = \ln x$ mais próximo da origem.

E 3.5.12. Um computador é vendido pelo valor a vista de $\text{R\$}2.000,00$ ou em $1+15$ prestações de $\text{R\$}200,00$. Calcule a taxa de juros associada à venda a prazo.

E 3.5.13. O valor de R\$110.000,00 é financiado conforme a seguinte programa de pagamentos:

Mês	pagamento
1	20.000,00
2	20.000,00
3	20.000,00
4	19.000,00
5	18.000,00
6	17.000,00
7	16.000,00

Calcule a taxa de juros envolvida. A data do empréstimo é o mês zero.

E 3.5.14. Depois de acionado um sistema de aquecedores, a temperatura em um forno evolui conforme a seguinte equação

$$T(t) = 500 - 800e^{-t} + 600e^{-t/3}.$$

onde T é a temperatura em Kelvin e t é tempo em horas.

- Obtenha analiticamente o valor de $\lim_{t \rightarrow \infty} T(t)$.
- Obtenha analiticamente o valor máximo de $T(t)$ e o instante de tempo quando o máximo acontece
- Obtenha numericamente com precisão de minutos o tempo decorrido até que a temperatura passe pela primeira vez pelo valor de equilíbrio obtido no item a.
- Obtenha numericamente com precisão de minutos a duração do período durante o qual a temperatura permanece pelo menos 20% superior ao valor de equilíbrio.

E 3.5.15. Encontre os pontos onde a elipse que satisfaz $\frac{x^2}{3} + y^2 = 1$ intersepta a parábola $y = x^2 - 2$.

E 3.5.16. Encontre a área do maior retângulo que é possível inscrever entre a curva $e^{-x^2} (1 + \cos(x))$ e o eixo $y = 0$.

E 3.5.17. Uma indústria consome energia elétrica de duas usinas fornecedoras. O custo de fornecimento em reais por hora como função da potência consumida em kW é dada pelas seguintes funções

$$\begin{aligned}C_1(x) &= 500 + .27x + 4.1 \cdot 10^{-5}x^2 + 2.1 \cdot 10^{-7}x^3 + 4.2 \cdot 10^{-10}x^4 \\C_2(x) &= 1000 + .22x + 6.3 \cdot 10^{-5}x^2 + 8.5 \cdot 10^{-7}x^3\end{aligned}$$

Onde $C_1(x)$ e $C_2(x)$ são os custos de fornecimento das usinas 1 e 2, respectivamente. Calcule o custo mínimo da energia elétrica quando a potência total consumida é $1500kW$.

E 3.5.18. A pressão de saturação (em bar) de um dado hidrocarboneto pelo ser modelada pela equação de Antoine:

$$\ln(P^{sat}) = A - \frac{B}{T + C}$$

onde T é a temperatura e A , B e C são constantes dadas conforme a seguir:

Hidrocarboneto	A	B	C
N-pentano	9.2131	2477.07	-39.94
N-heptano	9.2535	2911.32	-56.51

- a) Calcule a temperatura de bolha de uma mistura de N-pentano e N-heptano à pressão de 1.2bar quando as frações molares dos gases são $z_1 = z_2 = 0.5$. Para tal utilize a seguinte equação:

$$P = \sum_i z_i P_i^{sat}$$

- b) Calcule a temperatura de orvalho de uma mistura de N-pentano e N-heptano à pressão de 1.2bar quando as frações molares dos gases são $z_1 = z_2 = 0.5$. Para tal utilize a seguinte equação:

$$\frac{1}{P} = \sum_i \frac{z_i}{P_i^{sat}}$$

E 3.5.19. Encontre os três primeiros pontos de mínimo da função

$$f(x) = e^{-x/11} + x \cos(2x)$$

para $x > 0$ com erro inferior a 10^{-7} .

Capítulo 4

Solução de sistemas lineares

Nesta parte de nosso curso, estamos interessados em técnicas para resolução de sistemas de equações algébricas lineares.

Trataremos de sistemas de equações algébricas lineares da seguinte forma:

$$\begin{aligned}a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= y_1 \\a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= y_2 \\&\vdots \\a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n &= y_m\end{aligned}$$

Observe que m é o número de equações e n é o número de incógnitas. Podemos escrever este problema na forma matricial

$$Ax = y$$

onde

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \quad y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_m \end{bmatrix}$$

Daremos mais atenção ao caso $m = n$, isto é, quando a matriz A que envolvia no sistema linear é quadrada.

4.1 Eliminação gaussiana com pivoteamento parcial

Lembramos que algumas operações feitas nas linhas de um sistema não alteram a solução:

1. Multiplicação de um linha por um número
2. Troca de uma linha por ela mesma somada a um múltiplo de outra.
3. Troca de duas linhas.

O processo que transforma um sistema em outro com mesma solução, mas que apresenta uma forma triangular é chamado eliminação Gaussiana. A solução do sistema pode ser obtida fazendo substituição regressiva.

Exemplo 4.1.1 (Eliminação Gaussiana sem pivoteamento parcial). Resolva o sistema:

$$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x + y - z = 0 \\ 2x + 2y + z = 1 \end{cases}$$

Solução. Escrevemos a matriz completa do sistema:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & 0 \\ 2 & 2 & 1 & 1 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -3 & -2 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \end{array} \right]$$

Encontramos $-z = -1$, ou seja, $z = 1$. Substituímos na segunda equação e temos $-y - 3z = -2$, ou seja, $y = -1$ e, finalmente $x + y + z = 1$, resultando em $x = 1$. \diamond

A Eliminação Gaussiana com pivoteamento parcial consiste em fazer uma permutação de linhas de forma a escolher o maior pivô (em módulo) a cada passo.

Exemplo 4.1.2 (Eliminação Gaussiana com pivoteamento parcial). Resolva o sistema:

$$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x + y - z = 0 \\ 2x + 2z + z = 1 \end{cases}$$

Solução. Escrevemos a matriz completa do sistema:

$$\begin{aligned}
 \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & 0 \\ 2 & 2 & 1 & 1 \end{array} \right] &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 1 & 1 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1/2 & 3/2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1/2 & 3/2 & 1 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 2 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1/2 & 1/2 \end{array} \right]
 \end{aligned}$$

Encontramos $1/2z = 1/2$, ou seja, $z = 1$. Substituímos na segunda equação e temos $y + 2z = 1$, ou seja, $y = -1$ e, finalmente $2x + y - z = 0$, resultando em $x = 1$. \diamond

Exemplo 4.1.3. Resolva o seguinte sistema por eliminação gaussiana com pivotamento parcial.

$$\begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ 9 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Solução. Construimos a matriz completa:

$$\begin{aligned}
 \left[\begin{array}{ccc|c} 0 & 2 & 2 & 8 \\ 1 & 2 & 1 & 9 \\ 1 & 1 & 1 & 6 \end{array} \right] &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 9 \\ 0 & 2 & 2 & 8 \\ 1 & 1 & 1 & 6 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 9 \\ 0 & 2 & 2 & 8 \\ 0 & -1 & 0 & -3 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 1 & 9 \\ 0 & 2 & 2 & 8 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 2 & 0 & 8 \\ 0 & 2 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 2 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right]
 \end{aligned}$$

Portanto $x = 2$, $y = 3$ e $z = 1$. ◇

Exemplo 4.1.4 (Problema com elementos com grande diferença de escala).

$$\begin{bmatrix} \varepsilon & 2 \\ 1 & \varepsilon \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix}$$

Executamos a eliminação gaussiana sem pivotamento parcial para $\varepsilon \neq 0$ e $|\varepsilon| \ll 1$:

$$\left[\begin{array}{cc|c} \varepsilon & 2 & 4 \\ 1 & \varepsilon & 3 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} \varepsilon & 2 & 4 \\ 0 & \varepsilon - \frac{2}{\varepsilon} & 3 - \frac{4}{\varepsilon} \end{array} \right]$$

Temos

$$y = \frac{3 - 4/\varepsilon}{\varepsilon - 2/\varepsilon}$$

e

$$x = \frac{4 - 2y}{\varepsilon}$$

Observe que a expressão obtida para y se aproximada de 2 quando ε é pequeno:

$$y = \frac{3 - 4/\varepsilon}{\varepsilon - 2/\varepsilon} = \frac{3\varepsilon - 4}{\varepsilon^2 - 2} \rightarrow \frac{-4}{-2} = 2, \text{ quando } \varepsilon \rightarrow 0.$$

Já expressão obtida para x depende justamente da diferença $2 - y$:

$$x = \frac{4 - 2y}{\varepsilon} = \frac{2}{\varepsilon}(2 - y)$$

Assim, quando ε é pequeno, a primeira expressão, implementado em um sistema de ponto flutuante de acurácia finita, produz $y = 2$ e, conseqüentemente, a expressão para x produz $x = 0$. Isto é, estamos diante um problema de cancelamento catastrófico.

Agora, quando usamos a Eliminação Gaussiana com pivotamento parcial, fazemos uma permutação de linhas de forma a escolher o maior pivô a cada passo:

$$\left[\begin{array}{cc|c} \varepsilon & 2 & 4 \\ 1 & \varepsilon & 3 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \varepsilon & 3 \\ \varepsilon & 2 & 4 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{cc|c} 1 & \varepsilon & 3 \\ 0 & 2 - \varepsilon^2 & 4 - 3\varepsilon \end{array} \right]$$

Continuando o procedimento, temos:

$$y = \frac{4 - 4\varepsilon}{2 - \varepsilon^2}$$

e

$$x = 3 - \varepsilon y$$

Observe que tais expressões são analiticamente idênticas às anteriores, no entanto, são mais estáveis numericamente. Quando ε converge a zero, y converge a 2, como no caso anterior. No entanto, mesmo que $y = 2$, a segunda expressão produz $x = 3 - \varepsilon y$, isto é, a aproximação $x \approx 3$ não depende mais de obter $2 - y$ com precisão.

Exercícios

E 4.1.1. Resolva o seguinte sistema de equações lineares

$$\begin{aligned} x + y + z &= 0 \\ x + 10z &= -48 \\ 10y + z &= 25 \end{aligned}$$

Usando eliminação gaussiana com pivoteamento parcial (não use o computador para resolver essa questão).

E 4.1.2. Resolva o seguinte sistema de equações lineares

$$\begin{aligned}x + y + z &= 0 \\x + 10z &= -48 \\10y + z &= 25\end{aligned}$$

Usando eliminação gaussiana com pivoteamento parcial (não use o computador para resolver essa questão).

E 4.1.3. Calcule a inversa da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 \\ -1 & 2 & 0 \\ 2 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

usando eliminação Gaussiana com pivoteamento parcial.

E 4.1.4. Demonstre que se $ad \neq bc$, então a matriz A dada por:

$$A = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$$

é inversível e sua inversa é dada por:

$$A^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix}.$$

E 4.1.5. Considere as matrizes

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

e

$$E = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

e o vetor

$$v = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

- Resolva o sistema $Ax = v$ sem usar o computador.
- Sem usar o computador e através da técnica algébrica de sua preferência, resolva o sistema $(A + \varepsilon E)x_\varepsilon = v$ considerando $|\varepsilon| \ll 1$ e obtenha a solução exata em função do parâmetro ε .
- Usando a expressão analítica obtida acima, calcule o limite $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} x_\varepsilon$.
- Resolva o sistema $(A + \varepsilon E)x = v$ no **Scilab** usando pivotamento parcial e depois sem usar pivotamento parcial para valores muito pequenos de ε como $10^{-10}, 10^{-15}, \dots$. O que você observa?

E 4.1.6. Resolva o seguinte sistema de 5 equações lineares

$$\begin{aligned} x_1 - x_2 &= 0 \\ -x_{i-1} + 2.5x_i - x_{i+1} &= e^{-\frac{(i-3)^2}{20}}, \quad 2 \leq i \leq 4 \\ 2x_5 - x_4 &= 0 \end{aligned}$$

representando-o como um problema do tipo $Ax = b$ no **Scilab** e usando o comando de contra-barras para resolvê-lo. Repita usando a rotina que implementa eliminação gaussiana.

E 4.1.7. Encontre a inversa da matriz

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

- Usando Eliminação Gaussiana com pivotamento parcial à mão.
- Usando a rotina 'gausspp()'.
- Usando a rotina 'inv()' do **Scilab**.

4.2 Condicionamento de sistemas lineares

Quando lidamos com matrizes no corpo dos números reais (ou complexos), existem apenas duas alternativas: i) a matriz é inversível; ii) a matriz não é inversível e, neste caso, é chamada de matriz singular. Ao lidarmos em aritmética de precisão finita, encontramos uma situação mais sutil: alguns problemas lineares são mais difíceis de serem resolvidos, pois os erros de arredondamento se propagam de forma mais significativa que em outros problemas. Neste caso falamos de problemas bem-condicionados e mal-condicionados. Intuitivamente falando, um problema bem-condicionado é um problema em que os erros de arredondamento se propagam de forma menos importante; enquanto problemas mal-condicionados são problemas em que os erros se propagam de forma mais relevante.

Um caso típico de sistema mal-condicionado é aquele cujos coeficientes estão muito próximos ao de um problema singular. Considere o seguinte exemplo:

Exemplo 4.2.1. Observe que o problema

$$\begin{cases} 71x + 41y = 100 \\ \lambda x + 30y = 70 \end{cases}$$

é impossível quando $\lambda = \frac{71 \times 30}{41} \approx 51,95122$.

Agora, verifique o que acontece quando resolvemos os seguintes sistemas lineares:

$$\begin{cases} 71x + 41y = 100 \\ 52x + 30y = 70 \end{cases} \quad \text{e} \quad \begin{cases} 71x + 41y = 100 \\ 51x + 30y = 70 \end{cases}$$

A solução do primeiro problema é $x = -65$ e $y = 115$. Já para o segundo problema é $x = \frac{10}{3}$ e $y = -\frac{10}{3}$.

Igualmente, observe os seguintes dois problemas:

$$\begin{cases} 71x + 41y = 100 \\ 52x + 30y = 70 \end{cases} \quad \text{e} \quad \begin{cases} 71x + 41y = 100,4 \\ 52x + 30y = 69,3 \end{cases}$$

A solução do primeiro problema é $x = -65$ e $y = 115$ e do segundo problema é $x = -85,35$ e $y = 150,25$.

Observe que pequenas variações nos coeficientes das matrizes fazem as soluções ficarem bem distintas, isto é, pequenas variações nos dados de entrada acarretaram em grandes variações na solução do sistema. Quando isso acontece, dizemos que o problema é mal-condicionado.

Para introduzir essa ideia formalmente, precisamos definir o número de condicionamento. Informalmente falando, o número de condicionamento mede o quanto a solução de um problema em função de alterações nos dados de entrada. Para construir matematicamente este conceito, precisamos de uma medida destas variações. Como tanto os dados de entrada como os dados de saída são expressos na forma vetorial, precisaremos do conceito de norma vetorial. Por isso, faremos uma breve interrupção de nossa discussão para introduzir as definições de norma de vetores e matrizes na próxima seção.

4.2.1 Norma L_p de vetores

Definimos a norma L_p ou L^p de um vetor em \mathbb{R}^n para $p \geq 1$ como

$$\|v\|_p = (|v_1|^p + |v_2|^p + \cdots + |v_n|^p)^{1/p}$$

E a norma L_∞ ou L^∞ como

$$\|v\|_\infty = \max_{j=1}^n |v_j|$$

Propriedades: Se λ é um real (ou complexo) e u e v são vetores, temos:

$$\begin{aligned} \|v\| &= 0 \iff v = 0 \\ \|\lambda v\| &= |\lambda| \|v\| \\ \|u + v\| &\leq \|u\| + \|v\| \quad (\text{desigualdade do triângulo}) \\ \lim_{p \rightarrow \infty} \|u\|_p &= \|u\|_\infty \end{aligned}$$

Exemplo: Calcule a norma L^1 , L^2 e L^∞ de

$$v = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \|v\|_1 &= 1 + 2 + 3 + 0 = 6 \\ \|v\|_2 &= \sqrt{1 + 2^2 + 3^2 + 0^2} = \sqrt{14} \\ \|v\|_\infty &= \max\{1, 2, 3, 0\} = 3 \end{aligned}$$

4.2.2 Norma matricial

Definimos a norma operacional em L^p de uma matriz $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ da seguinte forma:

$$\|A\|_p = \sup_{\|v\|_p=1} \|Av\|_p$$

ou seja, a norma p de uma matriz é o máximo valor assumido pela norma de Av entre todos os vetores de norma unitária.

Temos as seguintes propriedades, se A e B são matrizes, I é a matriz identidade, v é um vetor e λ é um real (ou complexo):

$$\begin{aligned}\|A\|_p &= 0 \iff A = 0 \\ \|\lambda A\|_p &= |\lambda| \|A\|_p \\ \|A + B\|_p &\leq \|A\|_p + \|B\|_p \quad (\text{desigualdade do triângulo}) \\ \|Av\|_p &\leq \|A\|_p \|v\|_p \\ \|AB\|_p &\leq \|A\|_p \|B\|_p \\ \|I\|_p &= 1 \\ 1 &= \|I\|_p = \|AA^{-1}\|_p \leq \|A\|_p \|A^{-1}\|_p \quad (\text{se } A \text{ é inversível})\end{aligned}$$

Casos especiais:

$$\begin{aligned}\|A\|_1 &= \max_{j=1}^n \sum_{i=1}^n |A_{ij}| \\ \|A\|_2 &= \sqrt{\max\{|\lambda| : \lambda \in \sigma(AA^*)\}} \\ \|A\|_\infty &= \max_{i=1}^n \sum_{j=1}^n |A_{ij}|\end{aligned}$$

onde $\sigma(M)$ é o conjunto de autovalores da matriz M .

Exemplo: Calcule as normas 1, 2 e ∞ da seguinte matriz:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -5 & 7 \\ 1 & -2 & 4 \\ -8 & 1 & -7 \end{bmatrix}$$

Solução

$$\begin{aligned}\|A\|_1 &= \max\{12, 8, 18\} = 18 \\ \|A\|_\infty &= \max\{15, 7, 16\} = 16 \\ \|A\|_2 &= \sqrt{\max\{0, 5865124; 21, 789128; 195, 62436\}} = 13,986578\end{aligned}$$

4.2.3 Número de condicionamento

O condicionamento de um sistema linear é um conceito relacionado à forma como os erros se propagam dos dados de entrada para os dados de saída, ou seja, se o sistema

$$Ax = y$$

possui uma solução x para o vetor y , quando varia a solução x quando o dado de entrada y varia. Consideramos, então, o problema

$$A(x + \delta_x) = y + \delta_y$$

Aqui δ_x representa a variação em x e δ_y representa a respectiva variação em y . Temos:

$$Ax + A\delta_x = y + \delta_y$$

e, portanto,

$$A\delta_x = \delta_y.$$

Queremos avaliar a magnitude do erro relativo em y , representado por $\|\delta_y\|/\|y\|$ em função da magnitude do erro relativo $\|\delta_x\|/\|x\|$.

$$\begin{aligned} \frac{\|\delta_x\|/\|x\|}{\|\delta_y\|/\|y\|} &= \frac{\|\delta_x\|}{\|x\|} \frac{\|y\|}{\|\delta_y\|} \\ &= \frac{\|A^{-1}\delta_y\|}{\|x\|} \frac{\|Ax\|}{\|\delta_y\|} \\ &\leq \frac{\|A^{-1}\| \|\delta_y\| \|A\| \|x\|}{\|x\| \|\delta_y\|} \\ &= \|A\| \|A^{-1}\| \end{aligned}$$

Assim, definimos o número de condicionamento de uma matriz inversível A como

$$k_p(A) = \|A\|_p \|A^{-1}\|_p$$

O número de condicionamento, então, mede o quão instável é resolver o problema $Ax = y$ frente a erros no vetor de entrada x .

Obs: O número de condicionamento depende da norma escolhida.

Obs: O número de condicionamento da matriz identidade é 1.

Obs: O número de condicionamento de qualquer matriz inversível é igual ou maior que 1.

Exercícios

E 4.2.1. Calcule o valor de λ para o qual o problema

$$\begin{cases} 71x + 41y = 10 \\ \lambda x + 30y = 4 \end{cases}$$

é impossível, depois calcule os números de condicionamento com norma 1, 2 e ∞ quando $\lambda = 51$ e $\lambda = 52$.

E 4.2.2. Calcule o número de condicionamento da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -5 & 7 \\ 1 & -2 & 4 \\ -8 & 1 & -7 \end{bmatrix}$$

nas normas 1, 2 e ∞ .

E 4.2.3. Calcule o número de condicionamento das matrizes

$$\begin{bmatrix} 71 & 41 \\ 52 & 30 \end{bmatrix}$$

e

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \\ 4 & 5 & 5 \end{bmatrix}$$

usando as normas 1, 2 e ∞ .

E 4.2.4. Usando a norma 1, calcule o número de condicionamento da matriz

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 + \varepsilon & 4 \end{bmatrix}$$

em função de ε quando $0 < \varepsilon < 1$. Interprete o limite $\varepsilon \rightarrow 0$.

E 4.2.5. Considere os sistemas:

$$\begin{cases} 100000x - 9999.99y = -10 \\ -9999.99x + 1000.1y = 1 \end{cases} \quad \text{e} \quad \begin{cases} 100000x - 9999.99y = -9.999 \\ -9999.99x + 1000.1y = 1.01 \end{cases}$$

Encontre a solução de cada um e discuta.

E 4.2.6. Considere os vetores de 10 entradas dados por

$$x_j = \sin(j/10), \quad y_j = j/10 \quad z_j = j/10 - \frac{(j/10)^3}{6}, \quad j = 1, \dots, 10$$

Use o **Scilab** para construir os seguintes vetores de erro:

$$e_j = \frac{|x_j - y_j|}{|x_j|} \quad f_j = \frac{|x_j - z_j|}{x_j}$$

Calcule as normas 1, 2 e ∞ de e e f

4.3 Métodos iterativos para sistemas lineares

4.3.1 Método de Jacobi

Considere o problema $Ax = y$, ou seja,

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n &= y_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n &= y_2 \\ \vdots & \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n &= y_n \end{aligned}$$

Os elementos x_j são calculados iterativamente conforme:

$$\begin{aligned} x_1^{(k+1)} &= \frac{y_1 - (a_{12}x_2^{(k)} + \dots + a_{1n}x_n^{(k)})}{a_{11}} \\ x_2^{(k+1)} &= \frac{y_2 - (a_{21}x_1^{(k)} + \dots + a_{2n}x_n^{(k)})}{a_{22}} \\ &\vdots \\ x_n^{(k+1)} &= \frac{y_n - (a_{n1}x_1^{(k)} + \dots + a_{nn}x_{n-1}^{(k)})}{a_{nn}} \end{aligned}$$

Em notação mais compacta, o método de Jacobi consiste na iteração:

$$\begin{aligned} x^{(0)} &= \text{aprox. inicial} \\ x_i^{(k)} &= \frac{y_i - \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n a_{ij}x_j^{(k)}}{a_{ii}} \end{aligned}$$

Exemplo: Resolva o sistema

$$\begin{cases} 10x + y = 23 \\ x + 8y = 26 \end{cases}$$

usando o método de Jacobi iniciando com $x^{(0)} = y^{(0)} = 0$.

$$\begin{aligned} x^{(k+1)} &= \frac{23 - y^{(k)}}{10} \\ y^{(k+1)} &= \frac{26 - x^{(k)}}{8} \\ x^{(1)} &= \frac{23 - y^{(0)}}{10} = 2,3 \\ y^{(1)} &= \frac{26 - x^{(0)}}{8} = 3,25 \\ x^{(2)} &= \frac{23 - y^{(1)}}{10} = 1,975 \\ y^{(2)} &= \frac{26 - x^{(1)}}{8} = 2,9625 \end{aligned}$$

Código Scilab: Jacobi

4.3.2 Método de Gauss-Seidel

Considere o problema $Ax = y$, ou seja,

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= y_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= y_2 \\ \vdots & \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{nn}x_n &= y_n \end{aligned}$$

Os elementos x_j são calculados iterativamente conforme:

$$\begin{aligned} x_1^{(k+1)} &= \frac{y_1 - (a_{12}x_2^{(k)} + \cdots + a_{1n}x_n^{(k)})}{a_{11}} \\ x_2^{(k+1)} &= \frac{y_2 - (a_{21}x_1^{(k+1)} + \cdots + a_{2n}x_n^{(k)})}{a_{22}} \\ &\vdots \\ x_n^{(k+1)} &= \frac{y_n - (a_{n1}x_1^{(k+1)} + \cdots + a_{n(n-1)}x_{n-1}^{(k+1)})}{a_{nn}} \end{aligned}$$

Em notação mais compacta, o método de Gauss-Seidel consiste na iteração:

$$\begin{aligned} x^{(0)} &= \text{aprox. inicial} \\ x_i^{(k)} &= \frac{y_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij}x_j^{(k)}}{a_{ii}} \end{aligned}$$

Exemplo: Resolva o sistema

$$\begin{cases} 10x + y = 23 \\ x + 8y = 26 \end{cases}$$

usando o método de Gauss-Seidel iniciando com $x^{(0)} = y^{(0)} = 0$.

$$\begin{aligned} x^{(k+1)} &= \frac{23 - y^{(k)}}{10} \\ y^{(k+1)} &= \frac{26 - x^{(k+1)}}{8} \\ x^{(1)} &= \frac{23 - y^{(0)}}{10} = 2,3 \\ y^{(1)} &= \frac{26 - x^{(1)}}{8} = 2,9625 \\ x^{(2)} &= \frac{23 - y^{(1)}}{10} = 2,00375 \\ y^{(2)} &= \frac{26 - x^{(2)}}{8} = 2,9995312 \end{aligned}$$

Código Scilab: Gauss-Seidel

4.4 Análise de convergência

Uma condição suficiente porém não necessária para que os métodos de Gauss-Seidel e Jacobi converjam é a que a matriz seja diagonal dominante estrita. Veja [3].

Exercícios

E 4.4.1. Considere o problema de 5 incógnitas e cinco equações dado por

$$\begin{aligned}x_1 - x_2 &= 1 \\-x_1 + 2x_2 - x_3 &= 1 \\-x_2 + (2 + \varepsilon)x_3 - x_4 &= 1 \\-x_3 + 2x_4 - x_5 &= 1 \\x_4 - x_5 &= 1\end{aligned}$$

- Escreva na forma $Ax = b$ e resolva usando Eliminação Gaussiana para $\varepsilon = 10^{-3}$ no Scilab.
- Obtenha o vetor incógnita x com $\varepsilon = 10^{-3}$ usando o comando $A \setminus b$.
- Obtenha o vetor incógnita x com $\varepsilon = 10^{-3}$ usando Jacobi com tolerância 10^{-2} . Compare o resultado com o resultado obtido no item d.
- Obtenha o vetor incógnita x com $\varepsilon = 10^{-3}$ usando Gauss-Seidel com tolerância 10^{-2} . Compare o resultado com o resultado obtido no item d.
- Discuta com base na relação esperada entre tolerância e exatidão conforme estudado na primeira área para problemas de uma variável.

E 4.4.2. Resolva o seguinte sistema pelo método de Jacobi e Gauss-Seidel:

$$\begin{cases} 5x_1 + x_2 + x_3 &= 50 \\ -x_1 + 3x_2 - x_3 &= 10 \\ x_1 + 2x_2 + 10x_3 &= -30 \end{cases}$$

Use como critério de paragem tolerância inferior a 10^{-3} e inicialize com $x^0 = y^0 = z^0 = 0$.

E 4.4.3. Refaça a questão 4.1.6 construindo um algoritmo que implemente os métodos de Jacobi e Gauss-Seidel.

E 4.4.4. Considere o seguinte sistema de equações lineares:

$$\begin{aligned}x_1 - x_2 &= 0 \\ -x_{j-1} + 5x_j - x_{j+1} &= \cos(j/10), \quad 2 \leq j \leq 10 \\ x_{11} &= x_{10}/2\end{aligned}\tag{4.1}$$

Construa a iteração para encontrar a solução deste problema pelos métodos de Gauss-Seidel e Jacobi. Usando esses métodos, encontre uma solução aproximada com erro absoluto inferior a 10^{-5} .

E 4.4.5. Resolva o problema 4.5.5 pelos métodos de Jacobi e Gauss-Seidel.

E 4.4.6. Faça uma permutação de linhas no sistema abaixo e resolva pelos métodos de Jacobi e Gauss-Seidel:

$$\begin{aligned}x_1 + 10x_2 + 3x_3 &= 27 \\ 4x_1 + x_3 &= 6 \\ 2x_1 + x_2 + 4x_3 &= 12\end{aligned}$$

4.5 Método da potência para cálculo de autovaleores

Consideremos uma matriz $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ diagonalizável, isto é, existe um conjunto $\{v_j\}_{j=1}^n$ de autovetores de A tais que qualquer elemento $x \in \mathbb{R}^n$ pode ser escrito como uma combinação linear dos v_j . Sejam $\{\lambda_j\}_{j=1}^n$ o conjunto de autovalores associados aos autovetores tal que um deles seja dominante, ou seja,

$$|\lambda_1| > |\lambda_2| \geq |\lambda_3| \geq \dots |\lambda_n| > 0$$

Como os autovetores são LI, todo vetor $x \in \mathbb{R}^n$, $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, pode ser escrito com combinação linear dos autovetores da seguinte forma:

$$x = \sum_{j=1}^n \beta_j v_j.\tag{4.2}$$

O método da potência permite o cálculo do autovetor dominante com base no comportamento assintótico (i.e. "no infinito") da sequência

$$x, Ax, A^2x, A^3x, \dots$$

Por questões de convergência, consideramos a seguinte sequência semelhante à anterior, porém normalizada:

$$\frac{x}{\|x\|}, \frac{Ax}{\|Ax\|}, \frac{A^2x}{\|A^2x\|}, \frac{A^3x}{\|A^3x\|}, \dots,$$

que pode ser obtida pelo seguinte processo iterativo:

$$x^{(k+1)} = \frac{A^k x}{\|A^k x\|}$$

Observamos que se x está na forma (4.2), então $A^k x$ pode ser escrito como

$$A^k x = \sum_{j=1}^n \beta_j A^k v_j = \sum_{j=1}^n \beta_j \lambda_j^k v_j = \beta_1 \lambda_1^k \left(v_1 + \sum_{j=2}^n \frac{\beta_j}{\beta_1} \left(\frac{\lambda_j}{\lambda_1} \right)^k v_j \right)$$

Como $\left| \frac{\lambda_j}{\lambda_1} \right| < 1$ para todo $j \geq 2$, temos

$$\sum_{j=2}^n \frac{\beta_j}{\beta_1} \left(\frac{\lambda_j}{\lambda_1} \right)^k v_j \rightarrow 0.$$

Assim

$$\frac{A^k x}{\|A^k x\|} = \frac{\beta_1 \lambda_1^k}{\|A^k x\|} \left(v_1 + O \left(\left| \frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right|^k \right) \right) \quad (4.3)$$

Como a norma de $\frac{A^k x}{\|A^k x\|}$ é igual a um, temos

$$\left\| \frac{\beta_1 \lambda_1^k}{\|A^k x\|} v_1 \right\| \rightarrow 1$$

e, portanto,

$$\left| \frac{\beta_1 \lambda_1^k}{\|A^k x\|} \right| \rightarrow \frac{1}{\|v_1\|}$$

Ou seja, se definimos $\alpha^{(k)} = \frac{\beta_1 \lambda_1^k}{\|A^k x\|}$, então

$$|\alpha^{(k)}| \rightarrow 1$$

Retornando a (4.3), temos:

$$\frac{A^k x}{\|A^k x\|} - \alpha^{(k)} v_1 \rightarrow 0$$

Observe que um múltiplo de autovetor também é um autovetor e, portanto,

$$\frac{A^k x}{\|A^k x\|}$$

é um esquema que oscila entre os autovetores ou converge para o autovetor v_1 .

Uma vez que temos o autovetor v_1 de A , podemos calcular λ_1 da seguinte forma:

$$Av_1 = \lambda_1 v_1 \implies v_1^T Av_1 = v_1^T \lambda_1 v_1 \implies \lambda_1 = \frac{v_1^T Av_1}{v_1^T v_1}$$

Observe que a última identidade é válida, pois $\|v_1\| = 1$ por construção.

Exercícios

E 4.5.1. Calcule o autovalor dominante e o autovetor associado da matriz

$$\begin{bmatrix} 4 & 41 & 78 \\ 48 & 28 & 21 \\ 26 & 13 & 11 \end{bmatrix}$$

Expresse sua resposta com seis dígitos significativos

E 4.5.2. Calcule o autovalor dominante e o autovetor associado da matriz

$$\begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

usando o método da potência iniciando com o vetor $x = [1 \ 1]^T$

E 4.5.3. A norma L_2 de uma matriz A é dada pela raiz quadrada do autovalor dominante da matriz A^*A , isto é:

$$\|A\|_2 = \sqrt{\max\{|\lambda| : \lambda \in \sigma(A^*A)\}}$$

Use o método da potência para obter a norma L_2 da seguinte matriz:

$$A = \begin{bmatrix} 69 & 84 & 88 \\ 15 & -40 & 11 \\ 70 & 41 & 20 \end{bmatrix}$$

Expresse sua resposta com seis dígitos significativos

E 4.5.4. Os autovalores de uma matriz triangular são os elementos da diagonal principal. Verifique o método da potência aplicada à seguinte matriz:

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 0 & 3 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Exercícios finais

E 4.5.5.

- O circuito linear da figura 1 pode ser modelado pelo sistema (4.4). Escreva esse sistema na forma matricial sendo as tensões V_1 , V_2 , V_3 , V_4 e V_5 as cinco incógnitas. Resolva esse problema quando $V = 127$ e

a) $R_1 = R_2 = R_3 = R_4 = 2$ e $R_5 = R_6 = R_7 = 100$ e $R_8 = 50$

b) $R_1 = R_2 = R_3 = R_4 = 2$ e $R_5 = 50$ e $R_6 = R_7 = R_8 = 100$

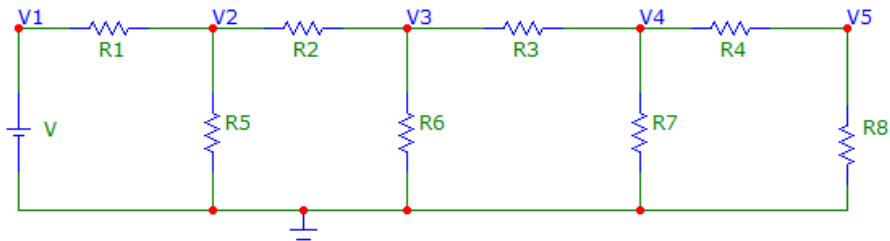
$$V_1 = V \quad (4.4a)$$

$$\frac{V_1 - V_2}{R_1} + \frac{V_3 - V_2}{R_2} - \frac{V_2}{R_5} = 0 \quad (4.4b)$$

$$\frac{V_2 - V_3}{R_2} + \frac{V_4 - V_3}{R_3} - \frac{V_3}{R_6} = 0 \quad (4.4c)$$

$$\frac{V_3 - V_4}{R_3} + \frac{V_5 - V_4}{R_4} - \frac{V_4}{R_7} = 0 \quad (4.4d)$$

$$\frac{V_4 - V_5}{R_4} - \frac{V_5}{R_8} = 0 \quad (4.4e)$$



Complete a tabela abaixo representando a solução com 4 algarismos significativos:

Caso	V_1	V_2	V_3	V_4	V_5
a					
b					

Então, refaça este problema reduzindo o sistema para apenas 4 incógnitas (V_2 , V_3 , V_4 e V_5).

E 4.5.6. Resolva os seguintes problemas:

- Encontre o polinômio $P(x) = ax^2 + bx + c$ que passa pelos pontos $(-1, -3)$, $(1, -1)$ e $(2, 9)$.
- Encontre os coeficientes A e B da função $f(x) = A \sin(x) + B \cos(x)$ tais que $f(1) = 1.4$ e $f(2) = 2.8$.
- Encontre a função $g(x) = A_1 \sin(x) + B_1 \cos(x) + A_2 \sin(2x) + B_2 \cos(2x)$ tais que $f(1) = 1$, $f(2) = 2$, $f(3) = 3$ e $f(4) = 4$.

Capítulo 5

Solução de sistemas de equações não lineares

O método de Newton aplicado a encontrar a raiz x^* da função $y = f(x)$ estudado na primeira área de nossa disciplina consiste em um processo iterativo. Em cada passo deste processo, dispomos de uma aproximação $x^{(k)}$ para x^* e construímos uma aproximação $x^{(k+1)}$. Cada passo do método de Newton envolve os seguintes procedimentos:

- Linearização da função $f(x)$ no ponto $x^{(k)}$:

$$f(x) = f(x^{(k)}) + (x - x^{(k)})f'(x^{(k)}) + O(|x - x^{(k)}|^2)$$

- A aproximação $x^{(k+1)}$ é definida como o valor de x em que a linearização $f(x^{(k)}) + (x - x^{(k)})f'(x^{(k)})$ passa por zero.

Observação: $y = f(x^{(k)}) + (x - x^{(k)})f'(x^{(k)})$ é a equação da reta que tangencia a curva $y = f(x)$ no ponto $(x^{(k)}, f(x^{(k)}))$.

Queremos, agora, generalizar o método de Newton a fim de resolver problemas de várias equações e várias incógnitas, ou seja, encontrar x_1, x_2, \dots, x_n que satisfazem as seguinte equações:

$$\begin{aligned} f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) &= 0 \\ f_2(x_1, x_2, \dots, x_n) &= 0 \\ &\vdots \\ f_n(x_1, x_2, \dots, x_n) &= 0 \end{aligned}$$

Podemos escrever este problema na forma vetorial definindo o vetor $x = [x_1, x_2, \dots, x_n]^T$ e a função vetorial

$$F(x) = \begin{bmatrix} f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) \\ f_2(x_1, x_2, \dots, x_n) \\ \vdots \\ f_n(x_1, x_2, \dots, x_n) \end{bmatrix}$$

Exemplo 5.0.1. Suponha que queiramos resolver numericamente os seguinte sistema de duas equações e duas incógnitas:

$$\begin{aligned} \frac{x_1^2}{3} + x_2^2 &= 1 \\ x_1^2 + \frac{x_2^2}{4} &= 1 \end{aligned}$$

Então definimos

$$F(x) = \begin{bmatrix} \frac{x_1^2}{3} + x_2^2 - 1 \\ x_1^2 + \frac{x_2^2}{4} - 1 \end{bmatrix}$$

Neste momento, dispomos de um problema na forma $F(x) = 0$ e precisamos desenvolver uma técnica para linearizar a função $F(x)$. Para tal, precisamos de alguns conceitos do Cálculo II.

Observe que $F(x) - F(x^{(0)})$ pode ser escrito como

$$F(x) - F(x^{(0)}) = \begin{bmatrix} f_1(x_1, x_2, \dots, x_n) - f_1(x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, \dots, x_n^{(0)}) \\ f_2(x_1, x_2, \dots, x_n) - f_2(x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, \dots, x_n^{(0)}) \\ \vdots \\ f_n(x_1, x_2, \dots, x_n) - f_n(x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, \dots, x_n^{(0)}) \end{bmatrix}$$

Usamos a regra da cadeia

$$df_i = \frac{\partial f_i}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial f_i}{\partial x_2} dx_2 + \dots + \frac{\partial f_i}{\partial x_n} dx_n = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_j} dx_j$$

e aproximamos as diferenças por derivadas parciais:

$$f_i(x_1, x_2, \dots, x_n) - f_i(x_1^{(0)}, x_2^{(0)}, \dots, x_n^{(0)}) \approx \sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_j} (x_j - x_j^{(0)})$$

Portanto,

$$F(x) - F(x^{(0)}) \approx \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 - x_1^{(0)} \\ x_2 - x_2^{(0)} \\ \vdots \\ x_n - x_n^{(0)} \end{bmatrix} \quad (5.1)$$

Definimos então a matriz jacobiana por

$$J_F = \frac{\partial(f_1, f_2, \dots, f_n)}{\partial(x_1, x_2, \dots, x_n)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \cdots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

A matriz jacobiana de uma função ou simplesmente, o Jacobiano de uma função $F(x)$ é a matriz formada pelas suas derivadas parciais:

$$(J_F)_{ij} = \frac{\partial f_i}{\partial x_j}$$

Nestes termos podemos reescrever (5.1) como

$$F(x) \approx F(x^{(0)}) + J_F(x^{(0)})(x - x^{(0)})$$

Esta expressão é chama de linearização de $F(x)$ no ponto $x^{(0)}$ e generaliza a linearização em uma dimensão dada por $f(x) \approx f(x^{(0)}) + f'(x^{(0)})(x - x^{(0)})$

5.1 O método de Newton para sistemas

Vamos agora construir o método de Newton-Raphson, ou seja, o método de Newton generalizado para sistemas. Assumimos, portanto, que a função $F(x)$ é diferenciável e que existe um ponto x^* tal que $F(x^*) = 0$. Seja $x^{(k)}$ uma aproximação para x^* , queremos construir uma nova aproximação $x^{(k+1)}$ através da linearização de $F(x)$ no ponto $x^{(k)}$.

- Linearização da função $F(x)$ no ponto $x^{(k)}$:

$$F(x) = F(x^{(k)}) + J_F(x^{(k)})(x - x^{(k)}) + O(\|x - x^{(k)}\|^2)$$

- A aproximação $x^{(k)}$ é definida como o ponto x em que a linearização $F(x^{(k)}) + J_F(x^{(k)})(x - x^{(k)})$ é nula, ou seja:

$$F(x^{(k)}) + J_F(x^{(k)})(x^{(k+1)} - x^{(k)}) = 0$$

Supondo que a matriz jacobina seja inversível no ponto $x^{(k)}$, temos:

$$\begin{aligned} J_F(x^{(k)})(x^{(k+1)} - x^{(k)}) &= -F(x^{(k)}) \\ x^{(k+1)} - x^{(k)} &= -J_F^{-1}(x^{(k)})F(x^{(k)}) \\ x^{(k+1)} &= x^{(k)} - J_F^{-1}(x^{(k)})F(x^{(k)}) \end{aligned}$$

Desta forma, o método iterativo de Newton-Raphson para encontrar as raízes de $F(x) = 0$ é dado por:

$$\begin{cases} x^{(k+1)} = x^{(k)} - J_F^{-1}(x^{(k)})F(x^{(k)}), & n \geq 0 \\ x^{(0)} = \text{dado inicial} \end{cases}$$

Observação 5.1.1. Usamos subíndices para indicar o elemento de um vetor e superíndices para indicar o passo da iteração. Assim $x^{(k)}$ se refere à iteração k e $x_i^{(k)}$ se refere à componente i no vetor $x^{(k)}$.

Observação 5.1.2. A notação $J_F^{-1}(x^{(k)})$ enfatiza que a jacobiana deve ser calculada a cada passo.

Observação 5.1.3. Podemos definir o passo $\Delta^{(k)}$ como

$$\Delta^{(k)} = x^{(k+1)} - x^{(k)}$$

Assim, $\Delta^{(k)} = -J_F^{-1}(x^{(k)})F(x^{(k)})$, ou seja, $\Delta^{(k)}$ resolve o problema linear:

$$J_F(x^{(k)})\Delta^{(k)} = -F(x^{(k)})$$

Em geral, é menos custoso resolver o sistema acima do que calcular o inverso da jacobiana e multiplicar pelo vetor $F(x^{(k)})$.

Exemplo 5.1.1. Retornamos ao nosso exemplo inicial, isto é, resolver numericamente os seguinte sistema não-linear:

$$\begin{aligned}\frac{x_1^2}{3} + x_2^2 &= 1 \\ x_1^2 + \frac{x_2^2}{4} &= 1\end{aligned}$$

Para tal, definimos a função $F(x)$:

$$F(x) = \begin{bmatrix} \frac{x_1^2}{3} + x_2^2 - 1 \\ x_1^2 + \frac{x_2^2}{4} - 1 \end{bmatrix}$$

cuja jacobiana é:

$$J_F = \begin{bmatrix} \frac{2x_1}{3} & 2x_2 \\ 2x_1 & \frac{x_2}{2} \end{bmatrix}$$

Faremos a implementação numérica no **Scilab**. Para tal definimos as funções que implementarão $F(x)$ e a $J_F(x)$

```
function y=F(x)
    y(1)=x(1)^2/3+x(2)^2-1
    y(2)=x(1)^2+x(2)^2/4-1
endfunction
```

```
function y=JF(x)
    y(1,1)=2*x(1)/3
    y(1,2)=2*x(2)
    y(2,1)=2*x(1)
    y(2,2)=x(2)/2
endfunction
```

Alternativamente, estas funções poderiam ser escritas como

```
function y=F(x)
    y=[x(1)^2/3+x(2)^2-1; x(1)^2+x(2)^2/4-1]
endfunction
```

```
function y=JF(x)
    y=[2*x(1)/3 2*x(2); 2*x(1) x(2)/2]
endfunction
```


Desta forma, se x é uma aproximação para a raiz, pode-se calcular a próxima aproximação através dos comandos:

```
delta=-JF(x)\F(x)
x=x+delta
```

Ou simplesmente

```
x=x-JF(x)\F(x)
```

Observe que as soluções exatas desse sistema são $(\pm\sqrt{\frac{9}{11}}, \pm\sqrt{\frac{8}{11}})$.

Exemplo 5.1.2. Encontre uma aproximação para a solução do sistema

$$\begin{aligned}x_1^2 &= \cos(x_1 x_2) + 1 \\ \sin(x_2) &= 2 \cos(x_1)\end{aligned}$$

que fica próxima ao ponto $x_1 = 1.5$ e $x_2 = .5$.

Resp: (1,3468109, 0,4603195).

Solução. Vamos, aqui, dar as principais ideias para se obter a solução. Começamos definindo a função $F(x)$ por:

$$F(x) = \begin{bmatrix} x_1^2 - \cos(x_1 x_2) - 1 \\ \sin(x_2) - 2 \cos(x_1) \end{bmatrix}$$

cujas jacobiana é:

$$J_F(x) = \begin{bmatrix} 2x_1 + x_2 \sin(x_1 x_2) & x_1 \sin(x_1 x_2) \\ 2 \sin(x_1) & \cos(x_2) \end{bmatrix}$$

No Scilab, podemos implementá-las com o seguinte código:

```
function y=F(x)
    y(1) = x(1)^2-cos(x(1)*x(2))-1
    y(2) = sin(x(2))-2*cos(x(1))
endfunction

function y=JF(x)
    y(1,1) = 2*x(1)+x(2)*sin(x(1)*x(2))
    y(1,2) = x(1)*sin(x(1)*x(2))

    y(2,1) = 2*sin(x(1))
    y(2,2) = cos(x(2))
endfunction
```

E agora, basta iterar:

```
x=[1.5; .5]
x=x-JF(x)\F(x) (5 vezes)
```

◇

5.1.1 Código Scilab: Newton para Sistemas

```
function [x] = newton(F,JF,x0,TOL,N)
    x = x0
    k = 1
    //iteracoes
    while (k <= N)
        //iteracao de Newton
        delta = -inv(JF(x))*F(x)
        x = x + delta
        //criterio de parada
        if (norm(delta,'inf')<TOL) then
            return x
        end
        k = k+1
    end
    error('Num. de iter. max. atingido!')
endfunction
```

Exercícios

E 5.1.1. Encontre uma aproximação numérica para o seguinte problema não-linear de três equações e três incógnitas:

$$\begin{aligned} 2x_1 - x_2 &= \cos(x_1) \\ -x_1 + 2x_2 - x_3 &= \cos(x_2) \\ -x_2 + x_3 &= \cos(x_3) \end{aligned}$$

Partindo das seguintes aproximações iniciais:

a) $x^{(0)} = [1, 1, 1]^T$

b) $x^{(0)} = [-0,5, -2, -3]^T$

c) $x^{(0)} = [-2, -3, -4]^T$

d) $x^{(0)} = [0, 0, 0]^T$

5.2 Linearização de uma função de várias variáveis

5.2.1 O gradiente

Considere primeiramente uma função $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, ou seja, uma função que mapeia n variáveis reais em um único real, por exemplo:

$$f(x) = x_1^2 + x_2^2/4$$

Para construirmos a linearização, fixemos uma direção no espaço \mathbb{R}^n , ou seja um vetor v :

$$v = [v_1, v_2, \dots, v_n]^T$$

Queremos estudar como a função $f(x)$ varia quando “andamos” na direção v a partir do ponto $x^{(0)}$. Para tal, inserimos um parâmetro real pequeno h , dizemos que

$$x = x^{(0)} + hv$$

e definimos a função auxiliar

$$g(h) = f(x^{(0)} + hv).$$

Observamos que a função $g(h)$ é uma função de \mathbb{R} em \mathbb{R} .

A linearização de $g(h)$ em torno de $h = 0$ é dada por

$$g(h) = g(0) + hg'(0) + O(h^2)$$

Observamos que $g(h) = f(x^{(0)} + hv)$ e $g(0) = f(x^{(0)})$. Precisamos calcular $g'(0)$:

$$g'(h) = \frac{d}{dh}g(h) = \frac{d}{dh}f(x^{(0)} + hv)$$

Pela regra da cadeia temos:

$$\frac{d}{dh}f(x^{(0)} + hv) = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_j} \frac{dx_j}{dh}$$

Observamos que $x_j = x_j^{(0)} + hv_j$, portanto

$$\frac{dx_j}{dh} = v_j$$

Assim:

$$\frac{d}{dh}f(x^{(0)} + hv) = \sum_{j=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_j} v_j$$

Observamos que esta expressão pode ser vista como o produto interno entre o gradiente de f e o vetor v :

$$\nabla f = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \frac{\partial f}{\partial x_2} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} \end{bmatrix} \quad v = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix}$$

Na notação cálculo vetorial escrevemos este produto interno como $\nabla f \cdot v = v \cdot \nabla f$ na notação de produto matricial, escrevemos $(\nabla f)^T v = v^T \nabla f$. Esta quantidade é conhecida como **derivada direcional** de f no ponto $x^{(0)}$ na direção v , sobretudo quando $\|v\| = 1$.

Podemos escrever a linearização $g(h) = g(0) + hg'(0) + O(h^2)$ como

$$f(x^{(0)} + hv) = f(x^{(0)}) + h \nabla^T f(x^{(0)}) v + O(h^2)$$

Finalmente, escrevemos $x = x^{(0)} + hv$, ou seja, $hv = x - x^{(0)}$

$$f(x) = f(x^{(0)}) + \nabla^T f(x^{(0)}) (x - x^{(0)}) + O(\|x - x^{(0)}\|^2)$$

Observação 5.2.1. Observe a semelhança com a linearização no caso em uma dimensão. A notação $\nabla^T f(x^{(0)})$ é o transposto do vetor gradiente associado à função $f(x)$ no ponto $x^{(0)}$:

$$\nabla^T f(x^{(0)}) = \left[\frac{\partial f(x^{(0)})}{\partial x_1}, \frac{\partial f(x^{(0)})}{\partial x_2}, \dots, \frac{\partial f(x^{(0)})}{\partial x_n} \right]$$

5.2.2 A matriz jacobiana

Interessamo-nos, agora, pela linearização da função $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$. Lembramos que $F(x)$ pode ser escrita como um vetor de funções $f_j : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$:

$$F(x) = \begin{bmatrix} f_1(x) \\ f_2(x) \\ \vdots \\ f_n(x) \end{bmatrix}$$

Linearizando cada uma das funções f_j , temos:

$$F(x) = \underbrace{\begin{bmatrix} f_1(x^{(0)}) + \nabla^T f_1(x^{(0)}) (x - x^{(0)}) + O(\|x - x^{(0)}\|^2) \\ f_2(x^{(0)}) + \nabla^T f_2(x^{(0)}) (x - x^{(0)}) + O(\|x - x^{(0)}\|^2) \\ \vdots \\ f_n(x^{(0)}) + \nabla^T f_n(x^{(0)}) (x - x^{(0)}) + O(\|x - x^{(0)}\|^2) \end{bmatrix}}_{\text{Vetor coluna}}$$

ou, equivalentemente:

$$F(x) = \underbrace{\begin{bmatrix} f_1(x^{(0)}) \\ f_2(x^{(0)}) \\ \vdots \\ f_n(x^{(0)}) \end{bmatrix}}_{\text{Vetor coluna}} + \underbrace{\begin{bmatrix} \nabla^T f_1(x^{(0)}) \\ \nabla^T f_2(x^{(0)}) \\ \vdots \\ \nabla^T f_n(x^{(0)}) \end{bmatrix}}_{\text{Matriz jacobiana}} \underbrace{\begin{pmatrix} x - x^{(0)} \end{pmatrix}}_{\text{Vetor coluna}} + O(\|x - x^{(0)}\|^2)$$

Podemos escrever a linearização de $F(x)$ na seguinte forma mais enxuta:

$$F(x) = F(x^{(0)}) + J_F(x^{(0)}) (x - x^{(0)}) + O(\|x - x^{(0)}\|^2)$$

A matriz jacobiana J_F é matriz cujas linhas são os gradientes transpostos de

f_j , ou seja:

$$J_F = \frac{\partial(f_1, f_2, \dots, f_n)}{\partial(x_1, x_2, \dots, x_n)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial x_1} & \frac{\partial f_n}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_n}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

A matriz jacobiana de uma função ou simplesmente, o Jacobiano de uma função $F(x)$ é a matriz formada pelas suas derivadas parciais:

$$(J_F)_{ij} = \frac{\partial f_i}{\partial x_j}$$

Exemplo 5.2.1. Calcule a matriz jacobiana da função

$$F(x) = \begin{bmatrix} \frac{x_1^2}{3} + x_2^2 - 1 \\ x_1^2 + \frac{x_2^2}{4} - 1 \end{bmatrix}$$

$$J_F = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2x_1}{3} & 2x_2 \\ 2x_1 & \frac{x_2}{2} \end{bmatrix}$$

Capítulo 6

Aproximação de funções

O problema geral da interpolação pode ser definido da seguinte forma:

Seja \mathcal{F} uma família de funções $f : D \rightarrow E$ e $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^N$ um conjunto de pares ordenados tais que $x_i \in D$ e $y_i \in E$, encontrar uma função f da família dada tal que $f(x_i) = y_i$ para cada $1 \leq i \leq N$.

Exemplo 6.0.2. Encontrar uma função $f(x)$ da forma $f(x) = ae^{bx}$ onde a e b são constantes tal que $f(1) = 1$ e $f(2) = 5$. Este problema equivale a resolver o seguinte sistema de equações:

$$\begin{aligned} ae^b &= 1 \\ ae^{2b} &= 5 \end{aligned}$$

Dividindo a segunda equação pela primeira, temos $e^b = 5$, logo, $b = \ln(5)$. Substituindo este valor em qualquer das equações, temos $a = \frac{1}{5}$. Assim

$$f(x) = \frac{1}{5}e^{\ln(5)x} = \frac{1}{5}5^x = 5^{x-1}.$$

Exemplo 6.0.3. Encontrar a função polinomial do tipo $f(x) = a + bx + cx^2$ que passe pelos pontos $(-1, 2)$, $(0, 1)$, $(1, 6)$. Observamos que podemos encontrar os coeficientes a , b e c através do seguinte sistema linear:

$$\begin{aligned} a - b + c &= 2 \\ a &= 1 \\ a + b + c &= 6 \end{aligned}$$

cujas soluções são dadas por $a = 1$, $b = 2$ e $c = 3$. Portanto

$$f(x) = 1 + 2x + 3x^2.$$

6.1 Interpolação polinomial

Interpolação polinomial é o caso particular do problema geral de interpolação quando a família de funções é constituída de polinômios.

Teorema 6.1.1. *Seja $\{(x_i, y_i)\}_{i=0}^n$ um conjunto de $n + 1$ pares ordenados de números reais tais que*

$$i \neq j \implies x_i \neq x_j \quad (\text{i.e. as abscissas são distintas})$$

então existe um único polinômio $P(x)$ de grau igual ou inferior a n que passa por todos os pontos dados.

Demonstração. Observamos que o problema de encontrar os coeficientes a_0, a_1, \dots, a_n do polinômio

$$P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_nx^n = \sum_{k=0}^n a_kx^k$$

tal que $P(x_i) = y_i$ é equivalente ao seguinte sistema linear de $n + 1$ equações e $n + 1$ incógnitas:

$$\begin{aligned} a_0 + a_1x_0 + a_2x_0^2 + \dots + a_nx_0^n &= y_0 \\ a_0 + a_1x_1 + a_2x_1^2 + \dots + a_nx_1^n &= y_1 \\ &\vdots \\ a_0 + a_1x_n + a_2x_n^2 + \dots + a_nx_n^n &= y_n \end{aligned}$$

que pode ser escrito na forma matricial como

$$\begin{bmatrix} 1 & x_0 & x_0^2 & \cdots & x_0^n \\ 1 & x_1 & x_1^2 & \cdots & x_1^n \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \cdots & x_2^n \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \cdots & x_n^n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

A matriz envolvida é uma matriz de Vandermonde de ordem $n + 1$ cujo determinante é dado por

$$\prod_{0 \leq i < j \leq n} (x_j - x_i)$$

É fácil ver que se as abscissas são diferentes dois a dois, então o determinante é não-nulo. Disto decorre que o sistema possui uma solução e que esta solução é única. \square

Exemplo 6.1.1. Encontre o polinômio da forma $P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$ que passa pelos pontos

$$(0,1), (1,2), (2,4), (3,8)$$

Este problema é equivalente ao seguinte sistema linear:

$$\begin{aligned} a_0 &= 1 \\ a_0 + a_1 + a_2 + a_3 &= 2 \\ a_0 + 2a_1 + 4a_2 + 8a_3 &= 4 \\ a_0 + 3a_1 + 9a_2 + 27a_3 &= 8 \end{aligned}$$

cuja solução é $a_0 = 1$, $a_1 = \frac{5}{6}$, $a_2 = 0$ e $a_3 = \frac{1}{6}$. Portanto

$$P(x) = 1 + \frac{5}{6}x + \frac{1}{6}x^3$$

Exemplo 6.1.2. Encontre o polinômio da forma $P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$ que passa pelos pontos

$$(0,0), (1,1), (2,4), (3,9)$$

Este problema é equivalente ao seguinte sistema linear:

$$\begin{aligned} a_0 &= 0 \\ a_0 + a_1 + a_2 + a_3 &= 1 \\ a_0 + 2a_1 + 4a_2 + 8a_3 &= 4 \\ a_0 + 3a_1 + 9a_2 + 27a_3 &= 9 \end{aligned}$$

cuja solução é $a_0 = 0$, $a_1 = 0$, $a_2 = 1$ e $a_3 = 0$. Portanto

$$P(x) = x^2$$

Esta abordagem direta que fizemos ao calcular os coeficientes do polinômio na base canônica se mostra ineficiente quando o número de pontos é grande e quando existe grande discrepância nas abscissas. Neste caso a matriz de Vandermonde é mal-condicionada (ver [6]), acarretando um aumento dos erros de arredondamento na solução do sistema.

Uma maneira de resolver este problema é escrever o polinômio em uma base que produza um sistema mais bem-condicionado.

6.2 Diferenças divididas de Newton

O método das diferenças divididas de Newton consistem em construir o polinômio interpolador da seguinte forma:

$$\begin{aligned} P(x) &= a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)(x - x_1) + \cdots \\ &\quad + a_n(x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_{n-1}). \end{aligned}$$

Assim, o problema de calcular os coeficientes a_0, a_1, \dots, a_n é equivalente ao seguinte sistema linear:

$$\begin{aligned} a_0 &= y_0 \\ a_0 + a_1(x_1 - x_0) &= y_1 \\ a_0 + a_1(x_2 - x_0) + a_2(x_2 - x_0)(x_2 - x_1) &= y_2 \\ &\vdots \\ a_0 + a_1(x_n - x_0) + a_2(x_n - x_0)(x_n - x_1) + \dots + a_n(x_n - x_0) \dots (x_n - x_{n-1}) &= y_n \end{aligned}$$

. O qual é equivalente à sua forma matricial:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & (x_1 - x_0) & 0 & \dots & 0 \\ 1 & (x_2 - x_0) & (x_2 - x_0)(x_2 - x_1) & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & (x_n - x_0) & (x_n - x_0)(x_n - x_1) & \dots & (x_n - x_0) \dots (x_n - x_{n-1}) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_0 \\ y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

Este é um sistema triangular inferior que pode ser facilmente resolvido conforme:

$$\begin{aligned} a_0 &= y_0 \\ a_1 &= \frac{y_1 - a_0}{x_1 - x_0} = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0} \\ a_2 &= \frac{y_2 - a_1(x_2 - x_0) - a_0}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)} = \frac{\frac{y_2 - y_1}{(x_2 - x_1)} - \frac{y_1 - y_0}{(x_1 - x_0)}}{(x_2 - x_0)} \\ &\dots \end{aligned}$$

A solução deste sistema pode ser escrita em termos das Diferenças Divididas de Newton, definidas recursivamente conforme:

$$\begin{aligned} f[x_j] &= y_j \\ f[x_j, x_{j+1}] &= \frac{f[x_{j+1}] - f[x_j]}{x_{j+1} - x_j} \\ f[x_j, x_{j+1}, x_{j+2}] &= \frac{f[x_{j+1}, x_{j+2}] - f[x_j, x_{j+1}]}{x_{j+2} - x_j} \\ &\vdots \end{aligned}$$

Nesta notação, temos $a_k = f[x_0, x_1, x_2, \dots, x_k]$

Podemos esquematizar o método na seguinte tabela:

j	x_j	$f[x_j]$	$f[x_{j-1}, x_j]$	$f[x_{j-2}, x_{j-1}, x_j]$
0	x_0	$f[x_0]$		
1	x_1	$f[x_1]$	$f[x_0, x_1] = \frac{f[x_1] - f[x_0]}{x_1 - x_0}$	$f[x_0, x_1, x_2] = \frac{f[x_1, x_2] - f[x_0, x_1]}{x_2 - x_0}$
2	x_2	$f[x_2]$	$f[x_1, x_2] = \frac{f[x_2] - f[x_1]}{x_2 - x_1}$	

Exemplo 6.2.1. Encontrar o polinômio que passe pelos seguintes pontos

$$(-1, 3), (0, 1), (1, 3), (3, 43)$$

j	x_j	$f[x_j]$	$f[x_{j-1}, x_j]$	$f[x_{j-2}, x_{j-1}, x_j]$	$f[x_{j-3}, x_{j-2}, x_{j-1}, x_j]$
0	-1	3			
1	0	1	$\frac{1-3}{0-(-1)} = -2$	$\frac{2-(-2)}{1-(-1)} = 2$	
2	1	3	$\frac{3-1}{1-0} = 2$	$\frac{20-2}{3-0} = 6$	$\frac{6-2}{3-(-1)} = 1$
3	3	43	$\frac{43-3}{3-1} = 20$		

Portanto

$$\begin{aligned}
 P(x) &= 3 - 2(x+1) + 2(x+1)x + (x+1)x(x-1) \\
 &= x^3 + 2x^2 - x + 1
 \end{aligned}$$

Exercícios

E 6.2.1. Considere o seguinte conjunto de pontos:

$$(-2, -47), (0, -3), (1, 4), (2, 41)$$

. Encontre o polinômio interpolador usando os métodos vistos.

E 6.2.2. No Scilab, faça um gráfico com os pontos e o polinômio interpolador do Exercício 6.2.1.

6.3 Polinômios de Lagrange

Outra maneira clássica de resolver o problema da interpolação polinomial é através dos polinômios de Lagrange. Dado um conjunto de pontos $\{x_j\}_{j=1}^n$ distintos dois a dois, definimos os polinômios de Lagrange como os polinômios de grau $n-1$ que satisfazem as seguintes condições:

$$L_k(x_j) = \begin{cases} 1, & k = j \\ 0, & k \neq j \end{cases}$$

Assim, a solução do problema de encontrar os polinômios de grau $n-1$ tais $P(x_j) = y_j, j = 1, \dots, n$ é dado por

$$P(x) = y_1 L_1(x) + y_2 L_2(x) + \dots + y_n L_n(x) = \sum_{j=1}^n y_j L_j(x)$$

Para construir os polinômios de Lagrange, basta olhar para sua forma fatorada, ou seja:

$$L_k(x) = C_k \prod_{1 \leq j \neq k \leq n} (x - x_j)$$

onde o coeficiente C_k é obtido da condição $L_k(x_k) = 1$:

$$L_k(x_k) = C_k \prod_{1 \leq j \neq k \leq n} (x_k - x_j) \implies C_k = \frac{1}{\prod_{1 \leq j \neq k \leq n} (x_k - x_j)}$$

Portanto,

$$L_k(x) = \prod_{1 \leq j \neq k \leq n} \frac{(x - x_j)}{(x_k - x_j)}$$

Observação 6.3.1. O problema de interpolação quando escrito usando como base os polinômios de Lagrange produz um sistema linear diagonal.

Exemplo 6.3.1. Encontre o polinômio da forma $P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$ que passa pelos pontos

$$(0,0), (1,1), (2,4), (3,9)$$

Escrevemos:

$$\begin{aligned} L_1(x) &= \frac{(x-1)(x-2)(x-3)}{(0-1)(0-2)(0-3)} = -\frac{1}{6}x^3 + x^2 - \frac{11}{6}x + 1 \\ L_2(x) &= \frac{x(x-2)(x-3)}{1(1-2)(1-3)} = \frac{1}{2}x^3 - \frac{5}{2}x^2 + 3x \\ L_3(x) &= \frac{x(x-1)(x-3)}{2(2-1)(2-3)} = -\frac{1}{2}x^3 + 2x^2 - \frac{3}{2}x \\ L_4(x) &= \frac{x(x-1)(x-2)}{3(3-1)(3-2)} = \frac{1}{6}x^3 - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{3}x \end{aligned}$$

Assim temos:

$$P(x) = 0 \cdot L_1(x) + 1 \cdot L_2(x) + 4 \cdot L_3(x) + 9 \cdot L_4(x) = x^2$$

Exemplo 6.3.2. Encontre o polinômio da forma $P(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$ que passa pelos pontos

$$(0,0), (1,1), (2,0), (3,1)$$

Como as abscissas são as mesmas do exemplo anterior, podemos utilizar os mesmos polinômios de Lagrange, assim temos:

$$P(x) = 0 \cdot L_1(x) + 1 \cdot L_2(x) + 0 \cdot L_3(x) + 1 \cdot L_4(x) = \frac{2}{3}x^3 - 3x^2 + \frac{10}{3}x$$

6.4 Aproximação de funções reais por polinômios interpoladores

Teorema 6.4.1. *Dados $n + 1$ pontos distintos, x_0, x_1, \dots, x_n , dentro de um intervalo $[a, b]$ e uma função f com $n + 1$ derivadas contínuas nesse intervalo ($f \in C^{n+1}[a, b]$), então para cada x em $[a, b]$, existe um número $\xi(x)$ em (a, b) tal que*

$$f(x) = P(x) + \frac{f^{(n+1)}(\xi(x))}{(n+1)!} (x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_n),$$

onde $P(x)$ é o polinômio interpolador. Em especial, pode-se dizer que

$$|f(x) - P(x)| \leq \frac{M}{(n+1)!} |(x - x_0)(x - x_1) \cdots (x - x_n)|,$$

onde

$$M = \max_{x \in [a, b]} |f^{(n+1)}(\xi(x))|$$

Exemplo 6.4.1. Considere a função $f(x) = \cos(x)$ e o polinômio $P(x)$ de grau 2 tal que $P(0) = \cos(0) = 1$, $P(\frac{1}{2}) = \cos(\frac{1}{2})$ e $P(1) = \cos(1)$. Use a fórmula de Lagrange para encontrar $P(x)$. Encontre o erro máximo que se assume ao aproximar o valor de $\cos(x)$ pelo de $P(x)$ no intervalo $[0, 1]$. Trace os gráficos de $f(x)$ e $P(x)$ no intervalo $[0, 1]$ no mesmo plano cartesiano e, depois, trace o gráfico da diferença $\cos(x) - P(x)$. Encontre o erro efetivo máximo $|\cos(x) - P(x)|$.

$$\begin{aligned} P(x) &= 1 \frac{(x - \frac{1}{2})(x - 1)}{(0 - \frac{1}{2})(0 - 1)} + \cos\left(\frac{1}{2}\right) \frac{(x - 0)(x - 1)}{(\frac{1}{2} - 0)(\frac{1}{2} - 1)} + \cos(1) \frac{(x - 0)(x - \frac{1}{2})}{(1 - 0)(1 - \frac{1}{2})} \\ &\approx 1 - 0,0299720583066x - 0,4297256358252x^2 \end{aligned}$$

```

L1=poly([.5 1], 'x'); L1=L1/horner(L1,0)
L2=poly([0 1], 'x'); L2=L2/horner(L2,0.5)
L3=poly([0 .5], 'x'); L3=L3/horner(L3,1)
P=L1+cos(.5)*L2+cos(1)*L3
x=[0:.05:1]
plot(x,cos)
plot(x,horner(P,x), 'red')
plot(x,horner(P,x)-cos(x))

```

Para encontrar o erro máximo, precisamos estimar $|f'''(x)| = |\sin(x)| \leq \sin(1) < 0,85$ e

$$\max_{x \in [0,1]} \left| x \left(x - \frac{1}{2} \right) (x - 1) \right|$$

O polinômio de grau três $Q(x) = x \left(x - \frac{1}{2} \right) (x - 1)$ tem um mínimo (negativo) em $x_1 = \frac{3+\sqrt{3}}{6}$ e um máximo (positivo) em $x_2 = \frac{3-\sqrt{3}}{6}$. Logo:

$$\max_{x \in [0,1]} \left| x \left(x - \frac{1}{2} \right) (x - 1) \right| \leq \max\{|Q(x_1)|, |Q(x_2)|\} \approx 0,0481125.$$

Portanto:

$$|f(x) - P(x)| < \frac{0,85}{3!} 0,0481125 \approx 0,0068159 < 7 \cdot 10^{-3}$$

Para encontrar o erro efetivo máximo, basta encontrar o máximo de $|P(x) - \cos(x)|$. O mínimo (negativo) de $P(x) - \cos(x)$ acontece em $x_1 = 4,29 \cdot 10^{-3}$ e o máximo (positivo) acontece em $x_2 = 3,29 \cdot 10^{-3}$. Portanto, o erro máximo efetivo é $4,29 \cdot 10^{-3}$.

Exemplo 6.4.2. Considere o problema de aproximar o valor da integral $\int_0^1 f(x)dx$ pelo valor da integral do polinômio $P(x)$ que coincide com $f(x)$ nos pontos $x_0 = 0$, $x_1 = \frac{1}{2}$ e $x_2 = 1$. Use a fórmula de Lagrange para encontrar $P(x)$. Obtenha o valor de $\int_0^1 f(x)dx$ e encontre uma expressão para o erro de truncamento.

O polinômio interpolador de $f(x)$ é

$$\begin{aligned}
P(x) &= f(0) \frac{(x - \frac{1}{2})(x - 1)}{(0 - \frac{1}{2})(0 - 1)} + f\left(\frac{1}{2}\right) \frac{(x - 0)(x - 1)}{(\frac{1}{2} - 0)(\frac{1}{2} - 1)} + f(1) \frac{(x - 0)(x - \frac{1}{2})}{(1 - 0)(1 - \frac{1}{2})} \\
&= f(0)(2x^2 - 3x + 1) + f\left(\frac{1}{2}\right)(-4x^2 + 4x) + f(1)(2x^2 - x)
\end{aligned}$$

e a integral de $P(x)$ é:

$$\begin{aligned}\int_0^1 P(x)dx &= \left[f(0) \left(\frac{2}{3}x^3 - \frac{3}{2}x^2 + x \right) \right]_0^1 + \left[f\left(\frac{1}{2}\right) \left(-\frac{4}{3}x^3 + 2x^2 \right) \right]_0^1 \\ &\quad + \left[f(1) \left(\frac{2}{3}x^3 - \frac{1}{2}x^2 \right) \right]_0^1 \\ &= f(0) \left(\frac{2}{3} - \frac{3}{2} + 1 \right) + f\left(\frac{1}{2}\right) \left(-\frac{4}{3} + 2 \right) + f(1) \left(\frac{2}{3} - \frac{1}{2} \right) \\ &= \frac{1}{6}f(0) + \frac{2}{3}f\left(\frac{1}{2}\right) + \frac{1}{6}f(1)\end{aligned}$$

Para fazer a estimativa de erro usando o teorema (6.4.1), e temos

$$\begin{aligned}\left| \int_0^1 f(x)dx - \int_0^1 P(x)dx \right| &= \left| \int_0^1 f(x) - P(x)dx \right| \\ &\leq \int_0^1 |f(x) - P(x)|dx \\ &\leq \frac{M}{6} \int_0^1 \left| x \left(x - \frac{1}{2} \right) (x - 1) \right| dx \\ &= \frac{M}{6} \left[\int_0^{1/2} x \left(x - \frac{1}{2} \right) (x - 1) dx \right. \\ &\quad \left. - \int_{1/2}^1 x \left(x - \frac{1}{2} \right) (x - 1) dx \right] \\ &= \frac{M}{6} \left[\frac{1}{64} - \left(-\frac{1}{64} \right) \right] = \frac{M}{192}.\end{aligned}$$

Lembramos que $M = \max_{x \in [0,1]} |f'''(x)|$.

Observação 6.4.1. Existem estimativas melhores para o erro de truncamento para este esquema de integração numérica. Veremos com mais detalhes tais esquemas na teoria de integração numérica.

Exemplo 6.4.3. Use o resultado do exemplo anterior para aproximar o valor das seguintes integrais:

a) $\int_0^1 \ln(x+1)dx$

b) $\int_0^1 e^{-x^2}dx$

Solução. Usando a fórmula obtida, temos que

$$\int_0^1 \ln(x+1)dx \approx 0,39 \pm \frac{1}{96}$$

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx 0,75 \pm \frac{3,87}{192}$$

◇

Exercícios

E 6.4.1. Use as mesmas técnicas usadas o resultado do Exemplo (6.4.2) para obter uma aproximação do valor de:

$$\int_0^1 f(x) dx$$

através do polinômio interpolador que coincide com $f(x)$ nos pontos $x = 0$ e $x = 1$.

6.5 Ajuste de curvas pelo método dos mínimos quadrados

No problema de interpolação, desejamos encontrar uma função $f(x)$ tal que

$$f(x_j) = y_j$$

para um conjunto de pontos dados.

Existem diversas situações em que desejamos encontrar uma função que se aproxime desses pontos.

No problema de ajuste de curvas, busca-se a função $f(x)$ de família de funções dadas que melhor se aproxima de um conjunto de pontos dados. O critério mais usado para o ajuste é critério dos mínimos quadrados, ou seja, buscamos a função $f(x)$ da família que minimiza a soma dos erros elevados ao quadrado:

$$E_q = [f(x_1) - y_1]^2 + [f(x_2) - y_2]^2 + \cdots + [f(x_n) - y_n]^2 = \sum_{j=1}^n [f(x_j) - y_j]^2$$

Exemplo 6.5.1. Encontre a função do tipo $f(x) = ax$ que melhor se aproxima dos seguintes pontos:

$$(0, -0,1), (1, 2), (2, 3,7) \text{ e } (3, 7).$$

Solução. Defina

$$E_q = [f(x_1) - y_1]^2 + [f(x_2) - y_2]^2 + [f(x_3) - y_3]^2 + [f(x_4) - y_4]^2$$

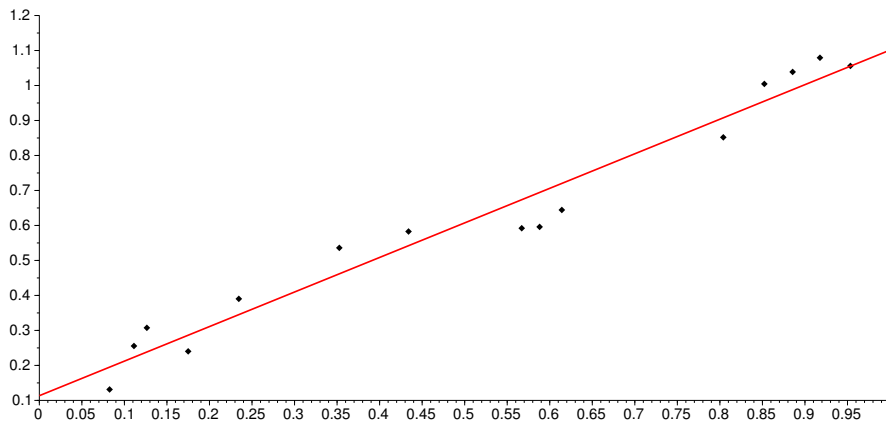


Figura 6.1: Conjunto de 15 pontos e a reta que melhor se ajuste a eles pelo critério do mínimos quadrados.

temos que

$$\begin{aligned} E_q &= [f(0) + 0,1]^2 + [f(1) - 2]^2 + [f(2) - 3,7]^2 + [f(3) - 7]^2 \\ &= [0,1]^2 + [a - 2]^2 + [2a - 3,7]^2 + [3a - 7]^2 \end{aligned}$$

Devemos encontrar o parâmetro a que minimiza o erro, portanto, calculamos:

$$\frac{\partial E_q}{\partial a} = 2[a - 2] + 4[2a - 3,7] + 6[3a - 7] = 28a - 60,8$$

Portanto o valor de a que minimiza o erro é $a = \frac{60,8}{28}$.

```
x=[0 1 2 3] '
y=[-0.1 2 3.7 7] '
plot2d(x,y,style=-4)
```

◇

Exemplo 6.5.2. Encontre a função do tipo $f(x) = bx + a$ que melhor aproxima os pontos:

$(0, -0,1), (1, 2), (2, 3,7)$ e $(3, 7)$.

Solução.

$$\begin{aligned} E_q &= [f(0) + 0,1]^2 + [f(1) - 2]^2 + [f(2) - 3,7]^2 + [f(3) - 7]^2 \\ &= [a + 0,1]^2 + [a + b - 2]^2 + [a + 2b - 3,7]^2 + [a + 3b - 7]^2 \end{aligned}$$

Devemos encontrar os parâmetros a e b que minimizam o erro, por isso, calculamos as derivadas parciais:

$$\begin{aligned}\frac{\partial E_q}{\partial a} &= 2[a + 0,1] + 2[a + b - 2] + 2[a + 2b - 3,7] + 2[a + 3b - 7] \\ \frac{\partial E_q}{\partial b} &= 2[a + b - 2] + 4[a + 2b - 3,7] + 6[a + 3b - 7]\end{aligned}$$

O erro mínimo acontece quando as derivadas são nulas, ou seja:

$$\begin{aligned}8a + 12b &= 25,2 \\ 12a + 28b &= 60,8\end{aligned}$$

Cuja solução é dada por $a = -0,3$ e $b = 2,3$. Portanto a função que procuramos é $f(x) = -0,3 + 2,3x$. \diamond

6.6 O caso linear

6.6.1 O método dos mínimos quadrados

Considere o sistema linear dado por $Ax = b$ onde A é uma matriz $n \times m$ e b é um vetor de n linhas. Assumimos as seguintes hipóteses:

- $n \geq m$. O número de linhas é igual ou superior ao número de colunas. (Mais equações que incógnitas)
- O posto de A é m , i.e., existem m linhas L.I. Isso implica que $Av = 0$ apenas quando $v = 0$

Neste caso, não seremos necessariamente capazes de encontrar um vetor x que satisfaça exatamente a equação $Ax = b$, pelo que estamos interessados no problema de encontrar o vetor x (ordem m) que minimiza o erro quadrático dado por:

$$E := \sum_{i=1}^n [z_i - b_i]^2 \quad (6.1)$$

onde $z = Ax$ e z_i é linha i do vetor z , dado por:

$$z_i = (Ax)_i = \sum_{j=1}^m a_{ij}x_j, \quad i = 1, \dots, n \quad (6.2)$$

onde a_{ij} é o elemento de A na linha i e coluna j . Substituindo (6.2) em (6.1)

$$E := \sum_{i=1}^n \left[\sum_{j=1}^m a_{ij}x_j - b_i \right]^2 \quad (6.3)$$

Esta é uma função diferenciável nos coeficientes x_j e portanto todo ponto de mínimo acontece quando $\nabla E = 0$, ou seja, quando

$$\frac{\partial}{\partial x_l} E = 0, \forall 1 \leq l \leq m$$

O que implica a seguinte condição

$$0 = \frac{\partial}{\partial x_l} E = \sum_{i=1}^n 2 \left[\sum_{j=1}^m a_{ij} x_j - b_i \right] a_{il}, \quad l = 1, \dots, m$$

Equivalente a

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m a_{il} x_j a_{ij} = \sum_{i=1}^n a_{il} b_i, \quad l = 1, \dots, m$$

que pode ser reescrito na forma vetorial como:

$$\begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m a_{i1} x_j a_{ij} \\ \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m a_{i2} x_j a_{ij} \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m a_{im} x_j a_{ij} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n a_{i1} b_i \\ \sum_{i=1}^n a_{i2} b_i \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^n a_{im} b_i \end{bmatrix} \quad (6.4)$$

Observamos agora que a expressão (6.4) é equivalente ao seguinte problema matricial:

$$\boxed{A^T A x = A^T b} \quad (6.5)$$

Teorema 6.6.1. *A matriz $M = A^T A$ é quadrada de ordem m e é invertível sempre que o posto da matriz A é igual a número de colunas m .*

Demonstração. Para provar que M é invertível precisamos mostrar que $Mv = 0$ implica $v = 0$:

$$Mv = 0 \implies A^T A v = 0$$

tomando o produto interno da expressão $0 = A^T A v$ com v , temos:

$$0 = \langle A^T A v, v \rangle = \langle A v, A v \rangle = \|A v\|^2$$

Então se $Mv = 0$ $Av = 0$, como o posto de A é igual ao número de colunas, $v = 0$. \square

Outra propriedade importante é que M é simétrica, ou seja, $M = M^T$. Isso é facilmente provado pelo seguinte argumento:

$$M^T = (A^T A)^T = (A)^T (A^T)^T = A^T A = M$$

6.6.2 Ajuste linear de curvas

Seja $f_1(x), f_2(x), \dots, f_m(x)$ um conjunto de m funções e $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)$ um conjunto de n pontos. Procuram-se os coeficientes a_1, a_2, \dots, a_m tais que a função dada por

$$f(x) = a_1 f_1(x) + a_2 f_2(x) + \dots + a_m f_m(x)$$

minimiza o erro dado por

$$E_q = \sum_{i=1}^n [f(x_i) - y_i]^2$$

como $f(x) = \sum_{j=1}^m a_j f_j(x)$, temos

$$E_q = \sum_{i=1}^n \left[\sum_{j=1}^m a_j f_j(x_i) - y_i \right]^2$$

Este problema é equivalente a resolver pelo métodos dos mínimos quadrados o seguinte sistema linear:

$$\begin{bmatrix} f_1(x_1) & f_2(x_1) & \cdots & f_m(x_1) \\ f_1(x_2) & f_2(x_2) & \cdots & f_m(x_2) \\ f_1(x_3) & f_2(x_3) & \cdots & f_m(x_3) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1(x_n) & f_2(x_n) & \cdots & f_m(x_n) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

Exemplo 6.6.1. Encontre a reta que melhor aproxima o seguinte conjunto de dados:

x_i	y_i
0,01	1,99
1,02	4,55
2,04	7,20
2,95	9,51
3,55	10,82

Solução. Desejamos então encontrar os valores de a e b tais que a função $f(x) = ax + b$ melhor se ajusta aos pontos da tabela. Afim de usar o critério dos mínimos

quadrados, escrevemos o problema na forma matricial dada por:

$$\begin{bmatrix} 0,01 & 1 \\ 1,02 & 1 \\ 2,04 & 1 \\ 2,95 & 1 \\ 3,55 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1,99 \\ 4,55 \\ 7,2 \\ 9,51 \\ 10,82 \end{bmatrix}$$

Multiplicamos agora ambos os lados pela transposta:

$$\begin{bmatrix} 0,01 & 1,02 & 2,04 & 2,95 & 3,55 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

o que fornece:

$$\begin{bmatrix} 0,01 & 1,02 & 2,04 & 2,95 & 3,55 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0,01 & 1 \\ 1,02 & 1 \\ 2,04 & 1 \\ 2,95 & 1 \\ 3,55 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,01 & 1 \\ 1,02 & 1 \\ 2,04 & 1 \\ 2,95 & 1 \\ 3,55 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,99 \\ 4,55 \\ 7,2 \\ 9,51 \\ 10,82 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 26,5071 & 9,57 \\ 9,57 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 85,8144 \\ 34,07 \end{bmatrix}$$

A solução desse sistema é $a = 2,5157653$ e $b = 1,9988251$

A tabela abaixo mostra os valores dados e os valores ajustados:

x_i	y_i	$ax_i + b$	$ax_i + b - y_i$
0,01	1,99	2,0239828	0,0339828
1,02	4,55	4,5649057	0,0149057
2,04	7,2	7,1309863	-0,0690137
2,95	9,51	9,4203327	-0,0896673
3,55	10,82	10,929792	0,1097919

◇

Exercícios

E 6.6.1. Encontrar a parábola $y = ax^2 + bx + c$ que melhor aproxima o seguinte conjunto de dados:

x_i	y_i
0,01	1,99
1,02	4,55
2,04	7,2
2,95	9,51
3,55	10,82

e complete a tabela:

x_i	y_i	$ax_i^2 + bx_i + c$	$ax_i^2 + bx_i + c - y_i$
0,01	1,99		
1,02	4,55		
2,04	7,20		
2,95	9,51		
3,55	10,82		

E 6.6.2. Dado o seguinte conjunto de dados

x_i	y_i
0,0	31
0,1	35
0,2	37
0,3	33
0,4	28
0,5	20
0,6	16
0,7	15
0,8	18
0,9	23
1,0	31

- Encontre a função do tipo $f(x) = a + b \sin(2\pi x) + c \cos(2\pi x)$ que melhor aproxima os valores dados.
- Encontre a função do tipo $f(x) = a + bx + cx^2 + dx^3$ que melhor aproxima os valores dados.

6.7 Aproximando problemas não lineares por problemas lineares

Eventualmente, problemas de ajuste de curvas podem recair num sistema não linear. Por exemplo, se desejamos ajustar a função $y = Ae^{bx}$ ao conjunto de pontos (x_0, y_0) , (x_1, y_1) e (x_2, y_2) , temos que minimizar o funcional

$$E_q = (Ae^{x_0 b} - y_0)^2 + (Ae^{x_1 b} - y_1)^2 + (Ae^{x_2 b} - y_2)^2$$

ou seja, resolver o sistema

$$\begin{aligned} \frac{\partial E_q}{\partial A} &= 2(Ae^{x_0 b} - y_0)e^{x_0 b} + 2(Ae^{x_1 b} - y_1)e^{x_1 b} + 2(Ae^{x_2 b} - y_2)e^{x_2 b} = 0 \\ \frac{\partial E_q}{\partial b} &= 2Ax_0(Ae^{x_0 b} - y_0)e^{x_0 b} + 2Ax_1(Ae^{x_1 b} - y_1)e^{x_1 b} \\ &\quad + 2x_2A(Ae^{x_2 b} - y_2)e^{x_2 b} = 0 \end{aligned}$$

que é não linear em A e b . Esse sistema pode ser resolvido pelo método de Newton-Raphson, o que pode se tornar custoso, ou mesmo inviável quando não dispomos de uma boa aproximação da solução para inicializar o método.

Felizmente, algumas famílias de curvas admitem uma transformação que nos leva a um problema linear. No caso da curva $y = Ae^{bx}$, observe que $\ln y = \ln A + bx$. Assim, em vez de ajustar a curva original $y = Ae^{bx}$ a tabela de pontos, ajustamos a curva submetida a transformação logarítmica

$$z = \ln A + bx := B + bx.$$

Usamos os três pontos $(x_0, \ln y_0) := (x_0, \tilde{y}_0)$, $(x_1, \ln y_1) := (x_1, \tilde{y}_1)$ e $(x_2, \ln y_2) := (x_2, \tilde{y}_2)$ e resolvemos o sistema linear

$$A^T A \begin{bmatrix} B \\ b \end{bmatrix} = A^T \begin{bmatrix} \tilde{y}_0 \\ \tilde{y}_1 \\ \tilde{y}_2 \end{bmatrix},$$

onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & x_0 \\ 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \end{bmatrix}$$

Exemplo 6.7.1. Encontre uma curva da forma $y = Ae^x$ que melhor ajusta os pontos $(1,2)$, $(2,3)$ e $(3,5)$.

Temos

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

e a solução do sistema leva em $B = 0,217442$ e $b = 0,458145$. Portanto, $A = e^{0,217442} = 1,24289$.

Observação 6.7.1. Os coeficientes obtidos a partir dessa linearização são aproximados, ou seja, são diferentes daqueles obtidos quando aplicamos mínimos quadrados não linear. Observe que estamos minimizando $\sum_i [\ln y_i - \ln(f(x_i))]^2$ em vez de $\sum_i [y_i - f(x_i)]^2$. No exemplo resolvido, a solução do sistema não linear original seria $A = 1,19789$ e $B = 0,474348$

Observação 6.7.2. Mesmo quando se deseja resolver o sistema não linear, a solução do problema linearizado pode ser usada para construir condições iniciais.

A próxima tabela apresenta algumas curvas e transformações que linearizam o problema de ajuste.

curva	transformação	problema linearizado
$y = ae^{bx}$	$Y = \ln y$	$Y = \ln a + bx$
$y = ax^b$	$Y = \ln y$	$Y = \ln a + b \ln x$
$y = ax^b e^{cx}$	$Y = \ln y$	$Y = \ln a + b \ln x + cx$
$y = ae^{(b+cx)^2}$	$Y = \ln y$	$Y = \ln a + b^2 + bcx + c^2 x^2$
$y = \frac{a}{b+x}$	$Y = \frac{1}{y}$	$Y = \frac{b}{a} + \frac{1}{a}x$
$y = A \cos(\omega x + \phi)$ ω conhecido	—	$y = a \cos(\omega x) - b \sin(\omega x),$ $a = A \cos(\phi), b = A \sin(\phi)$

Exemplo 6.7.2. Encontre a função f da forma $y = f(x) = A \cos(2\pi x + \phi)$ que ajusta a tabela de pontos

x_i	y_i
0,0	9,12
0,1	1,42
0,2	- 7,76
0,3	- 11,13
0,4	- 11,6
0,5	- 6,44
0,6	1,41
0,7	11,01
0,8	14,73
0,9	13,22
1,0	9,93

Solução. Usando o fato que $y = A \cos(2\pi x + \phi) = a \cos(2\pi x) - b \sin(2\pi x)$, onde

$a = A \cos(\phi)$ e $b = A \sin(\phi)$, $z = \begin{bmatrix} a & b \end{bmatrix}^T$ é solução do problema

$$B^T B z = B^T y,$$

onde

$$B = \begin{bmatrix} \cos(2\pi x_0) & -\sin(2\pi x_0) \\ \cos(2\pi x_1) & -\sin(2\pi x_1) \\ \vdots & \\ \cos(2\pi x_{10}) & -\sin(2\pi x_{10}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1. & 0. \\ 0,8090170 & -0,5877853 \\ 0,3090170 & -0,9510565 \\ -0,3090170 & -0,9510565 \\ -0,8090170 & -0,5877853 \\ -1,0000000 & 0,0000000 \\ -0,8090170 & 0,5877853 \\ -0,3090170 & 0,9510565 \\ 0,3090170 & 0,9510565 \\ 0,8090170 & 0,5877853 \\ 1,0000000 & 0,0000000 \end{bmatrix}.$$

Assim, $a = 7,9614704$ e $b = 11,405721$ e obtemos o seguinte sistema:

$$\begin{cases} A \cos(\phi) = 7,9614704 \\ A \sin(\phi) = 11,405721 \end{cases}.$$

Observe que

$$A^2 = 7,9614704^2 + 11,405721^2$$

e, escolhendo $A > 0$, $A = 13,909546$ e

$$\sin(\phi) = \frac{11,405721}{13,909546} = 0,8199923$$

Assim, como $\cos \phi$ também é positivo, ϕ é um ângulo do primeiro quadrante:

$$\phi = 0,9613976$$

Portanto $f(x) = 13,909546 \cos(2\pi x + 0,9613976)$. Observe que nesse exemplo a solução do problema linear é a mesma do problema não linear. \diamond

Exemplo 6.7.3. Encontre a função f da forma $y = f(x) = \frac{a}{b+x}$ que ajusta a tabela de pontos

x_i	y_i
0,0	101
0,2	85
0,4	75
0,6	66
0,8	60
1,0	55

usando uma das transformações tabeladas.

Solução. Usando o fato que $Y = \frac{1}{y} = \frac{b}{a} + \frac{1}{a}x$, $z = [\frac{b}{a} \quad \frac{1}{a}]^T$ é solução do problema

$$A^T A z = A^T Y,$$

onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \\ 1 & x_3 \\ 1 & x_4 \\ 1 & x_5 \\ 1 & x_6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0,0 \\ 1 & 0,2 \\ 1 & 0,4 \\ 1 & 0,6 \\ 1 & 0,8 \\ 1 & 1,0 \end{bmatrix}$$

e

$$Y = \begin{bmatrix} 1/y_1 \\ 1/y_2 \\ 1/y_3 \\ 1/y_4 \\ 1/y_5 \\ 1/y_6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,0099010 \\ 0,0117647 \\ 0,0133333 \\ 0,0151515 \\ 0,0166667 \\ 0,0181818 \end{bmatrix}$$

Assim, $\frac{1}{a} = 0,0082755$ e $\frac{b}{a} = 0,0100288$ e, então, $a = 120,83924$ e $b = 1,2118696$, ou seja, $f(x) = \frac{120,83924}{1,2118696+x}$. \diamond

6.8 Interpolação linear segmentada

Considere o conjunto $(x_i, y_i)_{i=1}^n$ de n pontos. Assumiremos que $x_{i+1} > x_i$, ou seja, as abscissas são distintas e estão em ordem crescente. A função linear que interpola os pontos x_i e x_{i+1} no intervalo i é dada por

$$P_i(x) = y_i \frac{(x_{i+1} - x)}{(x_{i+1} - x_i)} + y_{i+1} \frac{(x - x_i)}{(x_{i+1} - x_i)}$$

O resultado da interpolação linear segmentada é a seguinte função contínua definida por partes no intervalo $[x_1, x_n]$:

$$f(x) = P_i(x), \quad x \in [x_i, x_{i+1}]$$

Exemplo 6.8.1. Construa uma função linear por partes que interpola os pontos $(0,0)$, $(1,4)$, $(2,3)$, $(3,0)$, $(4,2)$, $(5,0)$.

A função procurada pode ser construída da seguinte forma:

$$f(x) = \begin{cases} 0 \frac{x-1}{0-1} + 1 \frac{x-0}{1-0} & , 0 \leq x < 1 \\ 4 \frac{x-2}{1-2} + 3 \frac{x-1}{2-1} & , 1 \leq x < 2 \\ 3 \frac{x-3}{2-3} + 0 \frac{x-2}{3-2} & , 2 \leq x \leq 3 \end{cases}$$

Simplificando, obtemos:

$$f(x) = \begin{cases} x & , 0 \leq x < 1 \\ -x + 5 & , 1 \leq x < 2 \\ -3x + 9 & , 2 \leq x \leq 3 \end{cases}$$

A Figura 6.2 é um esboço da função $f(x)$ obtida. Ela foi gerada no **Scilab** usando os comandos:

```
//pontos fornecidos
xi = [0;1;2;3;4;5]
yi = [0;4;3;0;2;0]
//numero de pontos
n = 6
//funcao interpoladora
function [y] = f(x)
  for i=1:n-2
    if ((x>=xi(i)) & (x<xi(i+1))) then
```

```

        y = yi(i)*(x-xi(i+1))/(xi(i) - xi(i+1)) ...
            + yi(i+1)*(x-xi(i))/(xi(i+1) - xi(i));
    end
end

if ((x>=xi(n-1)) & (x<=xi(n))) then
    y = yi(n-1)*(x-xi(n))/(xi(n-1) - xi(n)) ...
        + yi(n)*(x-xi(n-1))/(xi(n) - xi(n-1));
end
endfunction
//graficando
xx = linspace(xi(1),xi(n),500)';
clear yy
for i=1:max(size(xx))
    yy(i) = f(xx(i))
end
plot(xi,yi,'r.',xx,yy,'b-')

```

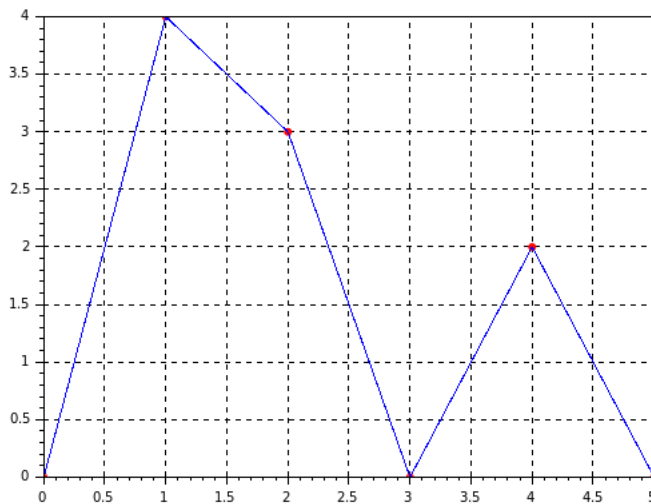


Figura 6.2: Interpolação linear segmentada.

6.9 Interpolação cúbica segmentada - spline

Dado um conjunto de n pontos $(x_j, y_j)_{j=1}^n$ tais que $x_{j+1} > x_j$, ou seja, as abscissas são distintas e estão em ordem crescente; um spline cúbico que interpola estes pontos é uma função $s(x)$ com as seguintes propriedades:

- i Em cada segmento $[x_j, x_{j+1}]$, $j = 1, 2, \dots, n-1$ $s(x)$ é um polinômio cúbico.
- ii para cada ponto, $s(x_j) = y_j$, i.e., o spline interpola os pontos dados.
- iii $s(x) \in C^2$, i.e., é função duas vezes continuamente diferenciável.

Da primeira hipótese, escrevemos

$$s(x) = s_j(x), x \in [x_j, x_{j+1}], \quad j = 1, \dots, n-1$$

com

$$s_j(x) = a_j + b_j(x - x_j) + c_j(x - x_j)^2 + d_j(x - x_j)^3$$

O problema agora consiste em obter os 4 coeficientes de cada um desses $n-1$ polinômios cúbicos.

Veremos que a simples definição de spline produz $4n-6$ equações linearmente independentes:

$$\begin{aligned} s_j(x_j) &= y_j, & j &= 1, \dots, n-1 \\ s_j(x_{j+1}) &= y_{j+1}, & j &= 1, \dots, n-1 \\ s'_j(x_{j+1}) &= s'_{j+1}(x_{j+1}), & j &= 1, \dots, n-2 \\ s''_j(x_{j+1}) &= s''_{j+1}(x_{j+1}), & j &= 1, \dots, n-2 \end{aligned}$$

Como

$$s'_j(x) = b_j + 2c_j(x - x_j) + 3d_j(x - x_j)^2 \tag{6.6}$$

e

$$s''_j(x) = 2c_j + 6d_j(x - x_j), \tag{6.7}$$

temos, para $j = 1, \dots, n-1$, as seguintes equações

$$\begin{aligned} a_j &= y_j, \\ a_j + b_j(x_{j+1} - x_j) + c_j(x_{j+1} - x_j)^2 + d_j(x_{j+1} - x_j)^3 &= y_{j+1}, \\ b_j + 2c_j(x_{j+1} - x_j) + 3d_j(x_{j+1} - x_j)^2 &= b_{j+1}, \\ c_j + 3d_j(x_{j+1} - x_j) &= c_{j+1}, \end{aligned}$$

Por simplicidade, definimos

$$h_j = x_{j+1} - x_j$$

e temos

$$\begin{aligned} a_j &= y_j, \\ a_j + b_j h_j + c_j h_j^2 + d_j h_j^3 &= y_{j+1}, \\ b_j + 2c_j h_j + 3d_j h_j^2 &= b_{j+1}, \\ c_j + 3d_j h_j &= c_{j+1}, \end{aligned}$$

que podem ser escrita da seguinte maneira

$$a_j = y_j, \quad (6.8)$$

$$d_j = \frac{c_{j+1} - c_j}{3h_j}, \quad (6.9)$$

$$\begin{aligned} b_j &= \frac{y_{j+1} - y_j - c_j h_j^2 - \frac{c_{j+1} - c_j}{3h_j} h_j^3}{h_j}, \\ &= \frac{3y_{j+1} - 3y_j - 3c_j h_j^2 - c_{j+1} h_j^2 + c_j h_j^2}{3h_j} \\ &= \frac{3y_{j+1} - 3y_j - 2c_j h_j^2 - c_{j+1} h_j^2}{3h_j} \end{aligned} \quad (6.10)$$

Trocando o índice j por $j - 1$ na terceira equação (6.8), $j = 2, \dots, n - 1$

$$b_{j-1} + 2c_{j-1} h_{j-1} + 3d_{j-1} h_{j-1}^2 = b_j \quad (6.11)$$

e, portanto,

$$\begin{aligned} \frac{3y_j - 3y_{j-1} - 2c_{j-1} h_{j-1}^2 - c_j h_{j-1}^2}{3h_{j-1}} + 2c_{j-1} h_{j-1} + c_j h_{j-1} - c_{j-1} h_{j-1} \\ = \frac{3y_{j+1} - 3y_j - 2c_j h_j^2 - c_{j+1} h_j^2}{3h_j}. \end{aligned} \quad (6.12)$$

Fazendo as simplificações, obtemos:

$$c_{j-1} h_{j-1} + c_j (2h_j + 2h_{j-1}) + c_{j+1} h_j = 3 \frac{y_{j+1} - y_j}{h_j} - 3 \frac{y_j - y_{j-1}}{h_{j-1}}. \quad (6.13)$$

É costumeiro acrescentar a incógnita c_n ao sistema. A incógnita c_n não está relacionada a nenhum dos polinômios interpoladores. Ela é uma construção artificial que facilita o cálculo dos coeficientes do spline. Portanto, a equação acima pode ser resolvida para $j = 2, \dots, n - 1$.

Para determinar unicamente os n coeficientes c_n precisamos acrescentar duas equações linearmente independentes às $n - 2$ equações dadas por (6.13). Essas duas equações adicionais definem o tipo de spline usado.

6.9.1 Spline natural

Uma forma de definir as duas equações adicionais para completar o sistema (6.13) é impor condições de fronteira livres (ou naturais), ou seja,

$$S''(x_1) = S''(x_n) = 0. \quad (6.14)$$

Substituindo na equação (6.7)

$$s_1''(x_1) = 2c_1 + 6d_1(x_1 - x_1) = 0 \implies c_1 = 0.$$

e

$$s_{n-1}''(x_n) = 2c_{n-1} + 6d_{n-1}(x_n - x_{n-1}) = 0.$$

Usando o fato que

$$c_{n-1} + 3d_{n-1}h_{n-1} = c_n$$

temos que

$$c_n = -3d_{n-1}(x_n - x_{n-1}) + 3d_{n-1}h_{n-1} = 0.$$

Essas duas equações para c_1 e c_n juntamente com as equações (6.13) formam um sistema de n equações $Ac = z$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ h_1 & 2h_2 + 2h_1 & h_2 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & h_2 & 2h_3 + 2h_2 & h_3 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & h_{n-2} & 2h_{n-2} + 2h_{n-1} & h_{n-1} \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (6.15)$$

$$c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad z = \begin{bmatrix} 0 \\ 3\frac{y_3 - y_2}{h_2} - 3\frac{y_2 - y_1}{h_1} \\ 3\frac{y_4 - y_3}{h_3} - 3\frac{y_3 - y_2}{h_2} \\ \vdots \\ 3\frac{y_{n-1} - y_{n-2}}{h_{n-2}} - 3\frac{y_{n-2} - y_{n-3}}{h_{n-3}} \\ 0 \end{bmatrix} \quad (6.16)$$

Observe que a matriz A é diagonal dominante estrita e, portanto, o sistema $Ac = z$ possui solução única. Calculado c , os valores dos a_n , b_n e d_n são obtidos diretamente pelas expressões (6.8), (6.10) e (6.9), respectivamente.

Exemplo 6.9.1. Construa um spline cúbico natural que passe pelos pontos $(2, 4,5)$, $(5, -1,9)$, $(9, 0,5)$ e $(12, -0,5)$.

Solução. O spline desejado é uma função definida por partes da forma:

$$f(x) = \begin{cases} a_1 + b_1(x-2) + c_1(x-2)^2 + d_1(x-2)^3 & , 2 \leq x < 5 \\ a_2 + b_2(x-5) + c_2(x-5)^2 + d_2(x-5)^3 & , 5 \leq x < 9 \\ a_3 + b_3(x-9) + c_3(x-9)^2 + d_3(x-9)^3 & , 9 \leq x \leq 12 \end{cases} \quad (6.17)$$

Os coeficientes c_1 , c_2 e c_3 resolvem o sistema $Ac = z$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 2 \cdot 3 + 2 \cdot 4 & 4 & 0 \\ 0 & 4 & 2 \cdot 4 + 2 \cdot 3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 14 & 4 & 0 \\ 0 & 4 & 14 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \\ c_4 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad z = \begin{bmatrix} 0 \\ 3 \frac{0,5 - (-1,9)}{4} - 3 \frac{(-1,9) - 4,5}{3} \\ 3 \frac{-0,5 - 0,5}{3} - 3 \frac{0,5 - (-1,9)}{4} \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 8,2 \\ -2,8 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Observe que c_4 é um coeficiente artificial para o problema. A solução é $c_1 = 0$, $c_2 = 0,7$, $c_3 = -0,4$ e $c_4 = 0$. Calculamos os demais coeficientes usando as expressões (6.8), (6.10) e (6.9):

$$\begin{aligned} a_1 &= y_1 = 4,5 \\ a_2 &= y_2 = -1,9 \\ a_3 &= y_3 = 0,5 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} d_1 &= \frac{c_2 - c_1}{3h_1} = \frac{0,7 - 0}{3 \cdot 3} = 0,0777778 \\ d_2 &= \frac{c_3 - c_2}{3h_2} = \frac{-0,4 - 0,7}{3 \cdot 4} = -0,0916667 \\ d_3 &= \frac{c_4 - c_3}{3h_3} = \frac{0 + 0,4}{3 \cdot 3} = 0,0444444 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
b_1 &= \frac{y_2 - y_1}{h_1} - \frac{h_1}{3}(2c_1 + c_2) \\
&= \frac{-1,9 - 4,5}{3} - \frac{3}{3}(2 \cdot 0 - 0,7) = -2,8333333 \\
b_2 &= \frac{y_3 - y_2}{h_2} - \frac{h_2}{3}(2c_2 + c_3) \\
&= \frac{0,5 - (-1,9)}{4} - \frac{4}{3}(2 \cdot 0,7 + 0,4) = -0,7333333 \\
b_3 &= \frac{y_4 - y_3}{h_3} - \frac{h_3}{3}(2c_3 + c_4) \\
&= \frac{-0,5 - 0,5}{3} - \frac{3}{3}(2 \cdot (-0,4) + 0) = 0,4666667
\end{aligned}$$

Portanto:

$$f(x) = \begin{cases} 4,5 - 2,833(x-2) + 0,078(x-2)^3 & , 2 \leq x < 5 \\ -1,9 - 0,733(x-5) + 0,7(x-5)^2 - 0,092(x-5)^3 & , 5 \leq x < 9 \\ 0,5 + 0,467(x-9) - 0,4(x-9)^2 + 0,044(x-9)^3 & , 9 \leq x \leq 12 \end{cases}$$

No Scilab, podemos utilizar:

```

X = [2 5 9 12] '
Y = [4.5 -1.9 0.5 -0.5] '
h = X(2:4)-X(1:3)
A = [1 0 0 0; h(1) 2*h(1)+2*h(2) h(2) 0; ...
     0 h(2) 2*h(2)+2*h(3) h(3); 0 0 0 1 ]
z = [0, 3*(Y(3)-Y(2))/h(2)-3*(Y(2)-Y(1))/h(1), ...
     3*(Y(4)-Y(3))/h(3)-3*(Y(3)-Y(2))/h(2), 0] '
c = A\z
for i=1:3
    a(i) = Y(i)
    d(i) = (c(i+1)-c(i))/(3*h(i))
    b(i) = (Y(i+1)-Y(i))/h(i)-h(i)/3*(2*c(i)+c(i+1))
end

for i=1:3
    P(i) = poly([a(i) b(i) c(i) d(i)], 'x', 'coeff')
    z = [X(i):.01:X(i+1)]
    plot(z, horner(P(i), z-X(i)))
end

```

◇

6.9.2 Spline fixado

Alternativamente, para completar o sistema (6.13), podemos impor condições de contorno fixadas, ou seja,

$$\begin{aligned} S'(x_1) &= f'(x_1) \\ S'(x_n) &= f'(x_n). \end{aligned}$$

Substituindo na equação (6.6)

$$s'_1(x_1) = b_1 + 2c_1(x_1 - x_1) + 3d_1(x_1 - x_1)^2 = f'(x_1) \implies b_1 = f'(x_1) \quad (6.18)$$

e

$$\begin{aligned} s'_{n-1}(x_n) &= b_{n-1} + 2c_{n-1}(x_n - x_{n-1}) + 3d_{n-1}(x_n - x_{n-1})^2 \\ &= b_{n-1} + 2c_{n-1}h_{n-1} + 3d_{n-1}h_{n-1}^2 = f'(x_n) \end{aligned} \quad (6.19)$$

Usando as equações (6.9) e (6.10) para $j = 1$ e $j = n - 1$, temos:

$$2c_1h_1 + c_2h_1 = 3\frac{y_2 - y_1}{h_1} - 3f'(x_1) \quad (6.20)$$

e

$$c_{n-1}h_{n-1} + c_nh_{n-1} = 3f'(x_n) - 3\frac{y_n - y_{n-1}}{h_{n-1}} \quad (6.21)$$

Essas duas equações juntamente com as equações (6.13) formam um sistema de n equações $Ac = z$, onde

$$A = \begin{bmatrix} 2h_1 & h_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ h_1 & 2h_2 + 2h_1 & h_2 & 0 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & h_2 & 2h_3 + 2h_2 & h_3 & \cdots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & h_{n-2} & 2h_{n-2} + 2h_{n-1} & h_{n-1} \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & h_{n-1} & 2h_{n-1} \end{bmatrix}$$

$$c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad z = \begin{bmatrix} 3\frac{y_2 - y_1}{h_1} - 3f'(x_1) \\ 3\frac{y_3 - y_2}{h_2} - 3\frac{y_2 - y_1}{h_1} \\ 3\frac{y_4 - y_3}{h_3} - 3\frac{y_3 - y_2}{h_2} \\ \vdots \\ 3\frac{y_{n-1} - y_{n-2}}{h_{n-2}} - 3\frac{y_{n-2} - y_{n-3}}{h_{n-3}} \\ 3f'(x_n) - 3\frac{y_n - y_{n-1}}{h_{n-1}} \end{bmatrix}$$

Observe que a matriz A é diagonal dominante estrita e, portanto, o sistema $Ac = z$ possui solução única. Calculado c , os valores dos a_n , b_n e d_n são obtidos diretamente pelas expressões (6.8), (6.10) e (6.9), respectivamente.

Exemplo 6.9.2. Construa um spline cúbico com fronteira fixada que interpola a função $y = \sin(x)$ nos pontos $x = 0$, $x = \frac{\pi}{2}$, $x = \pi$, $x = \frac{3\pi}{2}$ e $x = 2\pi$.

O spline desejado passa pelos pontos $(0,0)$, $(\pi/2,1)$, $(\pi,0)$, $(3\pi/2, -1)$ e $(2\pi,0)$ e tem a forma:

$$f(x) = \begin{cases} a_1 + b_1x + c_1x^2 + d_1x^3 & , 0 \leq x < \frac{\pi}{2} \\ a_2 + b_2(x - \frac{\pi}{2}) + c_2(x - \frac{\pi}{2})^2 + d_2(x - \frac{\pi}{2})^3 & , \frac{\pi}{2} \leq x < \pi \\ a_3 + b_3(x - \pi) + c_3(x - \pi)^2 + d_3(x - \pi)^3 & , \pi \leq x < \frac{3\pi}{2} \\ a_4 + b_4(x - \frac{3\pi}{2}) + c_4(x - \frac{3\pi}{2})^2 + d_4(x - \frac{3\pi}{2})^3 & , \frac{3\pi}{2} \leq x \leq 2\pi \end{cases}.$$

Observe que ele satisfaz as condição de contorno $f'(0) = \cos(0) = 1$ e $f'(2\pi) = \cos(2\pi) = 1$.

Os coeficientes c_1 , c_2 , c_3 e c_4 resolvem o sistema $Ac = z$, onde:

$$A = \begin{bmatrix} \pi & \pi/2 & 0 & 0 & 0 \\ \pi/2 & 2\pi & \pi/2 & 0 & 0 \\ 0 & \pi/2 & 2\pi & \pi/2 & 0 \\ 0 & 0 & \pi/2 & 2\pi & \pi/2 \\ 0 & 0 & 0 & \pi/2 & \pi \end{bmatrix}$$

$$c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \\ c_4 \\ c_5 \end{bmatrix} \quad \text{e} \quad z = \begin{bmatrix} 3\frac{1-0}{\pi/2} - 3 \cdot 1 \\ 3\frac{0-1}{\pi/2} - 3\frac{1-0}{\pi/2} \\ 3\frac{-1-0}{\pi/2} - 3\frac{0-1}{\pi/2} \\ 3\frac{0-(-1)}{\pi/2} - 3\frac{(-1)-0}{\pi/2} \\ 3 \cdot 1 - 3\frac{0-(-1)}{\pi/2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6/\pi - 3 \\ -12/\pi \\ 0 \\ 12/\pi \\ 3 - 6/\pi \end{bmatrix}$$

Aqui c_5 é um coeficiente artificial para o problema. A solução é $c_1 = -0,0491874$, $c_2 = -0,5956302$, $c_3 = 0$, $c_4 = 0,5956302$ e $c_5 = 0,0491874$. Calculamos os demais

coeficientes usando as expressões (6.8), (6.10) e (6.9):

$$\begin{aligned} a_1 &= y_1 = 0 \\ a_2 &= y_2 = 1 \\ a_3 &= y_3 = 0 \\ a_4 &= y_3 = -1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} d_1 &= \frac{c_2 - c_1}{3h_1} = \frac{-0,5956302 - (-0,0491874)}{3 \cdot \pi/2} = -0,1159588 \\ d_2 &= \frac{c_3 - c_2}{3h_2} = \frac{0 - (-0,5956302)}{3 \cdot \pi/2} = 0,1263967 \\ d_3 &= \frac{c_4 - c_3}{3h_3} = \frac{0,5956302 - 0}{3 \cdot \pi/2} = 0,1263967 \\ d_4 &= \frac{c_5 - c_4}{3h_4} = \frac{0,0491874 - 0,5956302}{3 \cdot \pi/2} = -0,1159588 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b_1 &= \frac{y_2 - y_1}{h_1} - \frac{h_1}{3}(2c_1 + c_2) \\ &= \frac{1 - 0}{\pi/2} - \frac{\pi/2}{3}(2 \cdot (-0,0491874) - 0,5956302) = 1 \\ b_2 &= \frac{y_3 - y_2}{h_2} - \frac{h_2}{3}(2c_2 + c_3) \\ &= \frac{0 - 1}{\pi/2} - \frac{\pi/2}{3}(2 \cdot (-0,5956302) + 0) = -0,0128772 \\ b_3 &= \frac{y_4 - y_3}{h_3} - \frac{h_3}{3}(2c_3 + c_4) \\ &= \frac{-1 - 0}{\pi/2} - \frac{\pi/2}{3}(2 \cdot 0 + 0,5956302) = -0,9484910 \\ b_4 &= \frac{y_5 - y_4}{h_4} - \frac{h_4}{3}(2c_4 + c_5) \\ &= \frac{0 - (-1)}{\pi/2} - \frac{\pi/2}{3}(2 \cdot 0,5956302 + 0,0491874) = -0,0128772 \end{aligned}$$

Portanto,

$$f(x) = \begin{cases} x - 0,049x^2 - 0,12x^3 & , 0 \leq x < \frac{\pi}{2} \\ 1 - 0,01(x - \frac{\pi}{2}) - 0,6(x - \frac{\pi}{2})^2 + 0,13(x - \frac{\pi}{2})^3 & , \frac{\pi}{2} \leq x < \pi \\ -0,95(x - \pi) + 0,13(x - \pi)^3 & , \pi \leq x < \frac{3\pi}{2} \\ -1 - 0,01(x - \frac{3\pi}{2}) + 0,6(x - \frac{3\pi}{2})^2 - 0,12(x - \frac{3\pi}{2})^3 & , \frac{3\pi}{2} \leq x \leq 2\pi \end{cases}$$

No Scilab, podemos resolver este problema fazendo:

```
//limpa memoria
clear A, B, a, b, c, d
//pontos fornecidos
xi = [0; %pi/2; %pi; 3*%pi/2; 2*%pi]
yi = sin(xi)
//numero de pontos
n = 5
disp('Pontos fornecidos:')
disp([xi, yi])
//vetor h
h = xi(2:n) - xi(1:n-1);
//matriz A
for i=1:n
    for j=1:n
        if ((j==1) & (i==1)) then
            A(i,j) = 2*h(1);
        elseif (j == i-1) then
            A(i,j) = h(i-1);
        elseif ((i>1) & (i<n) & (i==j)) then
            A(i,j) = 2*(h(i) + h(i-1));
        elseif (j==i+1) then
            A(i,j) = h(i);
        elseif ((j==n) & (i==n)) then
            A(i,j) = 2*h(n-1);
        else
            A(i,j) = 0;
        end
    end
end
disp('Matriz A:')
disp(A)
```

```

//vetor z
for i=1:n
    if ((i==1)) then
        z(i) = 3*(yi(2)-yi(1))/h(1) - 3*cos(xi(1));
    elseif ((i>1) & (i < n)) then
        z(i) = 3*(yi(i+1)-yi(i))/h(i) ...
            - 3*(yi(i) - yi(i-1))/h(i-1);
    elseif (i == n) then
        z(i) = 3*cos(xi(n)) - 3*(yi(n) - yi(n-1))/h(n-1);
    end
end
disp('Vetor z:')
disp(z)
//coeficientes c
c = inv(A)*z
disp('Coeficientes c:')
disp(c)
//coeficientes a
a = yi(1:n-1);
disp('Coeficientes a:')
disp(a)
//coeficientes b
for j=1:n-1
    b(j) = (3*yi(j+1) - 3*yi(j) - 2*c(j)*h(j)^2 ...
        - c(j+1)*h(j)^2)/(3*h(j));
end
disp('Coeficientes b:')
disp(b)
//coeficientes d
for j=1:n-1
    d(j) = (c(j+1) - c(j))/(3*h(j));
end
disp('Coeficientes d:')
disp(d)
//spline cubico obtido
function [y] = s(x)
    for i=1:n-2
        if ((x>=xi(i)) & (x<xi(i+1))) then
            y = a(i) + b(i)*(x-xi(i)) ...
                + c(i)*(x-xi(i))^2 + d(i)*(x-xi(i))^3;
        end
    end
end

```



```

end
end
if ((x>=xi(n-1)) & (x<=xi(n))) then
    y = a(n-1) + b(n-1)*(x-xi(n-1)) ...
        + c(n-1)*(x-xi(n-1))^2 + d(n-1)*(x-xi(n-1))^3;
end
endfunction

```

Resumo sobre Splines

Dado um conjunto de pontos (x_i, y_i) , $i = 1, 2, \dots, n$, um spline cúbico é a seguinte função definida por partes:

$$s(x) = \begin{cases} a_1 + b_1(x-x_1) + c_1(x-x_1)^2 + d_1(x-x_1)^3 & , x_1 \leq x < x_2 \\ a_2 + b_2(x-x_2) + c_2(x-x_2)^2 + d_2(x-x_2)^3 & , x_2 \leq x < x_3 \\ \vdots & \vdots \\ a_{n-1} + b_{n-1}(x-x_{n-1}) + c_{n-1}(x-x_{n-1})^2 + d_{n-1}(x-x_{n-1})^3 & , x_{n-1} \leq x \leq x_n \end{cases}$$

Definindo-se $h_j = x_{j+1} - x_j$, os coeficientes c_j , $j = 1, 2, \dots, n$, são solução do sistema linear $Ac = z$, onde:

Spline Natural $s_1''(x_1) = 0$ e $s_{n-1}''(x_n) = 0$	Spline Fixado $s_1'(x_1) = f'(x_1)$ e $s_{n-1}'(x_n) = f'(x_n)$
$a_{i,j} = \begin{cases} 1 & , j = i = 1 \\ h_{i-1} & , j = i - 1, i < n \\ 2(h_i + h_{i-1}) & , j = i, 1 < i < n \\ h_i & , j = i + 1, i > 1 \\ 1 & , j = i = n \\ 0 & , \text{caso contrário.} \end{cases}$	$a_{i,j} = \begin{cases} 2h_1 & , j = i = 1 \\ h_{i-1} & , j = i - 1 \\ 2(h_i + h_{i-1}) & , j = i, 1 < i < n \\ h_i & , j = i + 1 \\ 2h_{n-1} & , j = i = n \\ 0 & , \text{caso contrário.} \end{cases}$
$z_i = \begin{cases} 0 & , i = 1 \\ 3 \frac{y_{i+1} - y_i}{h_i} - 3 \frac{y_i - y_{i-1}}{h_{i-1}} & , 1 < i < n \\ 0 & , i = n \end{cases}$	$z_i = \begin{cases} 3 \frac{y_2 - y_1}{h_1} - 3f'(x_1) & , i = 1 \\ 3 \frac{y_{i+1} - y_i}{h_i} - 3 \frac{y_i - y_{i-1}}{h_{i-1}} & , 1 < i < n \\ 3f'(x_n) - 3 \frac{y_n - y_{n-1}}{h_{n-1}} & , i = n \end{cases}$

os coeficientes a_j , b_j e d_j , $j = 1, 2, \dots, n-1$, são calculados conforme segue:

$$\begin{aligned}a_j &= y_j \\b_j &= \frac{3y_{j+1} - 3y_j - 2c_j h_j^2 - c_{j+1} h_j^2}{3h_j} \\d_j &= \frac{c_{j+1} - c_j}{3h_j}\end{aligned}$$

Capítulo 7

Derivação e integração numérica

7.1 Derivação Numérica

Dado um conjunto de pontos $(x_i, y_i)_{i=1}^n$, a derivada $\left(\frac{dy}{dx}\right)_i$ pode ser calculada de várias formas. Na próxima seção trabalharemos com diferenças finitas, que é mais adequada quando as abcissas estão próximas e os dados não sofrem perturbações significativas. Na seção subsequente trataremos os casos quando os dados oscilam via ajuste ou interpolações de curvas.

7.1.1 Aproximação da derivada por diferenças finitas

A derivada $f'(x_0)$ de uma função $f(x)$ no ponto x_0 é

$$f'(x_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}.$$

Da definição, se $h \neq 0$ é pequeno (não muito pequeno para evitar o cancelamento catastrófico), é esperado que uma aproximação para a derivada no ponto x_0 seja dada por:

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}. \quad (7.1)$$

Exemplo 7.1.1. Calcule a derivada numérica da função $f(x) = \cos(x)$ no ponto $x = 1$ usando $h = 0,1$, $h = 0,01$, $h = 0,001$ e $h = 0,0001$.

Solução. Usando a fórmula de diferenças dada pela Equação (7.1), devemos calcular:

$$f'(x) \approx \frac{\cos(1 + h) - \cos(1)}{h}$$

para cada valor de h solicitado. Fazendo isso, obtemos a seguinte tabela:

h	$\frac{f(1+h) - f(1)}{h}$
0,1	$\frac{0,4535961 - 0,5403023}{0,1} = -0,8670618$
0,01	$\frac{0,5318607 - 0,5403023}{0,01} = -0,8441584$
0,001	$\frac{0,5403023 - 0,5403023}{0,001} = -0,841741$
0,0001	$\frac{0,5403023 - 0,5403023}{0,0001} = -0,841498$

No **Scilab**, podemos calcular a aproximação da derivada $f'(1)$ com $h = 0,1$ usando as seguintes linhas de código:

```
deff('y = f(x)', 'y = cos(x)')
x0 = 1
h = 0.1
dp = (f(x0+h) - f(x0))/h
```

E, similarmente, para outros valores de x_0 e h . ◇

Observe que, no exemplo anterior, quanto menor h , melhor é a aproximação, visto que o valor exato para a derivada é $f'(1) = -\sin(1) = -0,8414710$. Porém, quando $h = 10^{-13}$, a derivada numérica é $-0,8404388$ (usando aritmética **double**), resultado pior que aquele para $h = 0,0001$. Além disso, na mesma aritmética, quando $h = 10^{-16}$ a derivada numérica calculada é zero (cancelamento catastrófico). Isso nos motiva a pensar qual é o melhor h .

Essa aproximação para a derivada é denominada diferenças progressivas. A derivada numérica também pode ser aproximada usando definições equivalentes:

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0) - f(x_0 - h)}{h} = \frac{y_i - y_{i-1}}{h}$$

que é denominada diferenças regressivas ou

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h} = \frac{y_{i+1} - y_{i-1}}{2h}$$

que é denominada diferenças centrais.

Exemplo 7.1.2. Calcule a derivada numérica da função $f(x) = \cos(x)$ no ponto $x = 1$ usando diferenças progressivas, diferenças regressivas e diferenças centrais com $h = 0,1$, $h = 0,01$ e $h = 0,001$.

Solução. A tabela abaixo mostra a derivada numérica para cada valor de h .

Diferenças	$h=0,1$
Progressivas	$-0,8670618$
Regressivas	$\frac{\cos(1) - \cos(0,9)}{0,1} = -0,8130766$
Centrais	$\frac{\cos(1,1) - \cos(0,9)}{0,2} = -0,8400692$
Diferenças	$h=0,01$
Progressivas	$-0,8441584$
Regressivas	$\frac{\cos(1) - \cos(0,99)}{0,01} = -0,8387555$
Centrais	$\frac{\cos(1,01) - \cos(0,99)}{0,02} = -0,8414570$
Diferenças	$h=0,001$
Progressivas	$-0,841741$
Regressivas	$\frac{\cos(1) - \cos(0,999)}{0,001} = -0,8412007$
Centrais	$\frac{\cos(1,001) - \cos(0,999)}{0,002} = -0,8414708$

◇

7.1.2 Erros de truncamento

Seja $D_{+,h}f(x_0)$ a aproximação da derivada de f em x_0 por diferenças progressivas, $D_{-,h}f(x_0)$ a aproximação por diferenças regressivas e $D_{0,h}f(x_0)$ a aproximação por diferenças centrais, então

$$\begin{aligned}
 D_{+,h}f(x_0) - f'(x_0) &= \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} - f'(x_0) \\
 &= \frac{f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + O(h^3) - f(x_0)}{h} - f'(x_0) \\
 &= \frac{h}{2}f''(x_0) + O(h^2) = O(h).
 \end{aligned}$$

Analogamente:

$$\begin{aligned} D_{-,h}f(x_0) - f'(x_0) &= \frac{f(x_0) - f(x_0 - h)}{h} - f'(x_0) \\ &= \frac{f(x_0) - \left(f(x_0) - hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + O(h^3)\right)}{h} - f'(x_0) \\ &= -\frac{h}{2}f''(x_0) + O(h^2) = O(h). \end{aligned}$$

Também:

$$\begin{aligned} D_{0,h}f(x_0) - f'(x_0) &= \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h} - f'(x_0) \\ &= \frac{f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + O(h^3)}{2h} \\ &\quad - \frac{f(x_0) - hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + O(h^3)}{2h} - f'(x_0) \\ &= O(h^2). \end{aligned}$$

Exemplo 7.1.3. Calcule a derivada numérica e o erro de truncamento de $f(x) = e^{-x}$ em $x = 1,5$ pela fórmula de diferença progressiva para $h = 0,1$, $h = 0,01$ e $h = 0,001$.

Solução. Como $|f''(x)| = |e^{-x}| < 1$, então $|f'_+(x_0) - f'(x_0)| < \frac{h}{2}$.

h	diferenças progressivas	erro = $\frac{h}{2}$
0,1	-0,2123364	0,05
0,01	-0,2220182	0,005
0,001	-0,2230186	0,0005

O valor exato da derivada é $f'(1,5) = -0,2231302$.

◇

7.1.3 Erros de arredondamento

Para entender como os erros de arredondamento se propagam ao calcular as derivadas numéricas vamos considerar o operador de diferenças finitas progressivas

$$D_{+,h}f(x) = \frac{f(x+h) - f(x)}{h}.$$

Nesse contexto temos o valor exato $f'(x)$ para a derivada, a sua aproximação numérica $D_{+,h}f(x)$ e a representação em número de máquina do operador $D_{+,h}f(x)$ que denotaremos por $\overline{D_{+,h}f(x)}$. Seja $\varepsilon(x,h)$ o erro de arredondamento ao calcularmos a derivada e consideremos

$$\overline{D_{+,h}f(x)} = D_{+,h}f(x)(1 + \varepsilon(x,h)) = \frac{\overline{f(x+h)} - \overline{f(x)}}{h}(1 + \varepsilon(x,h)).$$

Também, consideremos

$$|\overline{f(x+h)} - f(x+h)| = \delta(x,h) \leq \delta$$

e

$$|\overline{f(x)} - f(x)| = \delta(x,0) \leq \delta,$$

onde $\overline{f(x+h)}$ e $\overline{f(x)}$ são as representação em ponto flutuante dos números $f(x+h)$ e $f(x)$, respectivamente. A diferença do valor da derivada e sua aproximação representada em ponto flutuante pode ser estimada da seguinte forma:

$$\begin{aligned} |f'(x) - \overline{D_{+,h}f(x)}| &= \left| f'(x) - \frac{\overline{f(x+h)} - \overline{f(x)}}{h}(1 + \varepsilon(x,h)) \right| \\ &= \left| f'(x) - \left(\frac{\overline{f(x+h)} - \overline{f(x)}}{h} + \frac{f(x+h) - f(x+h)}{h} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{f(x) - f(x)}{h} \right) (1 + \varepsilon) \right| \\ &= \left| f'(x) + \left(-\frac{f(x+h) - f(x)}{h} - \frac{\overline{f(x+h)} - f(x+h)}{h} \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + \frac{\overline{f(x)} - f(x)}{h} \right) (1 + \varepsilon) \right| \\ &\leq \left| f'(x) - \frac{f(x+h) - f(x)}{h} \right| + \left(\left| \frac{\overline{f(x+h)} - f(x+h)}{h} \right| \right. \\ &\quad \left. + \left| \frac{\overline{f(x)} - f(x)}{h} \right| \right) |1 + \varepsilon| + \left| \frac{f(x+h) - f(x)}{h} \right| \varepsilon \\ &\leq Mh + \left(\left| \frac{\delta}{h} \right| + \left| \frac{\delta}{h} \right| \right) |1 + \varepsilon| + |f'(x)|\varepsilon \\ &\leq Mh + \left(\frac{2\delta}{h} \right) |1 + \varepsilon| + |f'(x)|\varepsilon \end{aligned}$$

onde

$$M = \frac{1}{2} \max_{x \leq y \leq x+h} |f''(y)|$$

está relacionado com o erro de truncamento.

Esta estimativa mostra que se o valor de h for muito pequeno o erro ao calcular a aproximação numérica cresce. Isso nos motiva a procurar o valor ótimo de h que minimiza o erro.

Exemplo 7.1.4. Estude o comportamento da derivada de $f(x) = e^{-x^2}$ no ponto $x = 1,5$ quando h fica pequeno.

Solução. Segue a tabela com os valores da derivada para vários valores de h .

h	10^{-2}	10^{-4}	10^{-6}	10^{-7}	10^{-8}	10^{-9}
$D_{+,h}f(1,5)$	-0,3125246	-0,3161608	-0,3161973	-0,3161976	-0,3161977	-0,3161977

h	10^{-10}	10^{-11}	10^{-12}	10^{-13}	10^{-14}	10^{-15}
$D_{+,h}f(1,5)$	-0,3161976	-0,3161971	-0,3162332	-0,3158585	-0,3178013	-0,3747003

h	10^{-2}	10^{-4}	10^{-6}	10^{-7}	10^{-8}	10^{-9}
$D_{+,h}f(1,5)$	-0,3125246	-0,3161608	-0,3161973	-0,3161976	-0,3161977	-0,3161977

Observe que o valor exato é $-0,3161977$ e o h ótimo é algo entre 10^{-8} e 10^{-9} . \diamond

7.1.4 Aproximações de alta ordem

Para aproximar a derivada de uma função $f(x)$ em x_0 , x_1 ou x_2 usaremos os três pontos vizinhos $(x_0, f(x_0))$, $(x_1, f(x_1))$ e $(x_2, f(x_2))$. Uma interpolação usando polinômios de Lagrange para esses três pontos é da forma:

$$f(x) = f(x_0) \frac{(x-x_1)(x-x_2)}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)} + f(x_1) \frac{(x-x_0)(x-x_2)}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)} + f(x_2) \frac{(x-x_0)(x-x_1)}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)} + \frac{f'''(\xi(x))}{6} (x-x_0)(x-x_1)(x-x_2).$$

A derivada de $f(x)$ é

$$\begin{aligned} f'(x) &= f(x_0) \frac{2x-x_1-x_2}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)} + f(x_1) \frac{2x-x_0-x_2}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)} \\ &+ f(x_2) \frac{2x-x_0-x_1}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)} \\ &+ \frac{f'''(\xi(x))}{6} ((x-x_1)(x-x_2) + (x-x_0)(2x-x_1-x_2)) \\ &+ D_x \left(\frac{f'''(\xi(x))}{6} \right) (x-x_0)(x-x_1)(x-x_2). \end{aligned} \quad (7.2)$$

Trocando x por x_0 , temos

$$\begin{aligned} f'(x_0) &= f(x_0) \frac{2x_0 - x_1 - x_2}{(x_0 - x_1)(x_0 - x_2)} + f(x_1) \frac{2x_0 - x_0 - x_2}{(x_1 - x_0)(x_1 - x_2)} \\ &\quad + f(x_2) \frac{2x_0 - x_0 - x_1}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)} \\ &\quad + \frac{f'''(\xi(x_0))}{6} ((x_0 - x_1)(x_0 - x_2) + (x_0 - x_0)(2x_0 - x_1 - x_2)) \\ &\quad + D_x \left(\frac{f'''(\xi(x_0))}{6} \right) (x_0 - x_0)(x_0 - x_1)(x_0 - x_2). \end{aligned}$$

Considerando uma malha equiespaçada onde $x_1 = x_0 + h$ e $x_2 = x_0 + 2h$, temos:

$$\begin{aligned} f'(x_0) &= f(x_0) \frac{-3h}{(-h)(-2h)} + f(x_1) \frac{-2h}{(h)(-h)} \\ &\quad + f(x_2) \frac{-h}{(2h)(h)} + \frac{f'''(\xi(x_0))}{6} ((-h)(-2h)) \\ &= \frac{1}{h} \left[-\frac{3}{2}f(x_0) + 2f(x_1) - \frac{1}{2}f(x_2) \right] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0))}{3} \end{aligned}$$

Similarmente, trocando x por x_1 ou trocando x por x_2 na expressão (7.2), temos outras duas expressões

$$\begin{aligned} f'(x_1) &= \frac{1}{h} \left[-\frac{1}{2}f(x_0) + \frac{1}{2}f(x_2) \right] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_1))}{6} \\ f'(x_2) &= \frac{1}{h} \left[\frac{1}{2}f(x_0) - 2f(x_1) + \frac{3}{2}f(x_2) \right] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_2))}{3} \end{aligned}$$

Podemos reescrever as três fórmulas da seguinte forma:

$$\begin{aligned} f'(x_0) &= \frac{1}{h} \left[-\frac{3}{2}f(x_0) + 2f(x_0 + h) - \frac{1}{2}f(x_0 + 2h) \right] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0))}{3} \\ f'(x_0 + h) &= \frac{1}{h} \left[-\frac{1}{2}f(x_0) + \frac{1}{2}f(x_0 + 2h) \right] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0 + h))}{6} \\ f'(x_0 + 2h) &= \frac{1}{h} \left[\frac{1}{2}f(x_0) - 2f(x_0 + h) + \frac{3}{2}f(x_0 + 2h) \right] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0 + 2h))}{3} \end{aligned}$$

ou ainda

$$f'(x_0) = \frac{1}{2h} [-3f(x_0) + 4f(x_0 + h) - f(x_0 + 2h)] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0))}{3} \quad (7.3)$$

$$f'(x_0) = \frac{1}{2h} [f(x_0 + h) - f(x_0 - h)] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0))}{6} \quad (7.4)$$

$$f'(x_0) = \frac{1}{2h} [f(x_0 - 2h) - 4f(x_0 - h) + 3f(x_0)] + h^2 \frac{f'''(\xi(x_0))}{3} \quad (7.5)$$

Observe que uma das fórmulas é exatamente as diferenças centrais obtida anteriormente.

Analogamente, para construir as fórmulas de cinco pontos tomamos o polinômio de Lagrange para cinco pontos e chegamos a cinco fórmulas, sendo uma delas a seguinte:

$$f'(x_0) = \frac{1}{12h} [f(x_0 - 2h) - 8f(x_0 - h) + 8f(x_0 + h) - f(x_0 + 2h)] + \frac{h^4}{30} f^{(5)}(\xi(x_0)) \quad (7.6)$$

Exemplo 7.1.5. Calcule a derivada numérica de $f(x) = e^{-x^2}$ em $x = 1,5$ pela fórmula de três e cinco pontos para $h = 0,1$, $h = 0,01$ e $h = 0,001$.

Solução. A tabela mostra os resultados:

h	$h = 0,1$	$h = 0,01$	$h = 0,001$
diferenças progressivas	-0,2809448	-0,3125246	-0,3158289
diferenças regressivas	-0,3545920	-0,3199024	-0,3165667
três pontos usando (7.3)	-0,3127746	-0,3161657	-0,3161974
três pontos usando (7.4)	-0,3177684	-0,3162135	-0,3161978
três pontos usando (7.5)	-0,3135824	-0,3161665	-0,3161974
cinco pontos usando (7.6)	-0,3162384	-0,316197677	-0,3161976736860

O valor exato da derivada é $f'(1,5) = -0,3161976736856$.

◇

7.1.5 Aproximação para a segunda derivada

Para aproximar a derivada segunda, considere as expansões em série de Taylor

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + \frac{h^3}{6}f'''(x_0) + O(h^4)$$

$$f(x_0 - h) = f(x_0) - hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) - \frac{h^3}{6}f'''(x_0) + O(h^4).$$

Somando as duas expressões, temos:

$$f(x_0 + h) + f(x_0 - h) = 2f(x_0) + h^2f''(x_0) + O(h^4)$$

ou seja, uma aproximação de segunda ordem para a derivada segunda em x_0 é

$$f''(x_0) = \frac{f(x_0 + h) - 2f(x_0) + f(x_0 - h)}{h^2} + O(h^2) := D_{0,h}^2 f(x_0) + O(h^2),$$

onde

$$D_{0,h}^2 f(x_0) = \frac{f(x_0 + h) - 2f(x_0) + f(x_0 - h)}{h^2}.$$

Exemplo 7.1.6. Calcule a derivada segunda numérica de $f(x) = e^{-x^2}$ em $x = 1,5$ para $h = 0,1$, $h = 0,01$ e $h = 0,001$.

Solução. A tabela mostra os resultados:

h	$h = 0,1$	$h = 0,01$	$h = 0,001$
$D_{0,h}^2 f(1,5)$	0,7364712	0,7377814	0,7377944

Observe que $f''(x) = (4x^2 - 2)e^{-x^2}$ e $f''(1,5) = 0,7377946$.

◇

7.1.6 Derivada via ajuste ou interpolação

Dado os valores de uma função em pontos $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^N$, as derivadas $\left(\frac{dy}{dx}\right)_i$ podem ser obtidas através da derivada de uma curva que melhor ajusta ou interpola os pontos. Esse tipo de técnica é necessário quando os pontos são muito espaçados entre si ou quando a função oscila muito. Por exemplo, dado os pontos $(0,1)$, $(1,2)$, $(2,5)$, $(3,9)$, a parábola que melhor ajusta os pontos é

$$Q(x) = 0,95 + 0,45x + 0,75x^2.$$

Usando esse ajuste para calcular as derivadas, temos:

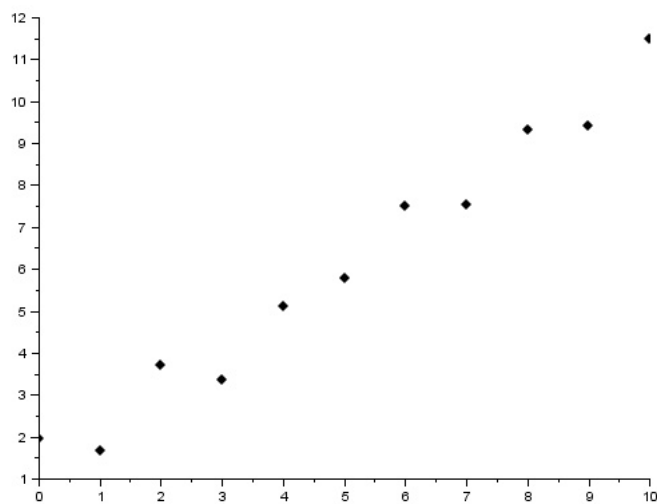
$$Q'(x) = 0,45 + 1,5x$$

e

$$\begin{aligned} y'(x_1) &\approx Q'(x_1) = 0,45, & y'(x_2) &\approx Q'(x_2) = 1,95, \\ y'(x_3) &\approx Q'(x_3) = 3,45 & \text{e} & y'(x_4) &\approx Q'(x_4) = 4,95 \end{aligned}$$

Agora olhe o gráfico da seguinte tabela de pontos.

x	y
0	1,95
1	1,67
2	3,71
3	3,37
4	5,12
5	5,79
6	7,50
7	7,55
8	9,33
9	9,41
10	11,48



Observe que as derivadas calculadas por diferenças finitas oscilam entre um valor pequeno e um grande em cada intervalo e além disso, a fórmula progressiva difere da regressiva significativamente. Por exemplo, por diferenças regressivas

$f'(7) \approx \frac{(7,55-7,50)}{1} = 0,05$ e por diferenças progressivas $f'(7) \approx \frac{(9,33-7,55)}{1} = 1,78$. A melhor forma de calcular a derivada aqui é fazer um ajuste de curva. A reta que melhor ajusta os dados da tabela é $y = f(x) = 1,2522727 + 0,9655455x$. Usando esse ajuste, temos $f'(7) \approx 0,9655455$.

Exercícios

E 7.1.1. Expanda a função suave $f(x)$ em um polinômio de Taylor adequado para obter as seguintes aproximações:

- a) $f'(x) = \frac{f(x+h)-f(x)}{h} + O(h)$
- b) $f'(x) = \frac{f(x)-f(x-h)}{h} + O(h)$
- c) $f'(x) = \frac{f(x+h)-f(x-h)}{2h} + O(h^2)$
- d) $f''(x) = \frac{f(x+h)-2f(x)+f(x-h)}{h^2} + O(h^2)$

E 7.1.2. Use os esquemas numéricos do exercício 7.1.1 para aproximar as seguintes derivadas:

- a) $f'(x)$ onde $f(x) = \sin(x)$ e $x = 2$.
- b) $f'(x)$ onde $f(x) = e^{-x}$ e $x = 1$.
- c) $f''(x)$ onde $f(x) = e^{-x}$ e $x = 1$.

Use $h = 10^{-2}$ e $h = 10^{-3}$ e compare com os valores obtidos através da avaliação numérica das derivadas exatas.

E 7.1.3. Use a expansão da função $f(x)$ em torno de $x = 0$ em polinômios de Taylor para encontrar os coeficientes a_1 , a_2 e a_3 tais que

- a) $f'(0) = a_1f(0) + a_2f(h) + a_3f(2h) + O(h^2)$
- b) $f'(0) = a_1f(0) + a_2f(-h) + a_3f(-2h) + O(h^2)$
- c) $f'(0) = a_1f(-h_1) + a_2f(0) + a_3f(h_2) + O(h^2)$, $|h_1|, |h_2| = O(h)$
- d) $f''(0) = a_1f(0) + a_2f(h) + a_3f(2h) + O(h)$
- e) $f''(0) = a_1f(0) + a_2f(-h) + a_3f(-2h) + O(h)$

E 7.1.4. As tensões na entrada, v_i , e saída, v_o , de um amplificador foram medidas em regime estacionário conforme tabela abaixo.

0.	0.5	1.	1.5	2.	2.5	3.	3.5	4.	4.5	5.
0.	1.05	1.83	2.69	3.83	4.56	5.49	6.56	6.11	7.06	8.29

onde a primeira linha é a tensão de entrada em volts e a segunda linha é tensão de saída em volts. Sabendo que o ganho é definido como

$$\frac{\partial v_o}{\partial v_i}.$$

Calcule o ganho quando $v_i = 1$ e $v_i = 4.5$ usando as seguintes técnicas:

- Derivada primeira numérica de primeira ordem usando o próprio ponto e o próximo.
- Derivada primeira numérica de primeira ordem usando o próprio ponto e o anterior.
- Derivada primeira numérica de segunda ordem usando o ponto anterior e o próximo.
- Derivada primeira analítica da função do tipo $v_o = a_1 v_i + a_3 v_i^3$ que melhor se ajusta aos pontos pelo critério dos mínimos quadrados.

Caso	a	b	c	d
$v_i = 1$				
$v_i = 4.5$				

Dica:

$y = [0 \ 1.05 \ 1.83 \ 2.69 \ 3.83 \ 4.56 \ 5.49 \ 6.56 \ 6.11 \ 7.06 \ 8.29]$

7.2 Problemas de valor contorno

Nesta seção usaremos a aproximação numérica da derivada para resolver problemas de valor de contorno da forma

$$\begin{cases} -u_{xx} = f(x, u), & a < x < b. \\ u(a) = u_a \\ u(b) = u_b \end{cases}$$

Resolver numericamente o problema acima exige uma discretização do domínio $[a,b]$, ou seja, dividir o domínio em N partes iguais, definindo

$$h = \frac{b-a}{N}$$

O conjunto de abcissas x_i , $i = 1, \dots, N+1$ formam uma malha para o problema discreto. Nosso objetivo é encontrar as ordenadas $u_i = u(x_i)$ que satisfazem a versão discreta:

$$\begin{cases} -\frac{u_{i+1}-2u_i+u_{i-1}}{h^2} = f(x_i, u_i), & 2 \leq i \leq N. \\ u_1 = u_a \\ u_{N+1} = u_b \end{cases}$$

O vetor solução $(u_i)_{i=1}^{N+1}$ do problema é solução do sistema acima, que é linear se f for linear em u e não linear caso contrário.

Exemplo 7.2.1. Encontre uma solução numérica para o problema de contorno:

$$\begin{cases} -u_{xx} + u = e^{-x}, & 0 < x < 1. \\ u(0) = 1 \\ u(1) = 2 \end{cases}$$

Solução. Observe que

$$h = \frac{1}{N}$$

e a versão discreta da equação é

$$\begin{cases} -\frac{u_{i+1}-2u_i+u_{i-1}}{h^2} + u_i = e^{-x_i}, & 2 \leq i \leq N. \\ u_1 = 1 \\ u_{N+1} = 2 \end{cases}$$

ou seja,

$$\begin{cases} u_1 = 1 \\ -u_{i+1} + (2+h^2)u_i - u_{i-1} = h^2 e^{-x_i}, & 2 \leq i \leq N. \\ u_{N+1} = 2 \end{cases}$$

que é um sistema linear. A sua forma matricial é:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2+h^2 & -1 & \cdots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 2+h^2 & \cdots & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & & & \ddots & & & \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & -1 & 2+h^2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ \vdots \\ u_N \\ u_{N+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ h^2 e^{-x_2} \\ h^2 e^{-x_3} \\ \vdots \\ h^2 e^{-x_N} \\ 2 \end{bmatrix}$$

Para $N = 10$, temos a seguinte solução:

$$\begin{bmatrix} 1,000000 \\ 1,0735083 \\ 1,1487032 \\ 1,2271979 \\ 1,3105564 \\ 1,4003172 \\ 1,4980159 \\ 1,6052067 \\ 1,7234836 \\ 1,8545022 \\ 2,000000 \end{bmatrix}$$

◇

Exercícios

E 7.2.1. Considere o seguinte problema de valor de contorno para a equação de calor no estado estacionário:

$$\begin{cases} -u_{xx} = 32, & 0 < x < 1. \\ u(0) = 5 \\ u(1) = 10 \end{cases}$$

Defina $u_j = u(x_j)$ onde $x_j = (j-1)h$ e $j = 1, \dots, 5$. Aproxime a derivada segunda por um esquema de segunda ordem e transforme a equação diferencial em um sistema de equações lineares. Escreva este sistema linear na forma matricial e resolva-o. Faça o mesmo com o dobro de subintervalos, isto é, com malha de 9 pontos.

E 7.2.2. Considere o seguinte problema de valor de contorno para a equação de calor no estado estacionário:

$$\begin{cases} -u_{xx} = 200e^{-(x-1)^2}, & 0 < x < 2. \\ u(0) = 120 \\ u(2) = 100 \end{cases}$$

Defina $u_j = u(x_j)$ onde $x_j = (j-1)h$ e $j = 1, \dots, 21$. Aproxime a derivada segunda por um esquema de segunda ordem e transforme a equação diferencial em um sistema de equações lineares. Resolva o sistema linear obtido.

E 7.2.3. Considere o seguinte problema de valor de contorno para a equação de calor no estado estacionário:

$$\begin{cases} -u_{xx} = 200e^{-(x-1)^2}, & 0 < x < 2. \\ u'(0) = 0 \\ u(2) = 100 \end{cases}$$

Defina $u_j = u(x_j)$ onde $x_j = (j-1)h$ e $j = 1, \dots, 21$. Aproxime a derivada segunda por um esquema de segunda ordem, a derivada primeira na fronteira por um esquema de primeira ordem e transforme a equação diferencial em um sistema de equações lineares. Resolva o sistema linear obtido.

E 7.2.4. Considere o seguinte problema de valor de contorno para a equação de calor no estado estacionário com um termo não-linear de radiação:

$$\begin{cases} -u_{xx} = 100 - \frac{u^4}{10000}, & 0 < x < 2. \\ u(0) = 0 \\ u(2) = 10 \end{cases}$$

Defina $u_j = u(x_j)$ onde $x_j = (j-1)h$ e $j = 1, \dots, 21$. Aproxime a derivada segunda por um esquema de segunda ordem e transforme a equação diferencial em um sistema de equações não lineares. Resolva o sistema obtido. Expresse a

solução com dois algoritmos depois do separador decimal. Dica: Veja problema 38 da lista 2, seção de sistemas não lineares.

E 7.2.5. Considere o seguinte problema de valor de contorno para a equação de calor no estado estacionário com um termo não-linear de radiação e um termo de convecção:

$$\begin{cases} -u_{xx} + 3u_x = 100 - \frac{u^4}{10000}, & 0 < x < 2. \\ u'(0) = 0 \\ u(2) = 10 \end{cases}$$

Defina $u_j = u(x_j)$ onde $x_j = (j-1)h$ e $j = 1, \dots, 21$. Aproxime a derivada segunda por um esquema de segunda ordem, a derivada primeira na fronteira por um esquema de primeira ordem, a derivada primeira no interior por um esquema de segunda ordem e transforme a equação diferencial em um sistema de equações não lineares. Resolva o sistema obtido.

E 7.2.6. Considere o seguinte problema de valor de contorno:

$$\begin{cases} -u'' + 2u' = e^{-x} - \frac{u^2}{100}, & 1 < x < 4. \\ u'(1) + u(1) = 2 \\ u'(4) = -1 \end{cases}$$

Defina $u_j = u(x_j)$ onde $x_j = 1 + (j-1)h$ e $j = 1, \dots, 101$. Aproxime a derivada segunda por um esquema de segunda ordem, a derivada primeira na fronteira por um esquema de primeira ordem, a derivada primeira no interior por um esquema de segunda ordem e transforme a equação diferencial em um sistema de equações não lineares. Resolva o sistema obtido.

7.3 Integração numérica

Considere o problema de calcular a área entre uma função positiva, o eixo x e as retas $x = a$ e $x = b$. O valor exato dessa área é calculada fazendo uma aproximação por retângulos com bases iguais e depois tomando o limite quando o número de retângulos tende ao infinito:

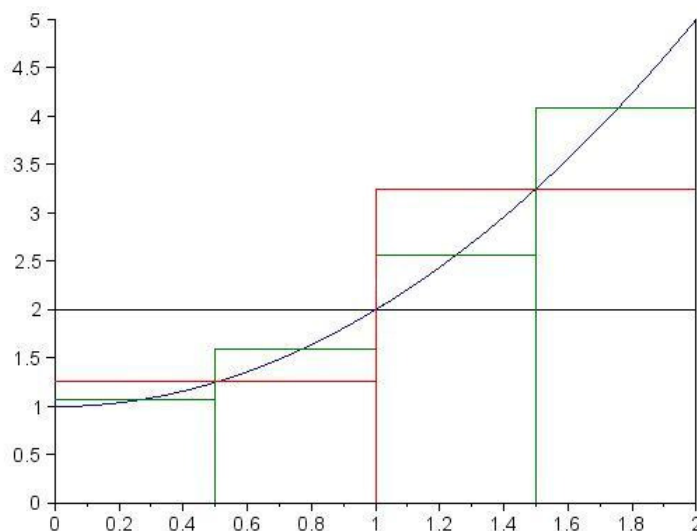
$$A = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(x_i) h_n,$$

onde $h_n = \frac{b-a}{n}$ é o tamanho da base dos retângulo e $f(x_i)$, $1 \leq i \leq n$, $a + (i-1)h \leq x_i \leq a + ih$, é a altura dos retângulos. Essa definição é generalizada para cálculo

de integrais num intervalo $[a, b]$:

$$\int_a^b f(x)dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(x_i)h_n.$$

A figura abaixo mostra um exemplo quando $f(x) = x^2 + 1$, $0 \leq x \leq 2$. Temos a aproximação por um retângulo com base $h_1 = 2$, depois com dois retângulos de base $h_2 = 1$ e, finalmente com quatro retângulos de bases $h_3 = 0,5$.



Os valores aproximados para a integral são dados na tabela:

	$h_1 = 2$	$h_2 = 1$	$h_3 = 0,5$	$h_4 = 0,25$
$\int_0^2 (x^2 + 1)dx$	$h_1 f(1) = 4$	$h_2 f(0,5) + h_2 f(1,5) = 4,5$	4,625	4,65625

Observe que

$$\int_0^2 (x^2 + 1)dx = \left[\frac{x^3}{3} + x \right]_0^2 = \frac{8}{3} + 2 = 4,6666667$$

7.3.1 Regras de Newton-Cotes

A integral de uma função num intervalo $[a, b]$, também chamada de quadratura numérica, é aproximada pela soma:

$$\int_a^b f(x)dx \approx \sum_{i=1}^n a_i f(x_i),$$

onde x_i , $1 \leq i \leq n$, são pontos distintos do intervalo $[a, b]$. Nesta definição, a integral $\int_0^2 (x^2 + 1)dx$ usando uma aproximação por retângulo usa apenas um ponto, o ponto médio do intervalo ($x_1 = 1$), e a soma se reduz a uma parcela $((2 - 0)f(1))$. A fórmula geral para esse caso, chamado de regra do ponto médio é:

$$\int_a^b f(x)dx \approx (b - a)f\left(\frac{a + b}{2}\right) := hf(x_1). \quad (7.7)$$

Regra do ponto médio

A regra do ponto médio (7.7) pode ser deduzida mais formalmente usando a expansão de Taylor

$$f(x) = f(x_1) + f'(x_1)(x - x_1) + \frac{f''(\xi(x))}{2}(x - x_1)^2$$

que leva a integral

$$\int_a^b f(x)dx = \int_a^b f(x_1)dx + f'(x_1) \int_a^b (x - x_1)dx + \int_a^b \frac{f''(\xi(x))}{2}(x - x_1)^2dx.$$

Usando o teorema do valor médio para integrais e que $h = b - a$ e $x_1 = (a + b)/2$, temos:

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x)dx &= hf(x_1) + f'(x_1) \int_a^b (x - x_1)dx + f''(\eta) \int_a^b \frac{1}{2}(x - x_1)^2dx \\ &= hf(x_1) + f'(x_1) \left[\frac{(x - x_1)^2}{2} \right]_a^b + f''(\eta) \left[\frac{1}{6}(x - x_1)^3 \right]_a^b \\ &= hf(x_1) + f'(x_1) \left[\frac{(b - x_1)^2}{2} - \frac{(a - x_1)^2}{2} \right] \\ &\quad + f''(\eta) \left[\frac{1}{6}(b - x_1)^3 - \frac{1}{6}(a - x_1)^3 \right] \\ &= hf(x_1) + \frac{h^3 f''(\eta)}{3}. \end{aligned}$$

para $a \leq \eta \leq b$.

Exemplo 7.3.1. Use a regra do ponto médio para aproximar a integral

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx.$$

Depois divida a integral em duas

$$\int_0^{1/2} e^{-x^2} dx + \int_{1/2}^1 e^{-x^2} dx.$$

e aplique a regra do ponto médio em cada uma delas. Finalmente, repita o processo dividindo em quatro integrais.

Usando o intervalo $[0,1]$, temos $h = 1$ e $x_1 = 1/2$. A regra do ponto médio resulta em

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx 1 \cdot e^{-1/4} = 0,7788008$$

Usando dois intervalos, $[0,1/2]$ e $[1/2,1]$ e usando a regra do ponto médio em cada um dos intervalos, temos:

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx 0,5 \cdot e^{-1/16} + 0,5 \cdot e^{-9/16} = 0,4697065 + 0,2848914 = 0,7545979$$

Agora, usando quatro intervalos, temos

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx 0,25 \cdot e^{-1/64} + 0,25 \cdot e^{-9/64} + 0,25 \cdot e^{-25/64} + 0,25 \cdot e^{-49/64} = 0,7487471$$

Observe que o valor da integral é

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx = 0,7468241330.$$

A forma natural de obter as regras de integração é usar o polinômio de Lagrange que passa pelo pontos $\{(x_i, f(x_i))\}_{i=1}^n$

$$f(x) = P_n(x) + \text{termo de erro} = \sum_{i=1}^n f(x_i) L_i(x) + \prod_{i=1}^n (x - x_i) \frac{f^{(n+1)}(\xi(x))}{(n+1)!}.$$

e integramos

$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{i=1}^n \left[f(x_i) \int_a^b L_i(x) dx \right] + \frac{1}{(n+1)!} \int_a^b \prod_{i=1}^n (x - x_i) f^{(n+1)}(\xi(x)) dx.$$

A fórmula de quadratura então é

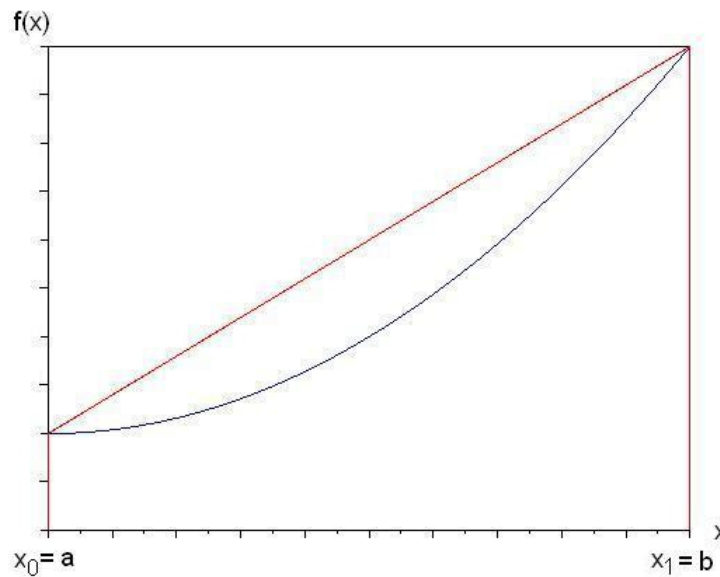
$$\int_a^b f(x) dx \approx \sum_{i=1}^n a_i f(x_i),$$

onde

$$a_i = \int_a^b L_i(x) dx$$

Regra do Trapézio

A regra do trapézio consiste em aproximar a integral por um trapézio em vez de um retângulo, como fizemos. Para isso, o polinômio de Lagrange deve ser uma reta, como mostra a figura.



O polinômio de Lagrange de primeira ordem que passa por $(x_0, f(x_0)) := (a, f(a))$ e $(x_1, f(x_1)) := (b, f(b))$ é dado por

$$P_1(x) = f(x_0) \frac{(x - x_1)}{(x_0 - x_1)} + f(x_1) \frac{(x - x_0)}{(x_1 - x_0)} = f(x_0) \frac{(x - x_1)}{h} + f(x_1) \frac{(x - x_0)}{h},$$

onde $h = x_1 - x_0$. Podemos integrar a função $f(x)$ aproximando-a por esse polinômio:

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x) dx &= \int_a^b \left(f(x_0) \frac{(x - x_1)}{h} + f(x_1) \frac{(x - x_0)}{h} \right) dx \\ &+ \frac{1}{2!} \int_a^b (x - x_0)(x - x_1) f''(\xi(x)) dx. \end{aligned}$$

Pelo teorema do valor médio, existe $a \leq \eta \leq b$ tal que $\int_a^b f(\xi(x))g(x)dx = f(\eta) \int_a^b g(x)dx$ e, portanto,

$$\begin{aligned}
 \int_a^b f(x)dx &= f(x_0) \left[\frac{(x-x_0)^2}{2h} \right]_{x_0}^{x_1} - f(x_1) \left[\frac{(x-x_1)^2}{2h} \right]_{x_0}^{x_1} \\
 &\quad + \frac{f''(\eta)}{2} \left[\frac{x^3}{3} - \frac{x^2}{2}(x_1+x_0) + x_0x_1x \right]_{x_0}^{x_1} \\
 &= f(x_0) \frac{(x_1-x_0)^2}{2h} + f(x_1) \frac{(x_0-x_1)^2}{2h} \\
 &\quad + \frac{f''(\eta)}{2} \left(\frac{x_1^3}{3} - \frac{x_1^2}{2}(x_1+x_0) + x_0x_1x_1 - \frac{x_0^3}{3} + \frac{x_0^2}{2}(x_1+x_0) - x_0x_1x_0 \right) \\
 &= f(x_0) \frac{h^2}{2h} + f(x_1) \frac{h^2}{2h} \\
 &\quad + \frac{f''(\eta)}{2} \frac{2x_1^3 - 3x_1^2(x_1+x_0) + 6x_1^2x_0 - 2x_0^3 + 3x_0^2(x_1+x_0) - 6x_1x_0^2}{6} \\
 &= \frac{h}{2}(f(x_0) + f(x_1)) + \frac{f''(\eta)}{12} (x_0^3 - 3x_0^2x_1 + 3x_1^2x_0 - x_1^3) \\
 &= \frac{h}{2}(f(x_0) + f(x_1)) - \frac{h^3 f''(\eta)}{12}
 \end{aligned}$$

Exemplo 7.3.2. Use a regra do trapézio para aproximar a integral

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx.$$

Depois divida a integral em duas

$$\int_0^{1/2} e^{-x^2} dx + \int_{1/2}^1 e^{-x^2} dx.$$

e aplica a regra do trapézio em cada uma delas. Finalmente, repita o processo dividindo em quatro integrais.

Usando o intervalo $[0,1]$, temos $h = 1$, $x_0 = 0$ e $x_1 = 1$. A regra do trapézio resulta em

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx \frac{1}{2}(e^0 + e^{-1}) = 0,6839397$$

Usando dois intervalos, $[0,1/2]$ e $[1/2,1]$ e usando a regra do trapézio em cada um dos intervalos, temos:

$$\begin{aligned}
 \int_0^1 e^{-x^2} dx &\approx \frac{0,5}{2} (e^0 + e^{-1/4}) + \frac{0,5}{2} (e^{-1/4} + e^{-1}) \\
 &= 0,4447002 + 0,2866701 = 0,7313703.
 \end{aligned}$$

Agora, usando quatro intervalos, temos

$$\begin{aligned}\int_0^1 e^{-x^2} dx &\approx \frac{0,25}{2} (e^0 + e^{-1/16}) + \frac{0,25}{2} (e^{-1/16} + e^{-1/4}) \\ &\quad + \frac{0,25}{2} (e^{-1/4} + e^{-9/16}) + \frac{0,25}{2} (e^{-9/16} + e^{-1}) \\ &= 0,7429841\end{aligned}$$

Regra de Simpson

A regra de Simpson consiste em aproximar a integral usando três pontos do intervalo:

$$x_0 = a, \quad x_1 := \frac{a+b}{2} = x_0 + h \quad \text{e} \quad x_2 := b = x_1 + h.$$

com $h = (b - a)/2$. Para isso, o polinômio de Lagrange deve ser uma parábola:

$$\begin{aligned}P_2(x) &= f(x_0) \frac{(x - x_1)(x - x_2)}{(x_0 - x_1)(x_0 - x_2)} + f(x_1) \frac{(x - x_0)(x - x_2)}{(x_1 - x_0)(x_1 - x_2)} \\ &\quad + f(x_2) \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)}.\end{aligned}$$

Se usarmos a mesma metodologia da regra dos trapézios, calcularemos

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b P_2(x) dx + \int_a^b \frac{(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)}{6} f'''(\xi(x)) dx$$

e obteremos a fórmula de Simpson com um erro de quarta ordem. O fato é que a regra de Simpson tem ordem cinco e, para isso, usaremos uma abordagem alternativa. Considere o polinômio de Taylor

$$f(x) = f(x_1) + f'(x_1)(x - x_1) + \frac{f''(x_1)}{2}(x - x_1)^2 + \frac{f'''(x_1)}{6}(x - x_1)^3 + \frac{f^{(4)}(\xi(x))}{24}(x - x_1)^4,$$

onde $x_0 \leq \xi(x) \leq x_2$ e integre no intervalo $[a, b] = [x_0, x_2]$:

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x) dx &= \left[f(x_1)(x - x_1) + f'(x_1) \frac{(x - x_1)^2}{2} + \frac{f''(x_1)}{6}(x - x_1)^3 \right. \\ &\quad \left. + \frac{f'''(x_1)}{24}(x - x_1)^4 \right]_{x_0}^{x_2} \\ &\quad + \frac{1}{24} \int_{x_0}^{x_2} f^{(4)}(\xi(x))(x - x_1)^4 dx,\end{aligned}$$

Pelo teorema do valor médio, existe $x_0 \leq \eta \leq x_2$ tal que

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x)dx &= \left[f(x_1)(x - x_1) + f'(x_1)\frac{(x - x_1)^2}{2} + \frac{f''(x_1)}{6}(x - x_1)^3 \right. \\ &\quad \left. + \frac{f'''(x_1)}{24}(x - x_1)^4 \right]_{x_0}^{x_2} \\ &\quad + \frac{f^{(4)}(\eta)}{24} \int_{x_0}^{x_2} (x - x_1)^4 dx \\ &= \left[f(x_1)(x - x_1) + f'(x_1)\frac{(x - x_1)^2}{2} + \frac{f''(x_1)}{6}(x - x_1)^3 \right. \\ &\quad \left. + \frac{f'''(x_1)}{24}(x - x_1)^4 \right]_{x_0}^{x_2} \\ &\quad + \frac{f^{(4)}(\eta)}{120} [(x - x_1)^5]_{x_0}^{x_2} \end{aligned}$$

Usando o fato que

$$\begin{aligned} (x_2 - x_1)^3 - (x_0 - x_1)^3 &= 2h^3, \\ (x_2 - x_1)^4 - (x_0 - x_1)^4 &= 0 \end{aligned}$$

e

$$(x_2 - x_1)^5 - (x_0 - x_1)^5 = 2h^5,$$

temos

$$\int_a^b f(x)dx = 2hf(x_1) + \frac{h^3}{3}f''(x_1) + \frac{h^5 f^{(4)}(\eta)}{60}.$$

Usando as diferenças finitas centrais para a derivada segunda:

$$f''(x_1) = \frac{f(x_0) - 2f(x_1) + f(x_2)}{h^2} + \frac{h^2}{12}f^{(4)}(\eta_1),$$

$x_0 \leq \eta_1 \leq x_2$, temos

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x)dx &= 2hf(x_1) + \frac{h^3}{3} \left(\frac{f(x_0) - 2f(x_1) + f(x_2)}{h^2} + \frac{h^2}{12}f^{(4)}(\eta_1) \right) \\ &\quad + \frac{h^5 f^{(4)}(\eta)}{60} \\ &= \frac{h}{3} (f(x_0) + 4f(x_1) + f(x_2)) - \frac{h^5}{12} \left(\frac{1}{3}f^{(4)}(\eta_1) - \frac{1}{5}f^{(4)}(\eta) \right). \end{aligned}$$

Pode-se mostrar que é possível escolher η_2 que substitua η e η_1 com a seguinte estimativa

$$\int_a^b f(x)dx = \frac{h}{3} (f(x_0) + 4f(x_1) + f(x_2)) - \frac{h^5}{90}f^{(4)}(\eta_2).$$

Exemplo 7.3.3. Use a regra de Simpson para aproximar a integral

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx.$$

Depois divida a integral em duas

$$\int_0^{1/2} e^{-x^2} dx + \int_{1/2}^1 e^{-x^2} dx.$$

e aplica a regra de Simpson em cada uma delas.

Usando o intervalo $[0,1]$, temos $h = 1/2$, $x_0 = 0$, $x_1 = 1/2$ e $x_2 = 1$. A regra de Simpson resulta em

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx \frac{0,5}{3}(e^0 + 4e^{-1/4} + e^{-1}) = 0,7471804$$

Usando dois intervalos, $[0,1/2]$ e $[1/2,1]$ e usando a regra do trapézio em cada um dos intervalos, temos:

$$\int_0^1 e^{-x^2} dx \approx \frac{0,25}{3}(e^0 + 4e^{-1/16} + e^{-1/4}) + \frac{0,25}{3}(e^{-1/4} + 4e^{-9/16} + e^{-1}) = 0,7468554$$

7.3.2 Regras compostas

Vimos que em todas as estimativas de erro que derivamos, o erro depende do tamanho do intervalo de integração. Uma estratégia para reduzir o erro consiste em particionar o intervalo de integração em diversos subintervalos menores:

$$\int_a^b f(x) dx = \sum_{i=1}^n \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx$$

onde $x_i = a + (i-1)h$, $h = (b-a)/n$ e $i = 1, 2, \dots, n+1$, sendo n o número de subintervalos da partição do intervalo de integração. Depois, aplica-se um método simples de integração em cada subintervalo.

Método composto dos trapézios

A regra composta dos trapézios assume a seguinte forma:

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x) dx &= \sum_{i=1}^n \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx \\ &\approx \sum_{i=1}^n \frac{x_{i+1} - x_i}{2} [f(x_i) + f(x_{i+1})] \end{aligned}$$

Como $h = x_{i+1} - x_i$, temos:

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x) dx &\approx \frac{h}{2} \sum_{k=1}^{N_i} [f(x_k) + f(x_{k+1})] \\ &= \frac{h}{2} [f(x_1) + 2f(x_2) + 2f(x_3) + \cdots + 2f(x_{N_i}) + f(x_{N_i+1})] \\ &= \frac{h}{2} [f(x_1) + f(x_{N_i+1})] + h \sum_{i=2}^{N_i} f(x_i)\end{aligned}$$

Código Scilab: Trapézio Composto

O código Scilab abaixo é uma implementação do método do trapézio composto para calcular:

$$\int_a^b f(x) dx = \frac{h}{2} [f(x_1) + f(x_{n+1})] + h \sum_{i=2}^n f(x_i) + O(h^3),$$

onde $h = (b-a)/n$ e $x_i = a + (i-1)h$, $i = 1, 2, \dots, n+1$. Os parâmetros de entrada são: **f** o integrando definido como uma função no Scilab, **a** o limite inferior de integração, **b** o limite superior de integração, **n** o número de subintervalos desejado. A variável de saída é **y** e corresponde a aproximação calculada de $\int_a^b f(x) dx$.

```
function [y] = trap_comp(f,a,b,n)
    h = (b-a)/n
    x = linspace(a,b,n+1)
    y = h*(f(x(1)) + f(x(n+1)))/2
    for i = 2:n
        y = y + h*f(x(i))
    end
endfunction
```

Método composto de Simpson

Já a regra composta de Simpson assume a seguinte forma:

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x) dx &= \sum_{k=1}^n \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) dx \\ &\approx \sum_{k=1}^n \frac{x_{k+1} - x_k}{6} \left[f(x_k) + 4f\left(\frac{x_{k+1} + x_k}{2}\right) + f(x_{k+1}) \right]\end{aligned}$$

onde, como anteriormente, $x_k = a + (k - 1)h$, $h = (b - a)/n$ e $i = 1, 2, \dots, n + 1$, sendo n o número de subintervalos da partição do intervalo de integração. Podemos simplificar o somatório acima, escrevendo:

$$\int_a^b f(x) dx \approx \frac{h}{3} \left[f(x_1) + 2 \sum_{i=1}^{n-1} f(x_{2i+1}) + 4 \sum_{i=1}^n f(x_{2i}) + f(x_{2n+1}) \right] + O(h^5)$$

onde, agora, $h = (b - a)/(2n)$, $x_i = a + (i - 1)h$, $i = 1, 2, \dots, 2n + 1$.

Código Scilab: Simpson Composto

O código Scilab abaixo é uma implementação do método de Simpson composto para calcular:

$$\int_a^b f(x) dx = \frac{h}{3} \left[f(x_1) + 2 \sum_{i=1}^{n-1} f(x_{2i+1}) + 4 \sum_{i=1}^n f(x_{2i}) + f(x_{2n+1}) \right] + O(h^3),$$

onde $h = (b - a)/(2n)$ e $x_i = a + (i - 1)h$, $i = 1, 2, \dots, 2n + 1$. Os parâmetros de entrada são: **f** o integrando definido como uma função no Scilab, **a** o limite inferior de integração, **b** o limite superior de integração, **n** o número de subintervalos desejado. A variável de saída é **y** e corresponde a aproximação calculada de $\int_a^b f(x) dx$.

Exemplo 7.3.4. Calcule numericamente a integral

$$\int_0^2 x^2 e^{x^2} dx$$

pelas regras compostas do ponto médio, trapézio e Simpson variando o número de intervalos

$N_i = 1, 2, 3, 6, 12, 24, 48, 96$.

n	ponto médio	Trapézios	Simpson
1	5,4365637	218,3926	76,421909
2	21,668412	111,91458	51,750469
3	31,678746	80,272022	47,876505
6	41,755985	55,975384	46,495785
12	45,137529	48,865685	46,380248
24	46,057757	47,001607	46,372373
48	46,292964	46,529682	46,37187
96	46,352096	46,411323	46,371838

7.3.3 O método de Romberg

O método de Romberg é um método simplificado para construir quadraturas de alta ordem.

Considere o método de trapézios composto aplicado à integral

$$\int_a^b f(x)dx$$

Defina $I(h)$ a aproximação desta integral pelo método dos trapézios composto com malha de largura constante igual a h . Aqui $h = \frac{b-a}{N_i}$ para algum N_i inteiro, i.e.:

$$I(h) = \frac{h}{2} \left[f(a) + 2 \sum_{j=2}^{N_i} f(x_j) + f(b) \right], \quad N_i = \frac{b-a}{h}$$

Teorema 7.3.1. *Se $f(x)$ é uma função analítica no intervalo (a,b) , então a função $I(h)$ admite uma representação na forma*

$$I(h) = I_0 + I_2 h^2 + I_4 h^4 + I_6 h^6 + \dots$$

Para uma demonstração, veja [4]. Em especial observamos que

$$\int_a^b f(x)dx = \lim_{h \rightarrow 0} I(h) = I_0$$

Ou seja, o valor exato da integral procurada é dado pelo coeficiente I_0 .

A ideia central do método de Romberg, agora, consiste em usar a extrapolação de Richardson para construir métodos de maior ordem a partir dos métodos dos trapézios para o intervalo (a,b)

Exemplo 7.3.5. Construção do método de quarta ordem.

$$I(h) = I_0 + I_2 h^2 + I_4 h^4 + I_6 h^6 + \dots$$

$$I\left(\frac{h}{2}\right) = I_0 + I_2 \frac{h^2}{4} + I_4 \frac{h^4}{16} + I_6 \frac{h^6}{64} + \dots$$

Usamos agora uma eliminação gaussiana para obter o termo I_0 :

$$\frac{4I(h/2) - I(h)}{3} = I_0 - \frac{1}{4}I_4 h^4 - \frac{5}{16}I_6 h^6 + \dots$$

Vamos agora aplicar a fórmula para $h = b - a$,

$$\begin{aligned} I(h) &= \frac{h}{2} [f(a) + f(b)] \\ I(h/2) &= \frac{h}{4} [f(a) + 2f(c) + f(b)], \quad c = \frac{a+b}{2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{4I(h/2) - I(h)}{3} &= \frac{h}{3} [f(a) + 2f(c) + f(b)] - \frac{h}{6} [f(a) + f(b)] \\ &= \frac{h}{6} [f(a) + 4f(c) + f(b)] \end{aligned}$$

Observe que esquema coincide com o método de Simpson.

A partir de agora, usaremos a seguinte notação

$$\begin{aligned} R_{1,1} &= I(h) \\ R_{2,1} &= I(h/2) \\ R_{3,1} &= I(h/4) \\ &\vdots \\ R_{n,1} &= I(h/2^{n-1}) \end{aligned}$$

Observamos que os pontos envolvidos na quadratura $R_{k,1}$ são os mesmos pontos envolvidos na quadratura $R(k-1,1)$ acrescidos dos pontos centrais, assim, temos a seguinte fórmula de recorrência:

$$R_{k,1} = \frac{1}{2} R_{k-1,1} + \frac{h}{2^{k-1}} \sum_{i=1}^{2^{k-2}} f\left(a + (2i-1)\frac{h}{2^{k-1}}\right)$$

Definimos $R_{k,2}$ para $k \geq 2$ como o esquema de ordem quatro obtido da fórmula do exemplo 7.3.5:

$$R_{k,2} = \frac{4R_{k,1} - R_{k-1,1}}{3}$$

Os valores $R_{k,2}$ representam então os valores obtidos pelo método de Simpson composto aplicado a uma malha composta de $2^{k-1} + 1$ pontos.

Similarmente os valores de $R_{k,j}$ são os valores obtidos pela quadratura de ordem $2j$ obtida via extrapolação de Richardson. Pode-se mostrar que

$$R_{k,j} = R_{k,j-1} + \frac{R_{k,j-1} - R_{k-1,j-1}}{4^{j-1} - 1}.$$

Exemplo 7.3.6. Construa o esquema de Romberg para aproximar o valor de $\int_0^2 e^{-x^2} dx$ com erro de ordem 8.

O que nos fornece os seguintes resultados:

55,59815	0,000000	0,000000	0,000000
30,517357	22,157092	0,000000	0,000000
20,644559	17,353626	17,033395	0,000000
17,565086	16,538595	16,484259	16,475543

Ou seja, temos:

$$\int_0^2 e^{-x^2} dx \approx 16,475543$$

usando uma aproximação de ordem 8.

Exemplo 7.3.7. Construa o esquema de Romberg para aproximar o valor de $\int_0^2 x^2 e^{x^2} dx$ com erro de ordem 12.

O que nos fornece:

218,3926					
111,91458	76,421909				
66,791497	51,750469	50,105706			
51,892538	46,926218	46,604601	46,549028		
47,782846	46,412949	46,378731	46,375146	46,374464	
46,72661	46,374531	46,37197	46,371863	46,37185	46,371847

Ou seja, temos:

$$\int_0^2 x^2 e^{x^2} dx \approx 46,371847$$

com uma aproximação de ordem 12.

7.3.4 Ordem de precisão

Todos os métodos de quadratura que vimos até o momento são da forma

$$\int_a^b f(x) dx \approx \sum_{j=1}^N w_j f(x_j)$$

Exemplo 7.3.8. (a) Método do trapézio

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x)dx &\approx [f(a) + f(b)] \frac{b-a}{2} \\ &= \frac{b-a}{2} f(a) + \frac{b-a}{2} f(b) \\ &:= w_1 f(x_1) + w_2 f(x_2) = \sum_{j=1}^2 w_j f(x_j)\end{aligned}$$

(b) Método do trapézio com dois intervalos

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x)dx &\approx \left[f(a) + 2f\left(\frac{a+b}{2}\right) + f(b) \right] \frac{b-a}{4} \\ &= \frac{b-a}{4} f(a) + \frac{b-a}{2} f\left(\frac{a+b}{2}\right) + \frac{b-a}{4} f(b) \\ &:= w_1 f(x_1) + w_2 f(x_2) + w_3 f(x_3) = \sum_{j=1}^3 w_j f(x_j)\end{aligned}$$

(c) Método de Simpson

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x)dx &\approx \left[f(a) + 4f\left(\frac{a+b}{2}\right) + f(b) \right] \frac{b-a}{6} \\ &= \frac{b-a}{6} f(a) + \frac{2(b-a)}{3} f\left(\frac{a+b}{2}\right) + \frac{b-a}{6} f(b) \\ &:= \sum_{j=1}^3 w_j f(x_j)\end{aligned}$$

(d) Método de Simpson com dois intervalos

$$\begin{aligned}\int_a^b f(x)dx &\approx \left[f(a) + 4f\left(\frac{3a+b}{4}\right) + 2f\left(\frac{a+b}{2}\right) \right. \\ &\quad \left. + 4f\left(\frac{a+3b}{4}\right) + f(b) \right] \frac{b-a}{12} \\ &= \frac{b-a}{12} f(a) + \frac{b-a}{3} f\left(\frac{3a+b}{4}\right) + \frac{b-a}{6} f\left(\frac{a+b}{2}\right) \\ &\quad + \frac{b-a}{3} f\left(\frac{a+3b}{4}\right) + \frac{b-a}{12} f(b) \\ &:= \sum_{j=1}^5 w_j f(x_j)\end{aligned}$$

A principal técnica que temos usado para desenvolver os métodos numéricos é o **polinômio de Taylor**:

$$f(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots + a_nx^n + R_n(x)$$

Integrando termo a termo, temos:

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x)dx &= \int_a^b a_0dx + \int_a^b a_1xdx + \int_a^b a_2x^2dx + \dots + \\ &\quad \int_a^b a_nx^ndx + \int_a^b R_n(x)dx \\ &= a_0(b-a) + a_1\frac{b^2-a^2}{2} + a_2\frac{b^3-a^3}{3} + \dots + \\ &\quad a_n\frac{b^{n+1}-a^{n+1}}{n+1} + \int_a^b R_n(x)dx \end{aligned}$$

Neste momento, é natural investigar o desempenho de um esquema numérico aplicado a funções do tipo $f(x) = x^n$.

Definição 7.3.1. *A ordem de precisão ou ordem de exatidão de um esquema de quadratura numérica como o maior inteiro positivo n para o qual o esquema é exato para todas as funções do tipo x^k com $0 \leq k \leq n$, ou seja, Um esquema é dito de ordem n se*

$$\sum_{j=1}^n w_j f(x_j) = \int_a^b f(x)dx, \quad f(x) = x^k, \quad k = 0, 1, \dots, n$$

ou, equivalentemente:

$$\sum_{j=1}^n w_j x_j^k = \int_a^b x^k dx = \frac{b^{k+1} - a^{k+1}}{k+1}, \quad k = 0, 1, \dots, n$$

Observação 7.3.1. Se o método tem ordem 0 ou mais, então

$$\sum_{j=1}^n w_j = b - a$$

Exemplo 7.3.9. A ordem de precisão do esquema de trapézios é 1:

$$\int_a^b f(x)dx \approx [f(a) + f(b)] \frac{b-a}{2} = \sum_{j=1}^2 w_j f(x_j)$$

onde $w_j = \frac{b-a}{2}$, $x_1 = a$ e $x_2 = b$.

$$\begin{aligned}(k=0): \quad & \sum_{j=1}^n w_j = b - a \\(k=1): \quad & \sum_{j=1}^n w_j x_j = (a+b) \frac{b-a}{2} = \frac{b^2 - a^2}{2} \\(k=2): \quad & \sum_{j=1}^n w_j x_j^2 = (a^2 + b^2) \frac{b-a}{2} \neq \frac{b^3 - a^3}{3}\end{aligned}$$

Exemplo 7.3.10. A ordem de precisão do esquema de Simpson é 3:

$$\int_a^b f(x) dx \approx \left[f(a) + 4f\left(\frac{a+b}{2}\right) + f(b) \right] \frac{b-a}{6} = \sum_{j=1}^3 w_j f(x_j)$$

onde $w_1 = w_3 = \frac{b-a}{6}$, $w_2 = 4\frac{b-a}{6}$, $x_1 = a$, $x_2 = \frac{a+b}{2}$ e $x_3 = b$

$$\begin{aligned}(k=0): \quad & \sum_{j=1}^n w_j = (1 + 4 + 1) \frac{b-a}{6} = b - a \\(k=1): \quad & \sum_{j=1}^n w_j x_j = (a + 4\frac{a+b}{2} + b) \frac{b-a}{6} = (a+b) \frac{b-a}{2} = \frac{b^2 - a^2}{2} \\(k=2): \quad & \sum_{j=1}^n w_j x_j^2 = (a^2 + 4\left(\frac{a+b}{2}\right)^2 + b^2) \frac{b-a}{6} = \frac{b^3 - a^3}{3} \\(k=3): \quad & \sum_{j=1}^n w_j x_j^3 = (a^3 + 4\left(\frac{a+b}{2}\right)^3 + b^3) \frac{b-a}{6} = \frac{b^4 - a^4}{4} \\(k=4): \quad & \sum_{j=1}^n w_j x_j^4 = (a^4 + 4\left(\frac{a+b}{2}\right)^4 + b^4) \frac{b-a}{6} \neq \frac{b^5 - a^5}{5}\end{aligned}$$

Exemplo 7.3.11. Encontre os pesos w_j e as abscissas x_j tais que o esquema de dois pontos

$$\int_{-1}^1 f(x) dx = w_1 f(x_1) + w_2 f(x_2)$$

é de ordem 3.

Solução. Temos um sistema de quatro equações e quatro incógnitas dado por:

$$\begin{aligned}w_1 + w_2 &= 2 \\x_1 w_1 + x_2 w_2 &= 0 \\x_1^2 w_1 + x_2^2 w_2 &= \frac{2}{3} \\x_1^3 w_1 + x_2^3 w_2 &= 0\end{aligned}$$

Da segunda e quarta equação, temos:

$$\frac{w_1}{w_2} = -\frac{x_2}{x_1} = -\frac{x_2^3}{x_1^3}$$

Como $x_1 \neq x_2$, temos $x_1 = -x_2$ e $w_1 = w_2$. Da primeira equação, temos $w_1 = w_2 = 1$. Da terceira equação, temos $-x_1 = x_2 = \frac{\sqrt{3}}{3}$.

Esse esquema de ordem de precisão três e dois pontos chama-se quadratura de Gauss-Legendre com dois pontos:

$$\int_{-1}^1 f(x)dx = f\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right) + f\left(-\frac{\sqrt{3}}{3}\right)$$

◇

Exemplo 7.3.12. Comparação

$f(x)$	Exato	Trapézio	Simpson	Gauss-Legendre (2)
e^x	$e - e^{-1}$ $\approx 2,35040$	$e^{-1} + e$ $\approx 3,08616$	$\frac{e^{-1} + 4e^0 + e^1}{3}$ $\approx 2,36205$	$e^{-\frac{\sqrt{3}}{3}} + e^{\frac{\sqrt{3}}{3}}$ $\approx 2,34270$
$x^2\sqrt{3+x^3}$	$\frac{16}{9} - \frac{4}{9}\sqrt{2}$ $\approx 1,14924$	3,41421	1,13807	1,15411
$x^2e^{x^3}$	$\frac{e-e^{-1}}{3} \approx 0,78347$	3,08616	1,02872	0,67905

7.3.5 Quadratura de Gauss-Legendre

A quadratura de Gauss-Legendre de n pontos é o esquema numérico

$$\int_{-1}^1 f(x)dx = \sum_{j=1}^n w_j f(x_j)$$

cuja ordem de exatidão é $2n - 1$.

- O problema de encontrar os n pesos e n abscissas é equivalente a um sistema não linear com $2n$ equações e $2n$ incógnitas.
- Pode-se mostrar que este problema sempre tem solução e que a solução é única se $x_1 < x_2 < \dots < x_n$
- As abscissas são das pelos zeros do n -ésimo polinômio de Legendre, $P_n(x)$.
- Os pesos são dados por

$$w_j = \frac{2}{(1 - x_j^2) [P'_n(x_j)]^2}.$$

- Estes dados são tabelados e facilmente encontrados.

n	x_j	w_j
1	0	2
2	$\pm \frac{\sqrt{3}}{3}$	1
3	0 $\pm \sqrt{\frac{3}{5}}$	$\frac{8}{9}$ $\frac{5}{9}$
4	$\pm \sqrt{(3 - 2\sqrt{6/5})/7}$ $\pm \sqrt{(3 + 2\sqrt{6/5})/7}$	$\frac{18+\sqrt{30}}{36}$ $\frac{18-\sqrt{30}}{36}$

Exemplo 7.3.13. Aproximar

$$\int_{-1}^1 \sqrt{1+x^2} dx$$

pelo método de Gauss-Legendre com 3 pontos.

Solução.

$$I_3 = \frac{5}{9}f\left(-\sqrt{\frac{3}{5}}\right) + \frac{8}{9}f(0) + \frac{5}{9}f\left(\sqrt{\frac{3}{5}}\right) \approx 2,2943456$$

No Scilab:

◇

Exemplo 7.3.14. Aproximar

$$\int_{-1}^1 \sqrt{1+x^2} dx$$

pelo método de Gauss-Legendre com 4 pontos.

Solução. $I_4=f(x_4(1))*w_4(1)+f(-x_4(1))*w_4(1)+f(x_4(2))*w_4(2)+f(-x_4(2))*w_4(2)$

◇

Exemplo 7.3.15. Aproximar

$$\int_0^1 \sqrt{1+x^2} dx$$

pelo método de Gauss-Legendre com 3, 4 e 5 pontos.

Solução. Para tanto, fazemos a mudança de variáveis $u = 2x - 1$:

$$\int_0^1 \sqrt{1+x^2} dx = \frac{1}{2} \int_{-1}^1 \sqrt{1+\left(\frac{u+1}{2}\right)^2} du$$

E, então aplicamos a quadratura gaussiana nesta última integral.

```
deff('y=f(u)', 'y=sqrt(1+(u+1)^2/4)/2')
I3=f(0)*w3(1)+f(x3(2))*w3(2)+f(-x3(2))*w3(2)
I4=f(x4(1))*w4(1)+f(-x4(1))*w4(1)+f(x4(2))*w4(2)+f(-x4(2))*w4(2)
I5=f(0)*w5(1)+f(x5(2))*w5(2)+f(-x5(2))*w5(2)+f(x5(3))*w5(3) ...
    +f(-x5(3))*w5(3)
```

◇

Exercícios

E 7.3.1. Calcule numericamente as seguintes integrais usando os métodos simples do Ponto médio, Trapézio e Simpson. Calcule também o valor exato usando seus conhecimentos de Cálculo I. Complete a tabela abaixo conforme modelo:

	exato	Ponto médio	Trapézio	Simpson
$\int_0^1 e^{-x} dx$	$1 - e^{-1} \approx 0.6321206$	$e^{-1/2} \approx 0.6065307$	$\frac{1+e^{-1}}{2} \approx 0.6839397$	$\frac{1+4e^{-1/2}+e^{-1}}{6} \approx 0.6323337$
$\int_0^1 x^2 dx$				
$\int_0^1 x^3 dx$				
$\int_0^1 x e^{-x^2} dx$				
$\int_0^1 \frac{1}{x^2+1} dx$				
$\int_0^1 \frac{x}{x^2+1} dx$				
$\int_0^1 \frac{1}{x+1} dx$				

E 7.3.2. Dados os valores da função $f(x)$, $f(2) = 2$, $f(3) = 4$ e $f(4) = 8$, calcule o valor aproximado de

$$\int_2^4 f(x) dx$$

pelos métodos simples de ponto médio, trapézio e Simpson.

E 7.3.3. Dê a interpretação geométrica dos métodos do ponto médio, trapézio e Simpson. A partir desta construção geométrica, deduza as fórmulas para aproximar

$$\int_a^b f(x) dx.$$

Verifique o método de Simpson pode ser entendido como uma média aritmética ponderada entre os métodos de trapézio e ponto médio. Encontre os pesos envolvidos. Explique o que são os métodos compostos.

E 7.3.4. Calcule numericamente o valor de $\int_2^5 e^{4-x^2} dx$ usando os métodos compostos do ponto médio, trapézio e Simpson. Obtenha os resultados utilizando, em cada quadratura, o número de pontos indicado.

n	Ponto médio	Trapézios	Simpson
3			
5			
7			
9			

E 7.3.5. Use as rotinas construídas em aula e calcule numericamente o valor das seguintes integrais usando o método composto dos trapézios para os seguintes números de pontos:

n	h	$\int_0^1 e^{-4x^2} dx$	$\int_0^1 \frac{1}{1+x^2} dx$	$\int_0^1 x^4(1-x)^4 dx$	$\int_0^1 e^{-\frac{1}{x^2+1}} dx$
17		0.4409931			
33		0.4410288			
65		0.4410377			
129		0.4410400			
257		0.4410405			
513		0.4410406			
1025		0.4410407	0.7853981	$1.5873015873016 \cdot 10^{-3}$	$4.6191723776309 \cdot 10^{-1}$

Para cada integrando encontre o função $I(h) = a_0 + a_1h + a_2h^2 + a_3h^3 + a_4h^4$ que melhor se ajusta aos dados, onde $h = \frac{1}{n-1}$. Discuta os resultados com base no teorema envolvido na construção do método de Romberg.

E 7.3.6. Calcule os valores da quadratura de Romberg de $R_{1,1}$ até $R_{4,4}$ para $\int_0^\pi \sin(x) dx$. Não use rotinas prontas neste problema.

E 7.3.7. Sem usar rotinas prontas, use o método de integração de Romberg para obter a aproximação $R_{3,3}$ das seguintes integrais:

a) $\int_0^1 e^{-x^2} dx$

b) $\int_0^2 \sqrt{2 - \cos(x)} dx$

c) $\int_0^2 \frac{1}{\sqrt{2 - \cos(x)}} dx$

E 7.3.8. Encontre uma expressão para $R_{2,2}$ em termos de $f(x)$ e verifique o método de Romberg $R_{2,2}$ é equivalente ao método de Simpson.

E 7.3.9. Considere o problema de aproximar numericamente o valor de

$$\int_0^{100} \left(e^{\frac{1}{2} \cos(x)} - 1 \right) dx$$

pelo método de Romberg. Usando rotinas prontas, faça o que se pede.

- Calcule $R(6,k)$, $k = 1, \dots, 6$ e observe os valores obtidos.
- Calcule $R(7,k)$, $k = 1, \dots, 6$ e observe os valores obtidos.
- Calcule $R(8,k)$, $k = 1, \dots, 6$ e observe os valores obtidos.
- Discuta os resultados anteriores e proponha uma estratégia mais eficiente para calcular o valor da integral.

E 7.3.10. Encontre os pesos w_1 , w_2 e w_3 tais que o esquema de quadratura dado por

$$\int_0^1 f(x) dx \approx w_1 f(0) + w_2 f(1/2) + w_3 f(1)$$

apresente máxima ordem de exatidão. Qual a ordem obtida?

E 7.3.11. Encontre a ordem de exatidão do seguinte método de integração:

$$\int_{-1}^1 f(x)dx \approx \frac{2}{3} \left[f\left(\frac{-\sqrt{2}}{2}\right) + f(0) + f\left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right) \right]$$

E 7.3.12. Encontre a ordem de exatidão do seguinte método de integração:

$$\int_{-1}^1 f(x)dx = -\frac{1}{210}f'(-1) + \frac{136}{105}f(-1/2) - \frac{62}{105}f(0) + \frac{136}{105}f(1/2) + \frac{1}{210}f'(1)$$

E 7.3.13. Encontre os pesos w_1 , w_2 e w_3 tal que o método de integração

$$\int_0^1 f(x)dx \approx w_1 f(1/3) + w_2 f(1/2) + w_3 f(2/3)$$

tenha ordem de exatidão máxima. Qual é ordem obtida?

E 7.3.14. Explique por quê quando um método simples tem estimativa de erro de truncamento local de ordem h^n , então o método composto associado tem estimativa de erro de ordem h^{n-1} .

E 7.3.15. Quantos pontos são envolvidos no esquema de quadratura $R_{3,2}$? Qual a ordem do erro deste esquema de quadratura? Qual a ordem de exatidão desta quadratura?

E 7.3.16. Encontre os pesos w_1 e w_2 e as abscissas x_1 e x_2 tais que

$$\int_{-1}^1 f(x) = w_1 f(x_1) + w_2 f(x_2)$$

quando $f(x) = x^k$, $k = 0, 1, 2, 3$, isto é o método apresente máxima ordem de exatidão possível com dois pontos.

Use esse método para avaliar o valor da integral das seguintes integrais e compare com os valores obtidos para Simpson e trapézio, bom como com o valor exato.

a) $\int_{-1}^1 (2 + x - 5x^2 + x^3) dx$

b) $\int_{-1}^1 e^x dx$

c) $\int_{-1}^1 \frac{dx}{\sqrt{x^2+1}}$

E 7.3.17. Encontre os pesos w_1 , w_2 e w_3 tal que o método de integração

$$\int_{-1}^1 f(x)dx \approx w_1 f\left(-\frac{\sqrt{3}}{3}\right) + w_2 f(0) + w_3 f\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right)$$

tenha ordem de exatidão máxima. Qual é ordem obtida?

E 7.3.18. Encontre aproximações para a seguinte integral via Gauss-Legendre com 2, 3, 4, 5, 6 e 7 pontos e compare com o valor exato

$$\int_{-1}^1 x^4 e^{x^5} dx.$$

E 7.3.19. Encontre aproximações para as seguintes integrais via Gauss-Legendre com 4 e 5 pontos:

a) $\int_0^1 e^{-x^4} dx$

b) $\int_1^4 \log(x + e^x) dx$

c) $\int_0^1 e^{-x^2} dx$

E 7.3.20. Calcule numericamente o valor das seguintes integrais usando a quadratura de Gauss-Legendre para os seguintes valores de n :

n	$\int_0^1 e^{-4x^2} dx$	$\int_0^1 \frac{1}{1+x^2} dx$	$\int_0^1 x^4(1-x)^4 dx$	$\int_0^1 e^{-\frac{1}{x^2+1}} dx$
2				
3				
4				
5				
8				
10				
12				
14				
16	0.4410407	0.7853982	0.0015873	0.4619172

Exercícios finais

E 7.3.21. O valor exato da integral imprópria $\int_0^1 x \ln(x) dx$ é dado por

$$\int_0^1 x \ln(x) dx = \left(\frac{x^2}{2} \ln x - \frac{x^2}{4} \right) \Big|_0^1 = -1/4$$

Aproxime o valor desta integral usando a regra de Simpson para $n = 3$, $n = 5$ e $n = 7$. Como você avalia a qualidade do resultado obtido? Por que isso acontece.

E 7.3.22. O valor exato da integral imprópria $\int_0^\infty e^{-x^2} dx$ é dado por $\frac{\sqrt{\pi}}{2}$. Escreva esta integral como

$$I = \int_0^1 e^{-x^2} dx + \int_0^1 u^{-2} e^{-1/u^2} du = \int_0^1 \left(e^{-x^2} + x^{-2} e^{-1/x^2} \right) dx$$

e aproxime seu valor usando o esquema de trapézios e Simpson para $n = 5$, $n = 7$ e $n = 9$.

E 7.3.23. Estamos interessados em avaliar numericamente a seguinte integral:

$$\int_0^1 \ln(x) \sin(x) dx$$

cujo valor com 10 casas decimais corretas é -0.2398117420 .

- a) Aproxime esta integral via Gauss-Legendre com $n = 2, n = 3, n = 4, n = 5, n = 6$ e $n = 7$.
- b) Use a identidade

$$\begin{aligned} \int_0^1 \ln(x) \sin(x) dx &= \int_0^1 \ln(x) x dx + \int_0^1 \ln(x) [\sin(x) - x] dx \\ &= \left(\frac{x^2}{2} \ln x - \frac{x^2}{4} \right) \Big|_0^1 + \int_0^1 \ln(x) [\sin(x) - x] dx \\ &= -\frac{1}{4} + \int_0^1 \ln(x) [\sin(x) - x] dx \end{aligned}$$

e aproxime a integral $\int_0^1 \ln(x) [\sin(x) - x] dx$ numericamente via Gauss-Legendre com $n = 2, n = 3, n = 4, n = 5, n = 6$ e $n = 7$.

- c) Compare os resultados e discuta levando em consideração as respostas às seguintes perguntas: 1) Qual função é mais bem-comportada na origem? 2) Na segunda formulação, qual porção da solução foi obtida analiticamente e, portanto, sem erro de truncamento?

E 7.3.24. Considere o problema de calcular numericamente a integral $I = \int_{-1}^1 f(x) dx$ quando $f(x) = \frac{\cos(x)}{\sqrt{|x|}}$.

- a) O que acontece quando se aplica diretamente a quadratura gaussiana com um número ímpar de abscissas?

- b) Calcule o valor aproximado por quadratura gaussiana com $n = 2$, $n = 4$, $n = 6$ e $n = 8$.

- c) Calcule o valor aproximado da integral removendo a singularidade

$$\begin{aligned} I &= \int_{-1}^1 \frac{\cos(x)}{\sqrt{|x|}} dx = \int_{-1}^1 \frac{\cos(x) - 1}{\sqrt{|x|}} dx + \int_{-1}^1 \frac{1}{\sqrt{|x|}} dx \\ &= \int_{-1}^1 \frac{\cos(x) - 1}{\sqrt{|x|}} dx + 2 \int_0^1 \frac{1}{\sqrt{x}} dx = \int_{-1}^1 \frac{\cos(x) - 1}{\sqrt{|x|}} dx + 4 \end{aligned}$$

e aplicando quadratura gaussiana com $n = 2$, $n = 4$, $n = 6$ e $n = 8$.

- d) Calcule o valor aproximado da integral removendo a singularidade, considerando a paridade da função

$$I = 4 + \int_{-1}^1 \frac{\cos(x) - 1}{\sqrt{|x|}} dx = 4 + 2 \int_0^1 \frac{\cos(x) - 1}{\sqrt{x}} dx = 4 + \sqrt{2} \int_{-1}^1 \frac{\cos\left(\frac{1+u}{2}\right) - 1}{\sqrt{1+u}} du$$

e aplicando quadratura gaussiana com $n = 2$, $n = 4$, $n = 6$ e $n = 8$.

- e) Expandindo a função $\cos(x)$ em série de Taylor, truncando a série depois do n -ésimo termos não nulo e integrando analiticamente.

- f) Aproximando a função $\cos(x)$ pelo polinômio de Taylor de grau 4 dado por

$$P_4(x) = 1 - \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{24}$$

e escrevendo

$$\begin{aligned} I &= \int_{-1}^1 \frac{\cos(x)}{\sqrt{|x|}} dx = \int_{-1}^1 \frac{\cos(x) - P_4(x)}{\sqrt{|x|}} dx + \int_{-1}^1 \frac{P_4(x)}{\sqrt{|x|}} dx \\ &= 2 \underbrace{\int_0^1 \frac{\cos(x) - P_4(x)}{\sqrt{x}} dx}_{\text{Resolver numericamente}} + 2 \underbrace{\int_0^1 \left(x^{-1/2} - \frac{x^{3/2}}{2} + \frac{x^{7/2}}{24} \right) dx}_{\text{Resolver analiticamente}} \end{aligned}$$

E 7.3.25. Calcule numericamente o valor das seguintes integrais com um erro relativo inferior a 10^{-4} .

a) $\int_0^1 \frac{\sin(\pi x)}{x} dx$

b) $\int_0^1 \frac{\sin(\pi x)}{x(1-x)} dx$

c) $\int_0^1 \frac{\sin\left(\frac{\pi}{2}x\right)}{\sqrt{x(1-x)}} dx$

d) $\int_0^1 \ln(x) \cos(x) dx$

E 7.3.26. Calcule as integrais $\int_0^1 \frac{e^x}{|x|^{1/4}} dx$ e $\int_0^1 \frac{e^{-x}}{|x|^{4/5}} dx$ usando procedimentos analíticos e numéricos.

E 7.3.27. Use a técnica de integração por partes para obter a seguinte identidade envolvendo integrais impróprias:

$$I = \int_0^\infty \frac{\cos(x)}{1+x} dx = \int_0^\infty \frac{\sin(x)}{(1+x)^2} dx.$$

Aplique as técnicas estudadas para aproximar o valor de I e explique por que a integral da direita é mais bem comportada.

E 7.3.28. Resolva a equação

$$x + \int_0^x e^{-y^2} dy = 5$$

com 5 dígitos significativos.

E 7.3.29. O calor específico (molar) de um sólido pode ser aproximado pela teoria de Debye usando a seguinte expressão

$$C_V = 9Nk_B \left(\frac{T}{T_D}\right)^3 \int_0^{T_D/T} \frac{y^4 e^y}{(e^y - 1)^2} dy$$

onde N é a constante de Avogrado dado por $N = 6.022 \times 10^{23}$ e k_B é a constante de Boltzmann dada por $k_B = 1.38 \times 10^{-23}$. T_D é temperatura de Debye do sólido.

- Calcule o calor específico do ferro em quando $T = 200K$, $T = 300K$ e $T = 400K$ supondo $T_D = 470K$.
- Calcule a temperatura de Debye de um sólido cujo calor específico a temperatura de $300K$ é $24J/K/mol$. Dica: aproxime a integral por um esquema numérico com um número fixo de pontos.

- c) Melhore sua cultura geral: A lei de Dulong-Petit para o calor específico dos sólidos precede a teoria de Debye. Verifique que a equação de Debye é consistente com Dulong-Petit, ou seja:

$$\lim_{T \rightarrow \infty} C_v = 3Nk_B.$$

Dica: use $e^y \approx 1 + y$ quando $y \approx 0$

Capítulo 8

Problemas de valor inicial

Neste capítulo, desenvolveremos técnicas numérica para aproximar a solução de problemas de valor inicial da forma

$$y'(t) = f(y(t), t) \quad (8.1a)$$

$$y(t_0) = y_0 \text{ (condição inicial).} \quad (8.1b)$$

A incógnita de um problema de valor inicial é uma função que satisfaz a equação diferencial (8.1a) e a condição inicial (8.1b).

Exemplo 8.0.16. Considere o seguinte problema de valor inicial

$$y'(t) = 2y(t), \quad (8.2a)$$

$$y(t_0) = 1. \quad (8.2b)$$

A solução desta equação é dada pela função $y(t) = e^{2t}$ pois $y'(t) = 2e^{2t} = 2y(t)$ e $y(0) = e^0 = 1$.

Muito problemas de valor inicial da forma (8.1) não podem ser resolvidos exatamente, ou seja, sabe-se que a solução existe e é única, porém não podemos expressá-la em termos de funções elementares. Por isso é necessário calcular aproximações numéricas. Diversos métodos completamente diferentes estão disponíveis para aproximar uma função real.

Aqui nos limitaremos a estudar métodos que se fundamentam em tentar calcular $y(t)$ em um conjunto finito de valores de t . Esse conjunto de valores para t será denotado por $\{t_i\}_{i=1}^N$, isto é $\{t_1, t_2, t_3, \dots, t_N\}$ e calculamos o valor aproximado da função solução $y(t_i)$ em cada ponto da malha usando esquemas numéricos.

8.1 Método de Euler

Retornemos ao problema de valor inicial (8.1) dado por:

$$y'(t) = f(y(t), t) \quad (8.3a)$$

$$y(0) = y_0 \text{ (condição inicial)} \quad (8.3b)$$

O Método de Euler aplicado à solução desse problema consiste em aproximar a derivada $y'(t)$ por um esquema de primeira ordem do tipo

$$y'(t) = \frac{y(t+h) - y(t)}{h} + O(h), \quad h > 0.$$

Aqui h é o passo do método, que consideraremos uma constante. Assim temos (8.3) se transforma em:

$$\begin{aligned} \frac{y(t+h) - y(t)}{h} &= f(y(t), t) + O(h) \\ y(t+h) &= y(t) + hf(y(t), t) + O(h^2). \end{aligned} \quad (8.4)$$

Definimos, então, $t^{(k)} = (k-1)h$ e $y^{(k)}$ como a aproximação para $y(t^{(k)})$ produzida pelo Método de Euler. Assim, obtemos

$$y^{(k+1)} = y^{(k)} + hf(y^{(k)}, t^{(k)}) \text{ (aproximação da EDO)}, \quad (8.5)$$

$$y^{(1)} = y_0 \text{ (condição inicial)}. \quad (8.6)$$

O problema (8.5) consiste em um esquema iterativo, isto é, $y^{(1)}$ é a condição inicial; $y^{(2)}$ pode ser obtido de $y^{(1)}$; $y^{(3)}$, de $y^{(2)}$ e assim por diante, calculamos o termo $y^{(n)}$ a partir do anterior $y^{(n-1)}$.

Exemplo 8.1.1. Retornemos ao o problema de valor inicial do exemplo (8.2):

$$y'(t) = 2y(t)$$

$$y(0) = 1$$

Cuja solução é $y(t) = e^{2t}$. O método de Euler aplicado a este problema produz o seguinte esquema:

$$\begin{aligned} y^{(k+1)} &= y^{(k)} + 2hy^{(k)} = (1+2h)y^{(k)} \\ y^{(1)} &= 1, \end{aligned}$$

cuja solução é dada por

$$y^{(k)} = (1+2h)^{k-1}.$$

Como $t = (k - 1)h$, a solução aproximada pelo Método de Euler é

$$y(t) \approx \tilde{y}(t) = (1 + 2h)^{\frac{t}{h}}.$$

Observe que $\tilde{y}(t) \neq y(t)$, mas se h é pequeno, a aproximação é boa, pois

$$\lim_{h \rightarrow 0+} (1 + 2h)^{\frac{t}{h}} = e^{2t}.$$

Vamos agora, analisar o desempenho do Método de Euler usando um exemplo mais complicado, porém ainda simples suficiente para que possamos obter a solução exata:

Exemplo 8.1.2. Considere o problema de valor inicial relacionado à equação logística:

$$\begin{aligned} y'(t) &= y(t)(1 - y(t)) \\ y(0) &= 1/2 \end{aligned}$$

Podemos obter a solução exata desta equação usando o método de separação de variáveis e o método das frações parciais. Para tal escrevemos:

$$\frac{dy(t)}{y(t)(1 - y(t))} = dt$$

O termo $\frac{1}{y(1-y)}$ pode ser decomposto em frações parciais como $\frac{1}{y} - \frac{1}{1-y}$ e chegamos na seguinte equação diferencial:

$$\left(\frac{1}{y} + \frac{1}{1-y} \right) dy = dt.$$

Integrando termo-a-termo, temos a seguinte equação algébrica relacionando $y(t)$ e t :

$$\ln(y) - \ln(1 - y) = t + C$$

Onde C é a constante de integração, que é definida pela condição inicial, isto é, $y = 1/2$ em $t = 0$. Substituindo, temos $C = 0$. O que resulta em:

$$\ln \left(\frac{y}{1-y} \right) = t$$

Equivalente a

$$\frac{y}{1-y} = e^t$$

e

$$y = (1 - y)e^t$$

Colocando o termo y em evidência, encontramos:

$$(1 + e^t)y = e^t \quad (8.7)$$

E, finalmente, encontramos a solução exata dada por $y(t) = \frac{e^t}{1+e^t}$.

Vejamos, agora, o esquema iterativo produzido pelo método de Euler:

$$y^{(k+1)} = y^{(k)} + hy^{(k)}(1 - y^{(k)}), \quad (8.8a)$$

$$y^{(1)} = 1/2. \quad (8.8b)$$

Para fins de comparação, calculamos a solução de (8.1.2) e de (8.8) para alguns valores de t e de passo h e resumimos na tabela (8.1).

Figura 8.1: Tabela comparativa entre Método de Euler e solução exata para problema 8.1.2.

t	Exato	Euler $h = 0,1$	Euler $h = 0,01$
0	1/2	0,5	0,5
1/2	$\frac{e^{1/2}}{1+e^{1/2}} \approx 0,6224593$	0,6231476	0,6225316
1	$\frac{e}{1+e} \approx 0,7310586$	0,7334030	0,7312946
2	$\frac{e^2}{1+e^2} \approx 0,8807971$	0,8854273	0,8812533
3	$\frac{e^3}{1+e^3} \approx 0,9525741$	0,9564754	0,9529609

No exemplo a seguir, apresentamos um problema envolvendo uma equação não-autônoma, isto é, quando a função $f(y,t)$ depende explicitamente do tempo.

Exemplo 8.1.3. Resolva o problema de valor inicial

$$\begin{aligned} y' &= -y + t \\ y(0) &= 1, \end{aligned}$$

cujas solução exata é $y(t) = 2e^{-t} + t - 1$.

O esquema recursivo de Euler fica:

$$\begin{aligned} y^{(k+1)} &= y^{(k)} - hy^{(k)} + ht^{(k)} \\ y(0) &= 1 \end{aligned}$$

Comparação

t	Exato	Euler $h = 0,1$	Euler $h = 0,01$
0	1	1	1
1	$2e^{-1} \approx 0,7357589$	0,6973569	0,7320647
2	$2e^{-2} + 1 \approx 1,2706706$	1,2431533	1,2679593
3	$2e^{-3} + 2 \approx 2,0995741$	2,0847823	2,0980818

No exemplo 8.1.4, mostramos como o Método de Euler pode ser facilmente estendido para problemas envolvendo sistemas de equações diferenciais..

Exemplo 8.1.4. Escreva o processo iterativo de Euler para resolver numericamente o seguinte sistema de equações diferenciais

$$\begin{aligned}x' &= -y \\y' &= x \\x(0) &= 1 \\y(0) &= 0,\end{aligned}$$

cujas soluções exatas são $x(t) = \cos(t)$ e $y(t) = \sin(t)$.

Par aplicar o Método de Euler a um sistema, devemos encarar as diversas incógnitas do sistema como formando um vetor, neste caso, escrevemos:

$$z(t) = \begin{bmatrix} x(t) \\ y(t) \end{bmatrix}.$$

O sistema é igualmente escrito na forma vetorial:

$$\begin{bmatrix} x^{(k+1)} \\ y^{(k+1)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x^{(k)} \\ y^{(k)} \end{bmatrix} + h \begin{bmatrix} -y^{(k)} \\ x^{(k)} \end{bmatrix}.$$

Observe que este processo iterativo é equivalente a:

$$\begin{aligned}x^{(k+1)} &= x^{(k)} - hy^{(k)} \\y^{(k+1)} &= y^{(k)} + hx^{(k)}.\end{aligned}$$

Exemplo 8.1.5. Escreva o problema de valor inicial de segunda ordem dado por

$$\begin{aligned}y'' + y' + y &= \cos(t), \\y(0) &= 1, \\y'(0) &= 0,\end{aligned}$$

como um problema envolvendo um sistema de primeira ordem.

A fim de transformar a equação diferencial dada em um sistema de equações de primeira ordem, introduzimos a substituição $w = y'$, de forma que obtermos o sistema:

$$\begin{aligned}y' &= w \\w' &= -w - y + \cos(t) \\y(0) &= 1 \\w(0) &= 0\end{aligned}$$

Portanto, o Método de Euler produz o seguinte processo iterativo:

$$\begin{aligned}y^{(k+1)} &= y^{(k)} + hw^{(k)}, \\w^{(k+1)} &= w^{(k)} - hw^{(k)} - hy^{(k)} + h\cos(t^{(k)}), \\y^{(1)} &= 1, \\w^{(1)} &= 0.\end{aligned}$$

Exercícios

E 8.1.1. Resolva o problema de valor inicial dado por

$$\begin{aligned}y' &= -2y + \sqrt{y} \\y(0) &= 1\end{aligned}$$

com passo $h = 0.1$ e $h = 0.01$ para obter aproximações para $y(1)$. Compare com a solução exata dada por $y(t) = (1 + 2e^{-t} + e^{-2t})/4$

E 8.1.2. Resolva o problema de valor inicial dado por

$$\begin{aligned}y' &= -2y + \sqrt{z} \\z' &= -z + y \\y(0) &= 0 \\z(0) &= 2\end{aligned}$$

com passo $h = 0.2$, $h = 0.1$, $h = 0.02$ e $h = 0.002$ para obter aproximações para $y(2)$ e $z(2)$.

E 8.1.3. Resolva o problema de valor inicial dado por

$$\begin{aligned}y' &= \cos(ty(t)) \\ y(0) &= 1\end{aligned}$$

com passo $h = 0.1$, $h = 0.01$, $h = 0.001$, $h = 0.0001$ e 0.00001 para obter aproximações para $y(2)$.

8.2 Método de Euler melhorado

O método de Euler foi o primeiro método que estudamos e sua principal virtude é a simplicidade. Outros métodos, no entanto, podem apresentar resultados superiores. Vamos apresentar agora uma pequena modificação ao Método de Euler, dando origem a um novo método chamado de Método de Euler Modificado ou Método de Euler Melhorado.

No método de Euler, usamos a seguinte iteração:

$$\begin{aligned}y^{(k+1)} &= y^{(k)} + hf(y^{(k)}, t^{(k)}) \\ y^{(1)} &= y_0 \text{ (condição inicial)}\end{aligned}$$

A ideia do método de Euler Melhorado é substituir a declividade $f(y^{(k)}, t^{(k)})$ pela média aritmética entre $f(y^{(k)}, t^{(k)})$ e $f(y^{(k+1)}, t^{(k+1)})$, isto é, as declividades avaliadas no início e no fim do intervalo $[t^{(k)}, t^{(k+1)}]$.

No entanto, não dispomos do valor de $y^{(k+1)}$ antes de executar o passo. Assim aproximamos esta grandeza pelo valor produzido pelo Método de Euler original:

$$\tilde{y}^{(k+1)} = y^{(k)} + hf(y^{(k)}, t^{(k)}).$$

De posse desta aproximação, calculamos a média aritmética e, finalmente, com esta média, realizamos o passo do Método de Euler Melhorado. O processo iterativo de Euler Melhorado é, portanto, dado por:

$$\begin{aligned}\tilde{y}^{(k+1)} &= y^{(k)} + hf(y^{(k)}, t^{(k)}) \\ y^{(k+1)} &= y^{(k)} + \frac{h}{2} [f(y^{(k)}, t^{(k)}) + f(\tilde{y}^{(k+1)}, t^{(k+1)})] \\ y^{(1)} &= y_0 \text{ (condição inicial)}\end{aligned}$$

Podemos reescrever este mesmo processo iterativo da seguinte forma:

$$\begin{aligned}k_1 &= hf(y^{(k)}, t^{(k)}), \\k_2 &= hf(y^{(k)} + k_1, t^{(k+1)}), \\y^{(k+1)} &= y^{(k)} + \frac{k_1 + k_2}{2}, \\y^{(1)} &= y_0 \text{ (condição inicial)}.\end{aligned}$$

Aqui k_1 e k_2 são variáveis auxiliares que representam as inclinações e devem ser calculadas a cada passo. Esta notação é compatível com a notação usada nos métodos de Runge-Kutta, uma família de esquemas iterativos para aproximar problemas de valor inicial, da qual o Método de Euler e o Método de Euler Melhorado são casos particulares. Veremos os métodos de Runge-Kutta na seção 8.4.

Exercícios

E 8.2.1. Use o Método de Euler melhorado para obter uma aproximação numérica do valor de $y(1)$ quando $y(t)$ satisfaz o seguinte problema de valor inicial

$$\begin{aligned}y'(t) &= -y(t) + e^{y(t)}, \\y(0) &= 0,\end{aligned}$$

usando passos $h = 0,1$ e $h = 0,01$.

E 8.2.2. Use o Método de Euler e o Método de Euler melhorado para obter aproximações numéricas para a solução do seguinte problema de valor inicial para $t \in [0,1]$:

$$\begin{aligned}y'(t) &= -y(t) - y(t)^2, \\y(0) &= 1,\end{aligned}$$

usando passo $h = 0,1$. Complete a tabela abaixo com os valores obtidos e compare com o valores obtidos da solução exata dada por $y(t) = \frac{1}{2e^t - 1}$, complete também com o erro absoluto obtido em cada método:

t	Exato	Euler	Euler Melhorado	Erro Euler	Erro Euler Melhorado
0.0					
0.1					
0.2					
0.3					
0.4					
0.5					
0.6					
0.7					
0.8					
0.9					
1.0					

8.3 Ordem de precisão

Considere o problema de valor inicial dado por

$$\begin{aligned}y'(t) &= f(y(t), t), \\ y(0) &= y_0.\end{aligned}$$

Nessa seção vamos definir a precisão de um método numérico pela ordem do erro acumulado ao calcular o valor da função em um ponto t_N em função do espaçamento da malha h .

8.3.1 Ordem de precisão do Método de Euler

Primeiro lembramos da expressão (8.4) que origina o método de Euler:

$$y(t+h) = y(t) + hf(y(t), t) + O(h^2). \quad (8.9)$$

Assim, se $t = 0$, temos $y(h) = y(0) + hf(y_0, t) + O(h^2) = y^{(1)} + O(h^2)$ e concluímos que o erro entre a solução exata $y(h)$ e sua aproximação pelo Método de Euler é da ordem de h^2 . No entanto, se fixarmos um instante de tempo $t = t_N$, o erro entre a solução exata $y(t_N)$ e sua aproximação y_N envolve o acúmulo de N passos, cada um com erro da ordem de h^2 . Como o número de passos é inversamente proporcional ao tamanho de passo h , o erro total é da ordem de h . Observamos que

$$\begin{aligned}y(t_1) &= y(t_0) + hf(y(t_0), t_0) + O(h^2) \\ &= y_0 + hf(y_0, t_0) + O(h^2) = y_1 + O(h^2)\end{aligned}$$

onde y_i é a aproximação pelo método de Euler para o valor exato $y(t_i)$. Subsequentemente, temos

$$\begin{aligned}y(t_2) &= y(t_1) + hf(y(t_1), t_1) + O(h^2) \\ &= y(t_1) + hf(y_1 + O(h^2), t_1) + O(h^2) \\ &= y(t_1) + hf(y_1, t_1) + O(h^2) \\ &= y_1 + O(h^2) + hf(y_1, t_1) + O(h^2) = y_2 + O(h^2) + O(h^2).\end{aligned}$$

onde usamos o primeiro termo da série de Taylor $hf(y_1 + O(h^2), t_1) = hf(y_1, t_1) + O(h^3)$ na passagem da segunda para terceira linha. Repetindo sucessivamente o

passo anterior, obtemos uma expressão geral para o valor exato $y(t_N)$ em termos do valor aproximado y_N :

$$y(t_N) = y_N + NO(h^2).$$

Como $N = (t_f - t_0)/h$, temos

$$y(t_N) = y_N + \frac{t - t_0}{h} ch^2 = y_N + O(h), \quad (8.10)$$

onde $c_2 = (t - t_0)c$, ou seja, o erro entre o valor exato e o aproximado é de ordem h . Portanto, dizemos que o método de Euler tem ordem de precisão 1 (ou simplesmente ordem 1). O fenômeno que vimos aqui acontece para todos os métodos numéricos explícitos desde que a função f seja analítica, por isso, vale a pena introduzir a definição abaixo:

Definição 8.3.1. Se $y(t_n)$ pode ser aproximado por uma expressão $\mathbf{Y}(f, h, y(t_n), y(t_{n-1}), \dots, y_0)$ com erro da ordem de $p + 1$, ou seja,

$$y(t_{n+1}) = \mathbf{Y}(f, h, y(t_n), y(t_{n-1}), \dots, y_0) + O(h^{p+1}) \quad (8.11)$$

para cada função analítica f , dizemos que o método tem erro de truncamento da ordem de $O(h^{p+1})$ e **ordem de precisão p** .

No caso do método de Euler, vale a expressão (8.9) e, portanto, o método tem erro de truncamento de ordem $O(h^2)$ e ordem de precisão 1. Nos métodos que vamos trabalhar a seguir, ficaremos satisfeitos obtendo o erro de truncamento e usaremos a definição 8.3.1 para concluir que a ordem de precisão é uma unidade menor.

8.3.2 Ordem de precisão do Método de Euler Melhorado

Para obter a do erro de precisão do método de Euler Melhorado vamos calcular o erro de truncamento do método, ou seja, precisamos demonstrar que:

$$y(t + h) = y(t) + \frac{h}{2}f(y(t), t) + \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t)), t + h) + O(h^3) \quad (8.12)$$

De fato, tomando a diferença do termo da esquerda e os termos da direita, temos:

$$\begin{aligned} & y(t + h) - \left(y(t) + \frac{h}{2}f(y(t), t) + \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t)), t + h) \right) \\ &= y(t) + hy'(t) + \frac{h^2}{2}y''(t) + O(h^3) \\ & - \left(y(t) + \frac{h}{2}y'(t) + \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t)), t + h) \right), \end{aligned}$$

onde usamos uma expansão em série de Taylor para $y(t+h)$ e a equação diferencial $y'(t) = f(y(t), t)$. Portanto,

$$\begin{aligned} & y(t+h) - \left(y(t) + \frac{h}{2}f(y(t), t) + \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t))), t+h \right) \\ &= \frac{h}{2}y'(t) + \frac{h^2}{2}y''(t) - \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t))), t+h + O(h^3). \end{aligned}$$

Agora, usamos a série de Taylor de $f(y(t) + hf(t, y(t)), t+h)$ e, torno de (y, t) :

$$\begin{aligned} & y(t+h) - \left(y(t) + \frac{h}{2}f(y(t), t) + \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t))), t+h \right) \\ &= \frac{h}{2}y'(t) + \frac{h^2}{2}y''(t) + O(h^3) \\ &\quad - \frac{h}{2} \left(f(y(t), t) + \frac{\partial f(y(t), t)}{\partial t}h + \frac{\partial f(t, y(t))}{\partial y}hf(t, y(t)) + O(h^2) \right). \end{aligned}$$

Usando a equação diferencial $y'(t) = f(y(t), t)$ obtemos

$$y''(t) = \frac{f(y(t), t)}{\partial t} + \frac{f(y(t), t)}{\partial y}y'(t) = \frac{f(y(t), t)}{\partial t} + \frac{f(y(t), t)}{\partial y}f(y(t), t).$$

Logo,

$$\begin{aligned} & y(t+h) - \left(y(t) + \frac{h}{2}f(y(t), t) + \frac{h}{2}f(y(t) + hf(t, y(t))), t+h \right) \\ &= \frac{h}{2}y'(t) + \frac{h^2}{2}y''(t) + O(h^3) \\ &\quad - \frac{h}{2} \left(f(y(t), t) + hf''(t) + O(h^2) \right) \\ &= \frac{h}{2}y'(t) + \frac{h^2}{2}y''(t) \\ &\quad - \frac{h}{2} (y'(t) + hf''(t)) + O(h^3) = O(h^3) \end{aligned}$$

Portanto, a expressão (8.12) é válida. Logo, a definição (8.3.1) nos faz concluir que o método de Euler Melhorado tem ordem de precisão 2 (ou simplesmente ordem 2).

8.4 Métodos de Runge-Kutta

Os métodos de Runge-Kutta consistem em iterações do tipo:

$$y^{(k+1)} = y^{(k)} + w_1k_1 + \dots + w_nk_n$$

onde

$$\begin{aligned} k_1 &= hf(y^{(k)}, t^{(k)}) \\ k_2 &= hf(y^{(k)} + \alpha_{2,1}k_1, t^{(k)} + \beta_2h) \\ k_3 &= hf(y^{(k)} + \alpha_{3,1}k_1 + \alpha_{3,2}k_2, t^{(k)} + \beta_3h) \\ &\vdots \\ k_n &= hf(y^{(k)} + \alpha_{n,1}k_1 + \alpha_{n,2}k_2 + \dots + \alpha_{n,n-1}k_{n-1}, t^{(k)} + \beta_nh) \end{aligned}$$

Os coeficientes são escolhidos de forma que a expansão em Taylor de $y^{(k+1)}$ e $y^{(k)} + w_1k_1 + \dots + w_nk_n$ coincidam até ordem $n + 1$.

Exemplo 8.4.1. O método de Euler melhorado é um exemplo de Runge-Kutta de segunda ordem

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \frac{k_1 + k_2}{2}$$

onde $k_1 = hf(y^{(n)}, t^{(n)})$ e $k_2 = hf(y^{(n)} + k_1, t^{(n)} + h)$

8.4.1 Métodos de Runge-Kutta - Quarta ordem

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \frac{k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4}{6}$$

onde

$$\begin{aligned} k_1 &= hf(y^{(n)}, t^{(n)}) \\ k_2 &= hf(y^{(n)} + k_1/2, t^{(n)} + h/2) \\ k_3 &= hf(y^{(n)} + k_2/2, t^{(n)} + h/2) \\ k_4 &= hf(y^{(n)} + k_3, t^{(n)} + h) \end{aligned}$$

Este método tem ordem de precisão 4. Uma discussão heurística usando método de Simpson pode ajudar a compreender os estranhos coeficientes:

$$\begin{aligned} y(t^{(n+1)}) - y(t^{(n)}) &= \int_{t^{(n)}}^{t^{(n+1)}} f(y(s), s) ds \\ &\approx \frac{h}{6} \left[f(y(t^{(n)}), t^{(n)}) + 4f(y(t^{(n)} + h/2), t^{(n)} + h/2) \right. \\ &\quad \left. + f(y(t^{(n)} + h), t^{(n)} + h) \right] \\ &\approx \frac{k_1 + 4(\frac{k_2+k_3}{2}) + k_4}{6} \end{aligned}$$

onde k_1 e k_4 representam as inclinações nos extremos e k_2 e k_3 são duas aproximações diferentes para a inclinação no meio do intervalo.

8.5 Métodos de passo múltiplo - Adams-Bashforth

O método de Adams-Bashforth consiste de um esquema recursivo do tipo:

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \sum_{j=0}^k w_j f(y^{(n-j)}, t^{(n-j)})$$

Exemplo 8.5.1. Adams-Bashforth de segunda ordem

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \frac{h}{2} [3f(y^{(n)}, t^{(n)}) - f(y^{(n-1)}, t^{(n-1)})]$$

Exemplo 8.5.2. Adams-Bashforth de terceira ordem

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \frac{h}{12} [23f(y^{(n)}, t^{(n)}) - 16f(y^{(n-1)}, t^{(n-1)}) + 5f(y^{(n-2)}, t^{(n-2)})]$$

Exemplo 8.5.3. Adams-Bashforth de quarta ordem

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \frac{h}{24} [55f(y^{(n)}, t^{(n)}) - 59f(y^{(n-1)}, t^{(n-1)}) + 37f(y^{(n-2)}, t^{(n-2)}) - 9f(y^{(n-3)}, t^{(n-3)})]$$

Os métodos de passo múltiplo evitam os múltiplos estágios do métodos de Runge-Kutta, mas exigem ser "iniciados" com suas condições iniciais.

8.6 Métodos de passo múltiplo - Adams-Moulton

O método de Adams-Moulton consiste de um esquema recursivo do tipo:

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \sum_{j=-1}^k w_j f(y^{(n-j)}, t^{(n-j)})$$

Exemplo 8.6.1. Adams-Moulton de quarta ordem

$$y^{(n+1)} = y^{(n)} + \frac{h}{24} [9f(y^{(n+1)}, t^{(n+1)}) + 19f(y^{(n)}, t^{(n)}) - 5f(y^{(n-1)}, t^{(n-1)}) + f(y^{(n-2)}, t^{(n-2)})]$$

O método de Adams-Moulton é implícito, ou seja, exige que a cada passo, uma equação em $y^{(n+1)}$ seja resolvida.

8.7 Estabilidade

Consideremos o seguinte problema de teste:

$$\begin{cases} y' &= -\alpha y \\ y(0) &= 1 \end{cases}$$

cujas solução exata é dada por $y(t) = e^{-\alpha t}$.

Considere agora o método de Euler aplicado a este problema com passo h :

$$\begin{cases} y^{(k+1)} &= y^{(k)} - \alpha h y^{(k)} \\ y^{(1)} &= 1 \end{cases}$$

A solução exata do esquema de Euler é dada por

$$y^{(k+1)} = (1 - \alpha h)^k$$

e, portanto,

$$\tilde{y}(t) = y^{(k+1)} = (1 - \alpha h)^{t/h}$$

Fixamos um $\alpha > 0$, de forma que $y(t) \rightarrow 0$. Mas observamos que $\tilde{y}(t) \rightarrow 0$ somente quando $|1 - \alpha h| < 1$ e solução positivas somente quando $\alpha h < 1$.

Conclusão: Se o passo h for muito grande, o método pode se tornar instável, produzindo solução espúrias.

Exercícios

E 8.7.1. Resolva o problema 1 pelos diversos métodos e verifique heurística-mente a estabilidade para diversos valores de h .

Exercícios finais

E 8.7.2. Considere o seguinte modelo para o crescimento de uma colônia de bactérias:

$$\frac{dy}{dt} = \alpha y(A - y)$$

onde y indica a densidade de bactérias em unidades arbitrárias na colônia e α e A são constantes positivas. Pergunta-se:

- a) Qual a solução quando a condição inicial $y(0)$ é igual a 0 ou A ?
- b) O que acontece quando a condição inicial $y(0)$ é um número entre 0 e A ?
- c) O que acontece quando a condição inicial $y(0)$ é um número negativo?
- d) O que acontece quando a condição inicial $y(0)$ é um número positivo maior que A ?
- e) Se $A = 10$ e $\alpha = 1$ e $y(0) = 1$, use métodos numéricos para obter tempo necessário para que a população dobre?
- f) Se $A = 10$ e $\alpha = 1$ e $y(0) = 4$, use métodos numéricos para obter tempo necessário para que a população dobre?

E 8.7.3. Considere o seguinte modelo para a evolução da velocidade de um objeto em queda (unidades no SI):

$$v' = g - \alpha v^2$$

Sabendo que $g = 9,8$ e $\alpha = 10^{-2}$ e $v(0) = 0$. Pede-se a velocidade ao tocar o solo, sabendo que a altura inicial era 100.

E 8.7.4. Considere o seguinte modelo para o oscilador não-linear de Van der Pol:

$$y''(t) - \alpha(A - y(t)^2)y'(t) + w_0^2 y(t) = 0$$

onde A , α e w_0 são constantes positivas.

- Encontre a frequência e a amplitude de oscilações quando $w_0 = 1$, $\alpha = .1$ e $A = 10$. (Teste diversas condições iniciais)
- Estude a dependência da frequência e da amplitude com os parâmetros A , α e w_0 . (Teste diversas condições iniciais)
- Que diferenças existem entre esse oscilador não-linear e o oscilador linear?

E 8.7.5. Considere o seguinte modelo para um oscilador não-linear:

$$\begin{aligned} y''(t) - \alpha(A - z(t))y'(t) + w_0^2 y(t) &= 0 \\ Cz'(t) + z(t) &= y(t)^2 \end{aligned}$$

onde A , α , w_0 e C são constantes positivas.

- Encontre a frequência e a amplitude de oscilações quando $w_0 = 1$, $\alpha = .1$, $A = 10$ e $C = 10$. (Teste diversas condições iniciais)
- Estude a dependência da frequência e da amplitude com os parâmetros A , α , w_0 e C . (Teste diversas condições iniciais)

E 8.7.6. Considere o seguinte modelo para o controle de temperatura em um processo químico:

$$\begin{aligned} CT'(t) + T(t) &= \kappa P(t) + T_{ext} \\ P'(t) &= \alpha(T_{set} - T(t)) \end{aligned}$$

onde C , α e κ são constantes positivas e $P(t)$ indica o potência do aquecedor. Sabendo que T_{set} é a temperatura desejada, interprete o funcionamento desse sistema de controle.

- Calcule a solução quando a temperatura externa $T_{ext} = 0$, $T_{set} = 1000$, $C = 10$, $\kappa = .1$ e $\alpha = .1$. Considere condições iniciais nulas.
- Quanto tempo demora o sistema para atingir a temperatura 900K?
- Refaça os dois primeiros itens com $\alpha = 0.2$ e $\alpha = 1$
- Faça testes para verificar a influência de T_{ext} , α e κ na temperatura final.

E 8.7.7. Considere a equação do pêndulo dada por:

$$\frac{d^2\theta(t)}{dt^2} + \frac{g}{l} \sin(\theta(t)) = 0$$

onde g é o módulo da aceleração da gravidade e l é o comprimento da haste.

- Mostre analiticamente que a energia total do sistema dada por

$$\frac{1}{2} \left(\frac{d\theta(t)}{dt} \right)^2 - \frac{g}{l} \cos(\theta(t))$$

é mantida constante.

- Resolva numericamente esta equação para $g = 9,8m/s^2$ e $l = 1m$ e as seguintes condições iniciais:

$$\theta(0) = 0.5 \text{ e } \theta'(0) = 0.$$

$$\theta(0) = 1.0 \text{ e } \theta'(0) = 0.$$

$$\theta(0) = 1.5 \text{ e } \theta'(0) = 0.$$

$$\theta(0) = 2.0 \text{ e } \theta'(0) = 0.$$

$$\theta(0) = 2.5 \text{ e } \theta'(0) = 0.$$

$$\theta(0) = 3.0 \text{ e } \theta'(0) = 0.$$

Em todos os casos, verifique se o método numérico reproduz a lei de conservação de energia e calcule período e amplitude.

E 8.7.8. Considere o modelo simplificado de FitzHugh-Nagumo para o potencial elétrico sobre a membrana de um neurônio:

$$\begin{aligned}\frac{dV}{dt} &= V - V^3/3 - W + I \\ \frac{dW}{dt} &= 0.08(V + 0.7 - 0.8W)\end{aligned}$$

onde I é a corrente de excitação.

- Encontre o único estado estacionário (V_0, W_0) com $I = 0$.
- Resolva numericamente o sistema com condições iniciais dadas por (V_0, W_0) e

$$I = 0$$

$$I = 0.2$$

$$I = 0.4$$

$$I = 0.8$$

$$I = e^{-t/200}$$

E 8.7.9. Considere o problema de valor inicial dado por

$$\begin{aligned}\frac{du(t)}{dt} &= -u(t) + e^{-t} \\ u(0) &= 0\end{aligned}$$

Resolva analiticamente este problema usando as técnicas elementares de equações diferenciais ordinárias. A seguir encontre aproximações numéricas usando os métodos de Euler, Euler modificado, Runge-Kutta Clássico e Adams-Bashforth de ordem 4 conforme pedido nos itens.

- a) Construa uma tabela apresentando valores com 7 algarismos significativos para comparar a solução analítica com as aproximações numéricas produzidas pelos métodos sugeridos. Construa também uma tabela para o erro absoluto obtido por cada método numérico em relação à solução analítica. Nesta última tabela, expresse o erro com 2 algarismos significativos em formato científico. Dica: `format('e',8)` para a segunda tabela.

	0.5	1.0	1.5	2.0	2.5
Analítico					
Euler					
Euler modificado					
Runge-Kutta Clássico					
Adams-Bashforth ordem 4					

	0.5	1.0	1.5	2.0	2.5
Euler					
Euler modificado					
Runge-Kutta Clássico					
Adams-Bashforth ordem 4					

- b) Calcule o valor produzido por cada um desses métodos para $u(1)$ com passo $h = 0.1$, $h = 0.05$, $h = 0.01$, $h = 0.005$ e $h = 0.001$. Complete a tabela com os valores para o erro absoluto encontrado.

	0.1	0.05	0.01	0.005	0.001
Euler					
Euler modificado					
Runge-Kutta Clássico					
Adams-Bashforth ordem 4					

Apêndice A

Rápida Introdução ao Scilab

A.1 Sobre o Scilab

Scilab é uma linguagem de programação associada com uma rica coleção de algoritmos numéricos que cobrem muitos aspectos de problemas de computação científica. Do ponto de vista de *software*, Scilab é uma linguagem interpretada. A linguagem Scilab permite a compilação dinâmica e linkagem com outras linguagens como Fortran e C. Do ponto de vista de licença, Scilab é um software gratuito no sentido que o usuário não paga por ele. Além disso, Scilab é um software de código aberto disponível sobre a licença Cecill [1]. Scilab está disponível para Linux, Mac Os e Windows. Ajuda *online* está disponível em português e muitas outras línguas. Do ponto de vista científico, Scilab começou focado em soluções computacionais para problemas de álgebra linear, mas, rapidamente, o número de aplicações se estendeu para muitas áreas da computação científica.

As informações deste apêndice foram adaptadas do tutorial “Introduction to Scilab” [2], veja-o para maiores informações. Além disso, recomendamos visitar o site oficial do Scilab:

`www.scilab.org`

O manual oficial do Scilab em português pode ser obtido em:

`http://help.scilab.org/docs/5.5.2/pt_BR/index.html`

A.1.1 Instalação e Execução

O Scilab pode ser executado normalmente nos sistemas operacionais Linux, Mac Os e Windows. Muitas distribuições de Linux (Linux Mint, Ubuntu, etc.) têm o Scilab no seu sistema de pacotes (incluindo binário e documentação em várias línguas). Alternativamente, no site de internet oficial do Scilab pode-se

obter mais versões de binários e documentação para instalação em sistemas Linux. Para a instalação em sistemas Mac Os e Windows, visite sítio de internet oficial do Scilab.

A.1.2 Usando o Scilab

O uso do Scilab pode ser feito de três formas básicas:

- usando o **console** de modo iterativo;
- usando a função **exec** para executar um código Scilab digitado em um arquivo externo;
- usando processamento *bash*.

Exemplo A.1.1. Considere o seguinte pseudocódigo:

```
s = "Olá Mundo!". (Sem imprimir na tela o resultado.)  
saída(s). (Imprime na tela.)
```

Implemente este pseudocódigo no Scilab: a) usando somente o console do Scilab; b) usando o editor do Scilab e executando o código com a função **exec**; c) usando processamento *bash*.

Solução. Seguem as soluções de cada item:

a) No console temos:

```
-->s = "Olá Mundo!";  
-->disp(s)
```

b) Para abrir o editor do Scilab pode-se digitar no **prompt**:

```
-->editor()
```

ou, alternativamente:

```
-->scinotes
```

Então, digita-se no editor o código:

```
s = "Olá Mundo!"  
disp(s)
```

salva-se em um arquivo de sua preferência (por exemplo, `~/foo.sce`) e executa-se o código clicando no botão “*play*” disponível na barra de botões do Scinotes.

- c) Para executar o código em processamento *bash*, digita-se em um editor o código:

```
s = "Olá Mundo!"
disp(s)
```

salva-se em um arquivo de sua preferência (por exemplo, `~/foo.sce`) e executa-se em um console do sistema usando a linha de comando:

```
$ scilab -nw -f ~/foo.sce
```

Digite, então, `quit` para voltar ao prompt do sistema.



A.2 Elementos da linguagem

Scilab é uma linguagem interpretada em que todas as variáveis são matrizes. Uma variável é criada quando um valor é atribuído a ela. Por exemplo:

```
-->x=1
x  =
    1.
-->y = x * 2
y  =
    2.
```

a variável `x` recebe o valor **double** 1 e, logo após, na segunda linha de comando, a variável `y` recebe o valor **double** 2. Observamos que o símbolo `=` significa o operador de atribuição não o de igualdade. O operador lógico de igualdade no Scilab é `==`.

Comentários e continuação de linha de comando são usados como no seguinte exemplo:

```
-->//Isto é um comentário
-->x = 1 ..
-->+ 2
x  =
    3.
```

A.2.1 Operações matemáticas elementares

No Scilab, os operadores matemáticos elementares são os seguintes:

- + adição
- subtração
- * multiplicação
- / divisão
- ^ potenciação (igual a **)
- ' transposto conjugado

A.2.2 Funções e constantes elementares

Várias funções e constantes elementares já estão pré-definidas no Scilab. Por exemplo:

```
-->cos(%pi) //cosseno de pi
ans =
- 1.

-->exp(1) == %e //número de Euler
ans =
T

-->log(1) //logarítmo natual de 1
ans =
0.
```

Para mais informações sobre quais as funções e constantes pré-definidas no Scilab, consulte o manual, seções “Funções elementares” e o carácter especial “%”.

A.2.3 Operadores lógicos

No Scilab, o valor lógico verdadeiro é escrito como %T e o valor lógico falso como %F. Temos os seguintes operadores lógicos disponíveis:

- & e lógico
- | ou lógico
- ~ negação
- == igualdade
- ~= diferente
- < menor que
- > maior que

`<=` menor ou igual que
`>=` maior ou igual que

Exemplo A.2.1. Se $x = 2$, então x é maior ou igual a 1 e menor que 3?

Solução. No Scilab, temos:

```
-->x=2;

-->(x >= 1) & (x < 3)
ans  =

T
```

◇

A.3 Matrizes

No Scilab, matriz é o tipo básico de dados, a qual é definida por seu número de linhas, colunas e tipo de dado (real, inteiro, lógico, etc.). Uma matriz $A = [a_{i,j}]_{i,j=1}^{m,n}$ no Scilab é definida usando-se a seguinte sintaxe:

$A = [\text{a11} , \text{a12} , \dots , \text{a1n} ; \dots ; \text{am1} , \text{am2} , \dots , \text{amn}]$

Exemplo A.3.1. Defina a matriz:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{bmatrix}$$

Solução. No Scilab, digitamos:

```
-->A = [1 , 2 , 3 ; 4 , 5 , 6]
A  =

1.    2.    3.
4.    5.    6.
```

◇

A seguinte lista contém uma série de funções que geram matrizes particulares:

`eye` matriz identidade
`linspace` vetor de elementos linearmente espaçados
`ones` matriz cheia de uns
`zeros` matriz nula

A.3.1 O operador “:”

O operador “:” cria um vetor linha de elementos. A sintaxe:

```
v = i:s:j
```

cria um vetor linha:

$$v = [i, i + s, i + 2s, \dots, i + ns]$$

onde n é o maior inteiro tal que $i + ns < j$.

Exemplo A.3.2. Veja as seguintes linhas de comando:

```
-->v = 10:-2:3
v =
```

```
10.    8.    6.    4.
```

```
-->u = 2:6
```

```
u =
2.    3.    4.    5.    6.
```

A.3.2 Obtendo dados de uma matriz

A função `size` retorna o tamanho de uma matriz, por exemplo:

```
-->A = ones(3,2)
A =
```

```
1.    1.
1.    1.
1.    1.
```

```
-->[nl, nc] = size(A)
```

```
nc =
```

```
2.
```

```
nl =
```

```
3.
```

informando que a matriz **A** tem três linhas e duas colunas.

Existem vários métodos para se acessar os elementos de uma matriz dada **A**:

- a matriz inteira acessa-se com a sintaxe:

A

- o elemento da i -ésima linha e j -ésima coluna acessa-se usando a sintaxe:

$A(i,j)$

- o bloco formado pelas linhas i_1, i_2 e pelas colunas j_1, j_2 obtém-se usando a sintaxe:

$A(i1:i2, j1:j2)$

Exemplo A.3.3. Veja as seguintes linhas de comando:

```
-->A = rand(3,4) //gera uma matriz randômica
A =

    0.2113249    0.3303271    0.8497452    0.0683740
    0.7560439    0.6653811    0.6857310    0.5608486
    0.0002211    0.6283918    0.8782165    0.6623569

-->A //mostra toda a matriz A
ans =

    0.2113249    0.3303271    0.8497452    0.0683740
    0.7560439    0.6653811    0.6857310    0.5608486
    0.0002211    0.6283918    0.8782165    0.6623569

-->A(2,3) //acessa o elemento a23
ans =

    0.6857310

-->A(2:3,2:4) //acessa um bloco de A
ans =

    0.6653811    0.6857310    0.5608486
    0.6283918    0.8782165    0.6623569
```

Definida uma matriz A no Scilab, as seguintes sintaxes são bastante úteis:

$A(:, :)$ toda a matriz

$A(i:j,k)$ os elementos das linhas i até j (inclusive) da k -ésima coluna

$A(i,j:k)$ os elementos da i -ésima linha das colunas j até k (inclusive)
 $A(i,:)$ a i -ésima linha da matriz
 $A(:,j)$ a j -ésima coluna da matriz
 $A(i,\$)$ o elemento da i -ésima linha e da última coluna
 $A(\$,j)$ o elemento da última linha e da j -ésima coluna

Exemplo A.3.4. Veja as seguintes linhas de comando:

```
-->B = rand(4,4)
B =

    0.2113249    0.6653811    0.8782165    0.7263507
    0.7560439    0.6283918    0.0683740    0.1985144
    0.0002211    0.8497452    0.5608486    0.5442573
    0.3303271    0.6857310    0.6623569    0.2320748

-->aux = B(:,2); B(:,2) = B(:,3); B(:,3) = aux
B =

    0.2113249    0.8782165    0.6653811    0.7263507
    0.7560439    0.0683740    0.6283918    0.1985144
    0.0002211    0.5608486    0.8497452    0.5442573
    0.3303271    0.6623569    0.6857310    0.2320748
```

A.3.3 Operações matriciais e elemento-a-elemento

As operações matriciais elementares seguem a mesma sintaxe que as operações elementares de números. Agora, no Scilab, também podemos fazer operações elemento-a-elemento colocando um ponto “.” antes da operação desejada.

Aqui, temos as sintaxes análogas entre operações matriciais e operações elemento-a-elemento:

+	adição	.	adição elemento-a-elemento
-	subtração	.	subtração elemento-a-elemento
*	multiplicação	.	multiplicação elemento-a-elemento
		./	divisão elemento-a-elemento
^	potenciação	.	potenciação elemento-a-elemento
'	transposta conjugada	.	transposta (não conjugada)

Exemplo A.3.5. Veja as seguintes linhas de comando:

```
-->A = ones (2 ,2)
A =
```



```

1.      1.
1.      1.

-->B = 2 * ones (2 ,2)
B =

2.      2.
2.      2.

-->A * B
ans =

4.      4.
4.      4.

-->A .* B
ans =

2.      2.
2.      2.

```

A.4 Estruturas de ramificação e repetição

O Scilab contém estruturas de repetição e ramificação padrões de linguagens estruturadas.

A.4.1 A instrução de ramificação “if”

A instrução “if” permite executar um pedaço do código somente se uma dada condição for satisfeita.

Exemplo A.4.1. Veja o seguinte código Scilab:

```

i = 2
if ( i == 1 ) then
    disp ( " Hello ! " )
elseif ( i == 2 ) then
    disp ( " Goodbye ! " )
elseif ( i == 3 ) then
    disp ( " Tchau ! " )

```

```
else
    disp ( " Au Revoir ! " )
end
```

Qual é a saída apresentada no console do Scilab? Porquê?

A.4.2 A instrução de repetição “for”

A instrução **for** permite que um pedaço de código seja executado repetidamente.

Exemplo A.4.2. Veja o seguinte código:

```
for i = 1:5
    disp(i)
end
```

O que é mostrado no console do Scilab?

Exemplo A.4.3. Veja o seguinte código:

```
for j = 1:2:8
    disp(j)
end
```

O que é mostrado no console do Scilab?

Exemplo A.4.4. Veja o seguinte código:

```
for k = 10:-3:1
    disp(k)
end
```

O que é mostrado no console do Scilab?

Exemplo A.4.5. Veja o seguinte código:

```
for i = 1:3
    for j = 1:3
        disp([i,j])
    end
end
```

O que é mostrado no console do Scilab?

A.4.3 A instrução de repetição “while”

A instrução `while` permite que um pedaço de código seja executado repetidamente até que uma dada condição seja satisfeita.

Exemplo A.4.6. Veja o seguinte código Scilab:

```
s = 0
i = 1
while ( i <= 10 )
    s = s + i
    i = i + 1
end
```

Qual é o valor de `s` ao final da execução? Porquê?

A.5 Funções

Além das muitas funções já pré-definidas no Scilab, o usuário podemos definir nossas próprias funções. Para tanto, existem duas instruções no Scilab:

- `deff`
- `function`

A instrução `deff` é apropriada para definirmos funções com poucas computações. Quando a função exige um grande quantidade de código para ser definida, a melhor opção é usar a instrução `function`. Veja os seguintes exemplos:

Exemplo A.5.1. O seguinte código:

```
-->deff('y = f(x)', 'y = x + sin(x)')
```

define, no Scilab, a função $f(x) = x + \sin x$.

Observe que $f(\pi) = \pi$. Confirme isso computando:

```
-->f(%pi)
```

no Scilab.

Alternativamente, definimos a mesma função com o código:

```
function [y] = f(x)
    y = x + sin(x)
endfunction
```

Verifique!

Exemplo A.5.2. O seguinte código Scilab:

```
function [z] = h(x,y)
    if (x < y) then
        z = y - x
    else
        z = x - y
    end
endfunction
```

define a função:

$$h(x,y) = \begin{cases} y - x & , x < y \\ x - y & , x \geq y \end{cases}$$

Exemplo A.5.3. O seguinte código:

```
function [y] = J(x)
    y(1,1) = 2*x(1)
    y(1,2) = 2*x(2)

    y(2,1) = -x(2)*sin(x(1)*x(2))
    y(2,2) = -x(1)*sin(x(1)*x(2))
endfunction
```

define a matriz jacobiana $J(x_1, x_2) := \frac{\partial(f_1, f_2)}{\partial(x_1, x_2)}$ da função:

$$\mathbf{f}(x_1, x_2) = (x_1^2 + x_2^2, \cos(x_1 x_2)).$$

A.6 Gráficos

Para criar um esboço do gráfico de uma função de uma variável real $y = f(x)$, podemos usar a função `plot`. Esta função faz uma representação gráfica de pontos (x_i, y_i) fornecidos. O Scilab oferece uma série de opções para esta função de forma que o usuário pode ajustar várias questões de visualização. Consulte sobre a função `plot` no manual do Scilab.

Exemplo A.6.1. Veja as seguintes linhas de código:

```
-->deff('y = f(x)', 'y = x .^ 3 + 1')
-->x = linspace(-2, 2, 100);
-->plot(x, f(x)); xgrid
```

Resposta dos Exercícios

Recomendamos ao leitor o uso criterioso das respostas aqui apresentadas. Devido a ainda muito constante atualização do livro, as respostas podem conter imprecisões e erros.

E 2.1.1. a) 4; b) 9; c) b^2 ; d) 7; e) 170; f) 7,125; g) 3,28

E 2.1.5. $(101,1)_2$

E 2.1.6. $(11,1C)_{16}$

E 2.1.7. 50; 18

E 2.1.8. 10,5; $(1010,1)_2$

E 2.3.2. a) 1,7889; b) 1788,9; c) 0,0017889; d) 0,0045966; e) $2,1755 \times 10^{-10}$; f) $2,1755 \times 10^{10}$

E 2.3.6. a) $\delta_{\text{abs}} = 3,46 \times 10^{-7}$, $\delta_{\text{rel}} = 1,10 \times 10^{-7}$; b) $\delta_{\text{abs}} = 1,43 \times 10^{-4}$, $\delta_{\text{rel}} = 1,00 \times 10^{-3}$

E 2.6.1. 2%

E 2.6.2. 3,2% pela aproximação ou 3,4% pelo segundo método ($0,96758 \leq I \leq 1,0342$).

E 2.7.1. Quando μ é pequeno, $e^{1/\mu}$ é um número grande. A primeira expressão produz um "overflow" (número maior que o máximo representável) quando μ é pequeno. A segunda expressão, no entanto, reproduz o limite 1 quando $\mu \rightarrow 0+$.

E 2.7.2. a) $\frac{1}{2} + \frac{x^2}{4!} + O(x^4)$; b) $x/2 + O(x^2)$; c) $5 \cdot 10^{-4}x + O(x^2)$; d) $\frac{\sqrt{2}}{4}y + O(y^2) = \frac{\sqrt{2}}{4}x + O(x^2)$

E 2.7.5. $4,12451228 \times 10^{-16}$ J; 0,002%; $0,26654956 \times 10^{-14}$ J; 0,002%; $4,98497440 \times 10^{-13}$ J; 0,057%; $1,74927914 \times 10^{-12}$ J; 0,522%.

E 2.7.6. Em ambos casos, temos a seguinte estrutura:

$$\begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} \\ S_{21} & S_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} [A] \\ [B] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}$$

De forma que

$$\begin{bmatrix} [A] \\ [B] \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} S_{11} & S_{12} \\ S_{21} & S_{22} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \begin{bmatrix} S_{22} & -S_{12} \\ -S_{21} & S_{11} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix}$$

Portanto

$$\begin{aligned}[A] &= \frac{S_{22}v_1 - S_{12}v_2}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ [B] &= \frac{-S_{21}v_1 + S_{11}v_2}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}}\end{aligned}$$

Usando derivação logarítmica, temos

$$\begin{aligned}\frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{11}} &= -\frac{S_{22}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{12}} &= -\frac{v_2}{S_{22}v_1 - S_{12}v_2} + \frac{S_{21}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} = -\frac{[A]}{[B]} \cdot \frac{S_{22}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{21}} &= \frac{S_{12}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{22}} &= \frac{v_1}{S_{22}v_1 - S_{12}v_2} - \frac{S_{11}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} = \frac{[A]}{[B]} \cdot \frac{S_{12}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}}\end{aligned}$$

e

$$\begin{aligned}\frac{1}{[B]} \frac{\partial [B]}{\partial S_{11}} &= \frac{v_2}{-S_{21}v_1 + S_{11}v_2} - \frac{S_{22}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} = \frac{[B]}{[A]} \frac{S_{21}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ \frac{1}{[B]} \frac{\partial [B]}{\partial S_{12}} &= \frac{S_{21}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ \frac{1}{[B]} \frac{\partial [B]}{\partial S_{21}} &= -\frac{v_1}{-S_{21}v_1 + S_{11}v_2} + \frac{S_{21}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} = -\frac{[B]}{[A]} \frac{S_{11}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}} \\ \frac{1}{[B]} \frac{\partial [B]}{\partial S_{22}} &= -\frac{S_{11}}{S_{11}S_{22} - S_{12}S_{21}}\end{aligned}$$

E o erro associado às medidas pode ser aproximado por

$$\begin{aligned}\frac{1}{[A]} \delta_{[A]} &= \left| \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{11}} \right| \delta_{S_{11}} + \left| \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{12}} \right| \delta_{S_{12}} + \left| \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{21}} \right| \delta_{S_{21}} + \left| \frac{1}{[A]} \frac{\partial [A]}{\partial S_{22}} \right| \delta_{S_{22}} \\ &= \frac{1}{|\det S|} \left[S_{22} \delta_{S_{11}} + \frac{[A]}{[B]} S_{22} \delta_{S_{12}} + S_{12} \delta_{S_{21}} + \frac{[A]}{[B]} S_{12} \delta_{S_{22}} \right]\end{aligned}$$

Analogamente, temos:

$$\frac{1}{[B]} \delta_{[B]} = \frac{1}{|\det S|} \left[\frac{[B]}{[A]} S_{21} \delta_{S_{11}} + S_{21} \delta_{S_{11}} + \frac{[B]}{[A]} S_{11} \delta_{S_{21}} + S_{11} \delta_{S_{22}} \right]$$

onde não se indicou $|S_{ij}|$ nem $[[.]]$ pois são todos positivos.

Fazemos agora a aplicação numérica:

Caso do par 1-2:

$$\det S = \begin{vmatrix} 270 & 30 \\ 140 & 20 \end{vmatrix} = 1200$$

$$\begin{aligned}\frac{1}{[A]} \delta_{[A]} &= \frac{1}{1200} [20 \times 270 \times 2\% + 20 \times 30 \times 2\% + 30 \times 140 \times 2\% + 30 \times 20 \times 2\%] \\ &= \frac{216}{1200} = 0.18 = 18\% \\ \frac{1}{[B]} \delta_{[B]} &= \frac{1}{1200} [140 \times 270 \times 2\% + 140 \times 30 \times 2\% + 270 \times 140 \times 2\% + 270 \times 20 \times 2\%] \\ &= \frac{426}{1200} = 0.355 = 35.5\%\end{aligned}$$

Caso do par 1-3:

$$\det S = \begin{vmatrix} 270 & 30 \\ 15 & 200 \end{vmatrix} = 53550$$

$$\begin{aligned}
\frac{1}{[A]} \delta_{[A]} &= \frac{1}{53550} [200 \times 270 \times 2\% + 200 \times 30 \times 2\% + 30 \times 15 \times 10\% + 30 \times 200 \times 10\%] \\
&= \frac{1804,6}{52550} \approx 0.0337 = 3.37\% \\
\frac{1}{[B]} \delta_{[B]} &= \frac{1}{53550} [15 \times 270 \times 2\% + 15 \times 30 \times 2\% + 270 \times 15 \times 10\% + 270 \times 200 \times 10\%] \\
&= \frac{5895}{53550} \approx 0.11 = 11\%
\end{aligned}$$

Conclusão, apesar de o sensor 3 apresentar uma incerteza cinco vezes maior na sensibilidade, a escolha do sensor 3 para fazer par ao sensor 1 parece mais adequada.

E 3.1.1. Observamos que a equação é equivalente a $\cos(x) - x = 0$. Tomando, então, $f(x) = \cos(x) - x$, temos que $f(x)$ é contínua em $[0, \pi/2]$, $f(0) = 1$ e $f(\pi/2) = -\pi/2 < 0$. Logo, do teorema de Bolzano 3.1.1, concluímos que a equação dada tem pelo menos uma solução no intervalo $(0, \pi/2)$.

E 3.1.2. No Exercício 3.1.1, mostramos que a função $f(x) = \cos(x) - x$ tem um zero no intervalo $[0, \pi/2]$. Agora, observamos que $f'(x) = -\sin(x) - 1$. Como $0 < \sin x < 1$ para todo $x \in (0, \pi/2)$, temos que $f'(x) < 0$ em $(0, \pi/2)$, i.e. $f(x)$ é monotonicamente decrescente neste intervalo. Logo, da Proposição 3.1.1, temos que existe um único zero da função neste intervalo.

E 3.1.4. Escolhendo o intervalo $[a, b] = [-1,841 - 10^{-3}, -1,841 + 10^{-3}]$, temos $f(a) \approx 5 \times 10^{-4} > 0$ e $f(b) \approx -1,2 \times 10^{-3} < 0$, i.e. $f(a) \cdot f(b) < 0$. Então, o teorema de Bolzano nos garante que o zero exato x^* de $f(x)$ está no intervalo (a, b) . Logo, da escolha feita, $|-1,841 - x^*| < 10^{-3}$.

E 3.1.5. Basta aplicar as ideias da solução do Exercício 3.1.4.

E 3.2.1. 1,390054; 1,8913954; 2,4895673; 3,1641544; 3,8965468

E 3.2.2. A primeira raiz se encontra no intervalo $(0,4, 0,5)$. A segunda raiz no intervalo $(1,7, 1,8)$. A terceira raiz se encontra no intervalo $(2,5, 2,6)$.

E 3.2.4. $k\theta = \frac{LP}{2} \cos(\theta)$ com $\theta \in (0, \pi/2)$; 1,030.

E 3.2.5. $k \approx 0,161228$

E 3.2.6. 19; 23; 26; 0,567143; 1,745528; 3,385630

E 3.2.8. a) 0,623; b) 0,559; c) 0,500; d) 0,300; e) -0,3; f) -30; g) -30

E 3.2.9. a) 0,0294; b) $2.44e - 3$; c) $2.50e - 4$; d) $1.09 \cdot 10^{-7}$; e) -10^{-12} ; f) -10^{-12} ; g) -10^{-12}

E 3.3.1. 0,7391

E 3.3.7. $x > a$ com $a \approx 0,4193648$.

E 3.3.10. 0.0431266

E 3.4.1.

a) Primeiramente, deve-se observar que a função $\operatorname{tg}(x)$ não está definida quando x é um múltiplo ímpar de $\frac{\pi}{2}$, pelo que devemos cuidado nas singularidades. Traçamos o gráfico da função $f(x) = \operatorname{tg}(x) - 2x^2$ no Scilab usando os seguintes comandos:

```
-->deff('y=f(x)', 'y=tan(x)-2*x^2')
-->plot([0:.01:1.3], f)
```

Observamos facilmente uma raiz no intervalo $(0,5, 0,6)$ e outra no intervalo $(1,2, 1,3)$. Como a função $f(x)$ é contínua fora dos pontos de singularidade da tangente, é fácil verificar que existe pelo menos uma solução nos intervalos dados pelo teorema de Bolzano 3.1.1:

$$\begin{aligned} f(0,5) &\approx 0,046302 > 0 \\ f(0,6) &\approx -0,035863 < 0 \\ f(1,2) &\approx -0,30784e - 1 < 0 \\ f(1,3) &\approx 0,22210e - 1 > 0 \end{aligned}$$

Para provar a unicidade da solução em cada intervalo, precisamos mostrar que a função é monótona, ou seja, a derivada não muda de sinal em cada intervalo:

$$\begin{aligned} f'(x) = \sec^2(x) - 4x &= \frac{1}{\cos^2(x)} - 4x \leq \frac{1}{\cos^2(0,6)} - 4 * 0,5 < 0, \quad x \in [0,5, 0,6] \\ f'(x) = \sec^2(x) - 4x &= \frac{1}{\cos^2(x)} - 4x \geq \frac{1}{\cos^2(1,2)} - 4 * 1,3 > 0, \quad x \in [1,2, 1,3] \end{aligned}$$

- b) Já isolamos as raízes em intervalos de comprimento 10^{-1} e a precisão requerida exige que as isolemos em intervalos de comprimento 2×10^{-8} . Como cada passo da bisseção, confina a raiz em um intervalo com comprimento igual à metade do comprimento do intervalo anterior, temos a seguinte condição para o número de passos N_p :

$$\frac{10^{-1}}{2^{N_p}} \leq 2 \times 10^{-8}$$

isso é equivalente a

$$N_p \geq \log_2 \frac{10^{-1}}{2 \times 10^{-8}} = \log_2 \frac{10^7}{2} = 7 \log_2 10 - 1 = \frac{7}{\log_1 02} - 1 \approx 22,22$$

Como N_p é inteiro, o menor N_p que satisfaz a condição é 23.

As raízes obtidas são 0.55970415 e 1.2703426.

- c) Para recalculas as raízes pelo método de Newton, basta executar a interação

$$x^{(n+1)} = x^{(n)} - \frac{f(x^{(n)})}{f'(x^{(n)})}$$

Em relação à observação, o erro se deveu à falta de cuidado em compreender o problema antes de tentar resolvê-lo, em especial, à falta de observar que a função é descontínua em múltiplos ímpares de $\frac{\pi}{2}$. Nestes pontos, a função $f(x)$ troca de sinal, mas não passa por zero.

E 3.4.2. 0,65291864

E 3.4.3. 0.0198679; 0.533890; 0.735412; 1.13237; 1.38851.

E 3.4.5. -99.99970, -0.3376513; -1.314006.

E 3.4.8. $x_0 > 1$.

E 3.5.5. $z_1 \approx 0.3252768$, $z_2 \approx 1.5153738$, $z_3 \approx 2.497846$, $z_4 \approx 3.5002901$, $z_j \approx j - 1/2 - (-1)^j \frac{e^{-2j+1}}{\pi}$, $j > 4$

E 3.5.6. 150 W, 133 W, 87 W, 55 W, 6,5 W

E 3.5.7. a) 42 s e 8 min 2 s, b) 14 min 56 s.

E 3.5.8. 118940992

E 3.5.9. 7,7 cm

E 3.5.10. 4,32 cm

E 3.5.11. (0,652919, 0,426303)

E 3.5.12. 7,19% ao mês

E 3.5.13. 4,54% ao mês.

E 3.5.14. 500 K, 700 K em $t = 3 \ln(2)$, 26 min, 4 h 27 min.

E 3.5.15. $(\pm 1,1101388, -0,7675919)$, $(\pm 1,5602111, 0,342585)$

E 3.5.16. 1,5318075

E 3.5.17. Aproximadamente 2500 reais por hora.

E 3.5.18. a) 332,74 K b) 359,33 K

E 3.5.19. 1,2285751, 4,76770758, 7,88704085

E 4.1.1. Escrevemos o sistema na forma matricial e resolvemos:

$$\begin{aligned}
 \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 10 & -48 \\ 0 & 10 & 1 & 25 \end{array} \right] &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 9 & -48 \\ 0 & 10 & 1 & 25 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 10 & 1 & 25 \\ 0 & -1 & 9 & -48 \end{array} \right] \sim \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 10 & 1 & 25 \\ 0 & 0 & 9.1 & -45.5 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 10 & 1 & 25 \\ 0 & 0 & 1 & -5 \end{array} \right] \sim \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 5 \\ 0 & 10 & 0 & 30 \\ 0 & 0 & 1 & -5 \end{array} \right] \sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -5 \end{array} \right] \sim \\
 &\sim \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & -5 \end{array} \right]
 \end{aligned}$$

Portanto $x = 2$, $y = 3$, $z = -5$

E 4.1.5.

a) $x = [4 \ 3 \ 2]^T$

b) O sistema é equivalente a

$$\begin{array}{rrrrr}
 \varepsilon x_1 & + & \varepsilon x_2 & + & (1 + \varepsilon)x_3 & = & 2 \\
 \varepsilon x_1 & + & (1 + \varepsilon)x_2 & + & \varepsilon x_3 & = & 3 \\
 (1 + \varepsilon)x_1 & + & \varepsilon x_2 & + & \varepsilon x_3 & = & 4
 \end{array}$$

Somando as três equações temos

$$(1 + 3\varepsilon)(x_1 + x_2 + x_3) = 9 \implies x_1 + x_2 + x_3 = \frac{9}{1 + 3\varepsilon}$$

Subtraímos $\varepsilon(x_1 + x_2 + x_3)$ da cada equação do sistema original e temos:

$$x_3 = 2 - \frac{9\varepsilon}{1+3\varepsilon}$$

$$x_2 = 3 - \frac{9\varepsilon}{1+3\varepsilon}$$

$$x_1 = 4 - \frac{9\varepsilon}{1+3\varepsilon}$$

Assim temos:

$$x_\varepsilon = [4 \ 3 \ 2]^T - \frac{9\varepsilon}{1+3\varepsilon} [1 \ 1 \ 1]^T$$

E 4.1.6. $x = [1.6890368 \ 1.6890368 \ 1.5823257 \ 1.2667776 \ 0.6333888]^T$

E 4.1.7.

$$\begin{bmatrix} 1 & 1/2 & -1/2 \\ 1/3 & -1/2 & 1/6 \\ -1/3 & 0 & 1/3 \end{bmatrix}$$

E 4.2.1. $\lambda = \frac{71 \times 30}{41} \approx 51.95122$, para $\lambda = 51$: $k_1 = k_\infty = 350.4$, $k_2 = 262.1$. Para $\lambda = 52$: $k_1 = k_\infty = 6888$, $k_2 = 5163$.

E 4.2.2. $k_1(A) = 36$, $k_2(A) = 18,26$, $K_\infty(A) = 20,8$.

E 4.2.3. $k_1 = k_\infty = 6888$, $k_2 = \sqrt{26656567}$ e $k_1 = 180$, $k_2 = 128,40972$ e $k_\infty = 210$

E 4.2.4. $\frac{18}{\varepsilon} + 3$. Quando $\varepsilon \rightarrow 0+$, a matriz converge para uma matriz singular e o número de condicionamento diverge para $+\infty$.

E 4.2.5. As soluções são $[-0.0000990 \ 0.0000098]^T$ e $[0.0098029 \ 0.0990294]^T$. A grande variação na solução em função de pequena variação nos dados é devido ao mau condicionamento da matriz ($k_1 \approx 1186274.3$).
Exemplo de implementação:

```
A=[1e5 -1e4+1e-2; -1e4+1e-2 1000.1]
b1=[-10 1]'
b2=[-9.999 1.01]'
A\b1
A\b2
```

E 4.2.6. 0,695; 0,292; 0,188; 0,0237; 0,0123; 0,00967

Exemplo de implementação:

```
J=[1:1:10]
x=sin(J/10)
y=J/10
z=y-y.^3/6
e=abs(x-y)./x
f=abs(x-z)./x
norm(e,1)
norm(e,2)
norm(e,'inf')
norm(f,1)
norm(f,2)
norm(f,'inf')
```

E 4.4.1.

```

epsilon=1e-3;

A=[1 -1 0 0 0; -1 2 -1 0 0; 0 -1 (2+epsilon) -1 0; 0 0 -1 2 -1; 0 0 0 1 -1]

v=[1 1 1 1 1]'
xgauss=gauss([A v])

function x=q_Jacobi()
x0=[0 0 0 0 0]'

i=0
controle=0
while controle<3 & i<1000
i=i+1

x(1)=1+x0(2)
x(2)=(1+x0(3)+x0(1))/2
x(3)=(1+x0(2)+x0(4))/(2+epsilon)
x(4)=(1+x0(3)+x0(5))/2
x(5)=x0(4)-1

delta=norm(x-x0,2)
if delta<1e-6 then
    controle=controle+1
else
    controle=0
end
fprintf('i=%d, x1=%f, x5=%f, tol=%.12f\n',i,x(1),x(5),delta)
x0=x;
end

endfunction

function x=q_Gauss_Seidel()
x0=[0 0 0 0 0]'

i=0
controle=0
while controle<3 & i<15000
i=i+1

x(1)=1+x0(2)
x(2)=(1+x0(3)+x(1))/2
x(3)=(1+x(2)+x0(4))/(2+epsilon)
x(4)=(1+x(3)+x0(5))/2
x(5)=x(4)-1

delta=norm(x-x0,2)
if delta<1e-2 then
    controle=controle+1
else
    controle=0
end
fprintf('i=%d, x1=%f, x5=%f, tol=%.12f\n',i,x(1),x(5),delta)
x0=x;
end

endfunction

```

E 4.4.4. 0.324295, 0.324295, 0.317115, 0.305943, 0.291539, 0.274169, 0.253971, 0.230846, 0.203551, 0.165301, 0.082650

Exemplos de rotinas:

```

function x=jacobi()
x0=zeros(11,1)
k=0;
controle=0;
while controle<3 & k<1000
    k=k+1
    x(1)=x0(2)
    for j=2:10
        x(j)=(cos(j/10)+x0(j-1)+x0(j+1))/5
    end
    x(11)=x0(10)/2

    delta=norm(x-x0) //norma 2
    if delta<1e-5 then
        controle=controle+1
    else
        controle=0;
    end
end

```

```

    mprintf('k=%d, x=[%f,%f,%f], tol=%.12f\n',k,x(1),x(2),x(3),delta)
    x0=x;
end

endfunction

function x=gs()
x0=zeros(11,1)
k=0;
controle=0;
while controle<3 & k<1000
    k=k+1
    x(1)=x0(2)
    for j=2:10
        x(j)=(cos(j/10)+x(j-1)+x0(j+1))/5
    end
    x(11)=x0(10)/2

    delta=norm(x-x0)/norma 2
    if delta<1e-5 then
        controle=controle+1
    else
        controle=0;
    end
    mprintf('k=%d, x=[%f,%f,%f], tol=%.12f\n',k,x(1),x(2),x(3),delta)
    x0=x;
end
endfunction

```

E 4.4.6. Permute as linhas 1 e 2.

E 4.5.1. $\lambda = 86.1785$ associado ao autovetor dado por $v_1 = [0.65968 \ 0.66834 \ 0.34372]^T$.

E 4.5.3. 158,726

E 4.5.5. a) $V_5 = 98.44V$ b) $V_5 = 103.4V$

O problema com cinco incógnitas pode ser escrito na forma matricial conforme a seguir:

$$\begin{bmatrix}
 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 \frac{1}{R_1} & -\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_5}\right) & \frac{1}{R_2} & 0 & 0 \\
 0 & \frac{1}{R_2} & -\left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_6}\right) & \frac{1}{R_3} & 0 \\
 0 & 0 & \frac{1}{R_3} & -\left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_7}\right) & \frac{1}{R_4} \\
 0 & 0 & 0 & \frac{1}{R_4} & -\left(\frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_8}\right)
 \end{bmatrix}
 \begin{bmatrix}
 V_1 \\
 V_2 \\
 V_3 \\
 v_4 \\
 V_5
 \end{bmatrix}
 =
 \begin{bmatrix}
 V \\
 0 \\
 0 \\
 0 \\
 0
 \end{bmatrix}$$

Este problema pode ser implementado no Scilab (para o item a) com o seguinte código:

```

R1=2, R2=2, R3=2, R4=2, R5=100, R6=100, R7=100, R8=50, V=127

A=[1      0      0      0      0;
   1/R1  -(1/R1+1/R2+1/R5)  1/R2      0      0;
   0      1/R2  -(1/R2+1/R3+1/R6)  1/R3      0;
   0      0      1/R3  -(1/R3+1/R4+1/R7)  1/R4;
   0      0      0      1/R4  -(1/R4+1/R8)]

v=[V; 0; 0; 0; 0]
y=A\v

```

O problema com quatro incógnitas pode ser escrito na forma matricial conforme a seguir:

$$\begin{bmatrix} -\left(\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_5}\right) & \frac{1}{R_2} & 0 & 0 \\ \frac{1}{R_2} & -\left(\frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_6}\right) & \frac{1}{R_3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{R_3} & -\left(\frac{1}{R_3} + \frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_7}\right) & \frac{1}{R_4} \\ 0 & 0 & \frac{1}{R_4} & -\left(\frac{1}{R_4} + \frac{1}{R_8}\right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_2 \\ V_3 \\ v_4 \\ V_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{V}{R_1} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Cuja implementação pode ser feita conforme

```
A=[ -(1/R1+1/R2+1/R5)  1/R2  0  0;
    1/R2  -(1/R2+1/R3+1/R6)  1/R3  0;
    0  1/R3  -(1/R3+1/R4+1/R7)  1/R4;
    0  0  1/R4  -(1/R4+1/R8)]
```

```
v=[-V/R1; 0; 0; 0]
y=A\v
```

E 4.5.6. Dica: $P(-1) = -3$, $P(1) = -1$ e $P(2) = 9$ produzem três equações lineares para os coeficientes a , b e c . Resp: a) $P(x) = 3x^2 + x - 5$, b) $A \approx 2.49$ e $B \approx -1.29$ c) $A_1 \approx 1.2872058$, $A_2 \approx -4.3033034$, $B_1 \approx 2.051533$ e $B_2 \approx -0.9046921$.

E 6.2.1. $5x^3 + 2x - 3$

E 6.4.1. $\int_0^1 P(x)dx = \frac{f(0)+f(1)}{2}$, $\frac{1}{12} \max_{x \in [0,1]} |f''(x)|$

E 6.6.1. $y = -0,0407898x^2 + 2,6613293x + 1,9364598$

x_i	y_i	$ax_i^2 + bx_i + c$	$ax_i^2 + bx_i + c - y_i$
0,01	1,99	1,963069	-0,0269310
1,02	4,55	4,6085779	0,0585779
2,04	7,2	7,1958206	-0,0041794
2,95	9,51	9,4324077	-0,0775923
3,55	10,82	10,870125	0,0501249

E 6.6.2. $a = 25,638625$, $b = 9,8591874$, $c = 4,9751219$ e $a = 31,475524$, $b = 65,691531$, $c = -272,84382$, $d = 208,23621$.

E 7.1.3.

- a) $f'(0) = \frac{-3f(0)+4f(h)-f(2h)}{2h} + O(h^2)$
- b) $f'(0) = \frac{3f(0)-4f(-h)+f(-2h)}{2h} + O(h^2)$
- c) $f'(0) = \frac{1}{h_1+h_2} l \left[-\frac{h_2}{h_1} f(-h_1) + \left(\frac{h_2}{h_1} - \frac{h_1}{h_2} \right) f(0) + \frac{h_1}{h_2} f(h_2) \right]$
- d) $f''(0) = \frac{f(0)-2f(h)+f(2h)}{h^2} + O(h)$
- e) $f''(0) = \frac{f(0)-2f(-h)+f(-2h)}{h^2} + O(h)$

E 7.1.4.

<i>Caso</i>	<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>
$v_i = 1$	1.72	1.56	1.64	1.86
$v_i = 4.5$	2.46	1.90	2.18	1.14

E 7.2.1.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \\ u_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \\ 10 \end{bmatrix}$$

Solução: [5, 9.25, 11.5, 11.75, 10]

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \\ u_5 \\ u_6 \\ u_7 \\ u_8 \\ u_9 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 0.5 \\ 0.5 \\ 0.5 \\ 0.5 \\ 0.5 \\ 0.5 \\ 0.5 \\ 10 \end{bmatrix}$$

Solução: [5, 7.375, 9.25, 10.625, 11.5, 11.875, 11.75, 1.125, 10]

E 7.2.2. 120. 133.56 146.22 157.83 168.22 177.21 184.65 190.38 194.28 196.26 196.26 194.26 190.28 184.38 176.65 167.21
156.22 143.83 130.22 115.56 100.

E 7.2.3. 391.13 391.13 390.24 388.29 385.12 380.56 374.44 366.61 356.95 345.38 331.82 316.27 298.73 279.27 257.99 234.99
210.45 184.5 157.34 129.11 100.

E 7.2.4. 0., 6.57, 12.14, 16.73, 20.4, 23.24, 25.38, 26.93, 28, 28.7, 29.06, 29.15, 28.95, 28.46, 27.62, 26.36, 24.59, 22.18,
19.02, 14.98, 10.

E 7.2.5. $u(0)=31.62$, $u(1)=31.50$, $u(1.9)=18.17$ **E 7.2.6.** $u(1)=1.900362$, $u(2.5)=1.943681$, $u(4)=1.456517$ **E 7.3.1.**

	exato	Ponto médio	Trapézio	Simpson
$\int_0^1 e^{-x} dx$	$1 - e^{-1} \approx 0.6321206$	$e^{-1/2} \approx 0.6065307$	$\frac{1+e^{-1}}{2} \approx 0.6839397$	$\frac{1+4e^{-1/2}+e^{-1}}{6} \approx 0.6323337$
$\int_0^1 x^2 dx$	$1/3 \approx 0.3333333$	0.25	0.5	0.3333333
$\int_0^1 x^3 dx$	$1/4 = 0.25$	0.125	0.5	0.25
$\int_0^1 x e^{-x^2} dx$	$\frac{1}{2} (1 - e^{-1}) \approx 0.3160603$	0.3894004	0.1839397	0.3209135
$\int_0^1 \frac{1}{x^2+1} dx$	$\tan^{-1}(1) \approx 0.7853982$	0.8	0.75	0.7833333
$\int_0^1 \frac{x}{x^2+1} dx$	$\frac{1}{2} \ln(2) \approx 0.3465736$	0.4	0.25	0.35
$\int_0^1 \frac{1}{x+1} dx$	$\ln(2) \approx 0.6931472$	0.6666667	0.75	0.6944444

E 7.3.2. Resp: 8, 10 e 8.666667.

E 7.3.3.

$$I_{Simpson} = \frac{1}{3}I_{Trap} + \frac{2}{3}I_{PM}$$

E 7.3.4.

n	Ponto médio	Trapézios	Simpson
3	0.1056606	0.7503919	0.5005225
5	0.1726140	0.3964724	0.2784992
7	0.1973663	0.3062023	0.2393551
9	0.2084204	0.2721145	0.2306618

E 7.3.5.

$$a)I(h) = 4.41041 \cdot 10^{-1} - 8.49372 \cdot 10^{-12}h - 1.22104 \cdot 10^{-2}h^2 - 1.22376 \cdot 10^{-7}h^3 + 8.14294 \cdot 10^{-3}h^4$$

$$b)I(h) = 7.85398 \cdot 10^{-1} - 1.46294 \cdot 10^{-11}h - 4.16667 \cdot 10^{-2}h^2 - 2.16110 \cdot 10^{-7}h^3 + 4.65117 \cdot 10^{-6}h^4$$

$$c)I(h) = 1.58730 \cdot 10^{-3} - 9.68958 \cdot 10^{-10}h + 2.03315 \cdot 10^{-7}h^2 - 1.38695 \cdot 10^{-5}h^3 + 2.97262 \cdot 10^{-4}h^4$$

$$d)I(h) = 4.61917 \cdot 10^{-1} + 3.83229 \cdot 10^{-12}h + 2.52721 \cdot 10^{-2}h^2 + 5.48935 \cdot 10^{-8}h^3 + 5.25326 \cdot 10^{-4}h^4$$

E 7.3.6.

1.5707963	2.0943951		
1.8961189	2.0045598	1.9985707	
1.9742316	2.0002692	1.9999831	2.0000055

E 7.3.7. 0.7468337, 2.4606311, 1.6595275.

E 7.3.9. $R(6,6) = -10.772065$, $R(7,7) = 5.2677002$, $R(8,8) = 6.1884951$, $R(9,9) = 6.0554327$, $R(10,10) = 6.0574643$. O valor desta integral com oito dígitos corretos é aproximado por 6.0574613.

E 7.3.10. $w_1 = 1/6$, $w_2 = 2/3$, $w_3 = 1/6$. O esquema construído é o de Simpson e a ordem de exatidão é 3.

E 7.3.11. 3

E 7.3.12. 5

E 7.3.13. $\int_0^1 f(x)dx \approx \frac{3}{2}f(1/3) - 2f(1/2) + \frac{3}{2}f(2/3)$ com ordem 3.

E 7.3.15. 5, 4, 3

E 7.3.16. $\int_{-1}^1 f(x)dx = f\left(-\frac{\sqrt{3}}{3}\right) + f\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right)$

E 7.3.17. $w_1 = w_3 = 1$ e $w_2 = 0$ com ordem 3.

E 7.3.21. -0.2310491, -0.2452073, - 0.2478649.

E 7.3.23. a)-0.2472261, -0.2416451, -0.2404596, -0.2400968, -0.2399563, -0.2398928. b)-0.2393727, -0.2397994, -0.2398104, -0.2398115, -0.2398117, -0.2398117.

E 7.3.24.

n	b	c	d	e	f
2	2.205508	3.5733599	3.6191866	3.6185185	3.618146
4	2.5973554	3.6107456	3.6181465	3.6180970	3.6180970
6	2.7732372	3.6153069	3.6181044	3.6180970	3.6180970
8	2.880694	3.6166953	3.6180989	3.6180970	3.6180970

Solução do item e: Como

$$\cos(x) = 1 + \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$$

temos

$$\frac{1 - \cos(x)}{\sqrt{x}} = - \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n-1/2}}{(2n)!}, \quad x \geq 0$$

Logo, podemos integrar

$$\begin{aligned} I &= 4 + 2 \int_0^1 \frac{\cos(x) - 1}{\sqrt{|x|}} dx = 4 - 2 \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \int_0^1 \frac{x^{2n-1/2}}{(2n)!} dx \\ &= 4 - 2 \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^n \frac{1}{(2n)!(2n+1/2)} \end{aligned}$$

Solução do item f)

$$2 \int_0^1 \left(x^{-1/2} - \frac{x^{3/2}}{2} + \frac{x^{7/2}}{24} \right) dx = 2 \left(2 - \frac{1}{5} + \frac{1}{54} \right) = \frac{977}{270}$$

$$2 \int_0^1 \frac{\cos(x) - P_4(x)}{\sqrt{x}} dx = \sqrt{2} \int_{-1}^1 \frac{\cos\left(\frac{1+u}{2}\right) - P_4\left(\frac{1+u}{2}\right)}{\sqrt{1+u}} du$$

E 7.3.28. 4.1138

E 7.3.29. a)19.2, 22.1, 23.3 b)513.67K

E 8.1.1. 0,4496 com $h = 0,1$ e 0,4660 com $h = 0,01$. A solução exata vale $y(1) = \frac{1+2e^{-1}+e^{-2}}{4} = \left(\frac{1+e^{-1}}{2}\right)^2 \approx 0,4678$

E 8.1.2. $y(2) \approx 0,430202$ e $z(2) = 0,617294$ com $h = 0,2$, $y(2) \approx 0,435506$ e $z(2) = 0,645776$ com $h = 0,02$, $y(2) \approx 0,435805$ e $z(2) = 0,648638$ com $h = 0,002$ e $y(2) \approx 0,435832$ e $z(2) = 0,648925$ com $h = 0,0002$.

E 8.1.3. $y(2) \approx 1,161793$ com $h = 0,1$, $y(2) \approx 1,139573$ com $h = 0,01$, $y(2) \approx 1,137448$ com $h = 0,001$, $y(2) \approx 1,137237$ com $h = 0,0001$, $y(2) \approx 1,137216$ com $h = 0,00001$

E 8.2.1. $y(1) \approx 1,317078$ quando $h = 0,1$ e $y(1) \approx 1,317045$.

E 8.2.2.

t	Exato	Euler	Euler Melhorado	Erro Euler	Erro Euler Melhorado
0.0	1.	1.	1.	0.	0.
0.1	0.826213	0.8	0.828	0.026213	0.001787
0.2	0.693094	0.656	0.695597	0.037094	0.002502
0.3	0.588333	0.547366	0.591057	0.040967	0.002724
0.4	0.504121	0.462669	0.506835	0.041453	0.002714
0.5	0.435267	0.394996	0.437861	0.040271	0.002594
0.6	0.378181	0.339894	0.380609	0.038287	0.002428
0.7	0.330305	0.294352	0.332551	0.035953	0.002246
0.8	0.289764	0.256252	0.291828	0.033512	0.002064
0.9	0.255154	0.224061	0.257043	0.031093	0.001889
1.0	0.225400	0.196634	0.227126	0.028766	0.001726

No Scilab, esta tabela pode ser produzida com o código:

```
deff('dy=f(y,t)','dy=-y-y^2')
sol_Euler=Euler(f,0,1,10,1)
sol_Euler_mod=Euler_mod(f,0,1,10,1)
deff('y=y_exata(t)','y=1/(2*exp(t)-1)')
t=[0:.1:1]
sol_exata=feval(t,y_exata)
tabela=[t sol_exata sol_Euler sol_Euler_mod abs(sol_exata-sol_Euler) abs(sol_exata-sol_Euler_mod)]
```

E 8.7.2. Os valores exatos para os itens e e f são: $\frac{1}{10} \ln\left(\frac{9}{4}\right)$ e $\frac{1}{10} \ln(6)$

E 8.7.3. O valor exato é $\sqrt{\frac{g}{\alpha} [1 - e^{-200\alpha}]}$ em $t = \frac{1}{\sqrt{g\alpha}} \tanh^{-1}\left(\sqrt{1 - e^{-200\alpha}}\right)$

E 8.7.9.

	0.5	1.0	1.5	2.0	2.5
Analítico	0.3032653	0.3678794	0.3346952	0.2706706	0.2052125
Euler	0.3315955	0.3969266	0.3563684	0.2844209	0.2128243
Euler modificado	0.3025634	0.3671929	0.3342207	0.2704083	0.2051058
Runge-Kutta Clássico	0.3032649	0.3678790	0.3346949	0.2706703	0.2052124
Adams-Bashforth ordem 4	0.3032421	0.3678319	0.3346486	0.2706329	0.2051848

	0.5	1.0	1.5	2.0	2.5
Euler	2.8D-02	2.9D-02	2.2D-02	1.4D-02	7.6D-03
Euler modificado	7.0D-04	6.9D-04	4.7D-04	2.6D-04	1.1D-04
Runge-Kutta Clássico	4.6D-07	4.7D-07	3.5D-07	2.2D-07	1.2D-07
Adams-Bashforth ordem 4	2.3D-05	4.8D-05	4.7D-05	3.8D-05	2.8D-05

	0.1	0.05	0.01	0.005	0.001
Euler	2.9D-02	5.6D-03	2.8D-03	5.5D-04	2.8D-04
Euler modificado	6.9D-04	2.5D-05	6.2D-06	2.5D-07	6.1D-08
Runge-Kutta Clássico	4.7D-07	6.9D-10	4.3D-11	6.8D-14	4.4D-15
Adams-Bashforth ordem 4	4.8D-05	9.0D-08	5.7D-09	9.2D-12	5.8D-13

Referências Bibliográficas

- [1] Cecill and free software. <http://www.cecill.info>. Acessado em 30 de julho de 2015.
- [2] M. Baudin. Introduction to scilab. <http://forge.scilab.org/index.php/p/docintrotoscilab/>. Acessado em 30 de julho de 2015.
- [3] R.L. Burden and J.D. Faires. *Análise Numérica*. Cengage Learning, 8 edition, 2013.
- [4] J. P. Demailly. *Analyse Numérique et Équations Différentielles*. EDP Sciences, Grenoble, nouvelle Édition edition, 2006.
- [5] W Gautschi. Numerical analysis: An introduction birkhauser. *Barton, Mass, USA*, 1997.
- [6] Walter Gautschi and Gabriele Inglese. Lower bounds for the condition number of vandermonde matrices. *Numerische Mathematik*, 52(3):241–250, 1987/1988.
- [7] L.F. Guidi. Notas da disciplina cálculo numérico. http://www.mat.ufrgs.br/~guidi/grad/MAT01169/calculo_numerico.pdf. Acessado em julho de 2016.
- [8] R. Rannacher. Einführung in die numerische mathematik (numerik 0). <http://numerik.uni-hd.de/~lehre/notes/num0/numerik0.pdf>. Acessado em 10.08.2014.

Colaboradores

Até o momento não temos registro de colaborações externas ao corpo de organizadores. Ajude-nos a mudar isso editando você mesmo este livro. Seja o primeiro a ter o registro de sua colaboração neste espaço. O código fonte está disponível no repositório GitHub:

`https://github.com/livroscolaborativos/CalculoNumerico`

Dúvidas, escreva para a lista de emails:

`livro_colaborativo@googlegroups.com`

Índice Remissivo

- ajuste
 - derivação, 150
- ajuste de curvas, 116
- aproximação
 - de funções, 106
 - por polinômios, 113
- aritmética
 - de máquina, 3
- autovalores, 90
- cancelamento catastrófico, 22
- critério de parada, 43
- derivação numérica, 142
- diferenças divididas de Newton, 108
- eliminação gaussiana
 - com pivoteamento parcial, 75
- equação diferencial
 - não autônoma, 189
- equação
 - logística, 188
- equações
 - de uma variável, 39
- erro
 - absoluto, 17
 - relativo, 17
- erros, 16
 - absoluto, 56
 - arredondamento, 145
 - de arredondamento, 19
 - truncamento, 144
- estabilidade, 199
- fórmula de diferenças finitas, 142
- alta ordem, 147
- central, 149
- função, 39
 - raiz de, 39
 - zero, 39
 - zero de, 39
- integração numérica, 157
 - método composto
 - de Simpson, 166
 - dos trapézios, 165
 - método de Romberg, 168
 - ordem de precisão, 170
 - regra de Simpson, 163
 - regra do ponto médio, 159
 - regra do trapézio, 161
 - regras compostas, 165
 - regras de Newton-Cotes, 158
- interpolação
 - cúbica segmentada, 130
 - derivação, 150
 - linear segmentada, 128
 - polinomial, 107
- iteração
 - do ponto fixo, 48
- iteração do ponto fixo, 39
 - convergência, 55
 - estabilidade, 55
- método
 - da bisseção, 42
 - de Euler, 187
 - ordem de precisão, 195
 - de Euler melhorado, 192

- de passo múltiplo
 - Adams-Bashforth, 198
- de Runge-Kutta, 196
 - de quarta ordem, 197
- de separação de variáveis, 188
- dos mínimos quadrados, 116
- método da bisseção, 39
- método da potência, 90
- método das frações parciais, 188
- método das secantes, 39, 67
 - convergência, 67
- método de
 - Gauss-Seidel, 87
 - Jacobi, 86
- método de Newton, 39
 - para sistemas, 98
- método de Newton-Raphson, 62
 - convergência, 64
- método de passo múltiplo
 - Adams-Moulton, 198
- métodos iterativos
 - sistemas lineares, 86
 - convergência, 89
- matriz
 - condicionamento, 81
 - jacobiana, 103
 - norma, 83
- medida
 - de erro, 17
 - de exatidão, 17
- mudança de base, 3
- número de condicionamento, 84
- ordem de precisão, 194
- polinômios
 - de Lagrange, 112
- ponto fixo, 52
- problema de valor de contorno, 153
- problema de valor inicial, 186
- quadratura numérica
 - Gauss-Legendre, 174
- representação
 - de números, 8
 - números inteiros, 8
- representação de números inteiros
 - bit de sinal, 9
 - complemento de dois, 10
 - sem sinal, 8
- Scilab, 204
 - elementos da linguagem, 206
 - funções, 214
 - funções e constantes, 207
 - gráficos, 215
 - instalação e execução, 204
 - matrizes, 208
 - operações matemáticas, 207
 - operador :, 209
 - operadores lógicos, 207
 - ramificação e repetição, 212
 - sobre, 204
 - usando, 205
- simulação
 - computacional, 1
 - numérica, 1
- sistema de equações
 - não lineares, 95
- sistema de numeração, 3
- sistema linear, 74
 - condicionamento, 81
- sistema numérico
 - de ponto fixo, 11
 - de ponto flutuante, 13
 - ponto fixo
 - normalização, 11
- sistemas
 - de equações diferenciais, 190
- spline, 130

fixado, 135
natural, 132

teorema de

Bolzano, 39

teorema do valor intermediário, 39

tolerância, 56

vetor

norma, 82