

## Lab 3: Resolução de Sistemas Lineares

Prof. Waldemar Celes  
Departamento de Informática, PUC-Rio

Para este exercício, considere a representação de matrizes implementada no **lab 0**. A matriz é representada por um vetor de ponteiros, onde cada elemento aponta para um vetor linha.

1. Para a solução de sistemas lineares na forma  $A_{n \times n} \mathbf{x}_n = \mathbf{b}_n$ , considere o método de *eliminação de Gauss* que transforma a matriz  $A$  em uma matriz triangular superior e, em seguida, aplica uma substituição regressiva para encontrar a solução. Para melhorar a estabilidade numérica do método, deve-se empregar a estratégia de *pivotamento*, isto é, as linhas da matriz são trocadas para garantir que o elemento pivô da eliminação de cada coluna seja sempre o elemento de maior valor absoluto da coluna em questão.

Implemente uma função que receba como parâmetros uma matriz  $A$ , de dimensão  $n \times n$ , e o vetor  $b$ . A função deve usar o método da eliminação de Gauss, com pivotamento, para determinar e preencher o vetor solução  $x$ . A função pode alterar os valores de  $A$  e  $b$  fornecidos. O protótipo da função deve ser:

```
void gauss (int n, double** A, double* b, double* x);
```

2. Escreva um código para testar suas funções. Você pode usar para testes iniciais os sistemas indicados abaixo. Não deixe de testar os mesmos sistemas trocando a ordem das equações para validar o pivotamento.

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \quad e \quad \begin{bmatrix} 3 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0.5 \\ -1 & 3 & -1 & 0 & 0.5 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 3 & -1 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 & -1 & 3 & -1 \\ 0.5 & 0 & 0 & 0 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \\ x_6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.5 \\ 1.5 \\ 1 \\ 1 \\ 1.5 \\ 2.5 \end{bmatrix}$$

Sabe-se que as soluções destes sistemas são  $[1 \ 1 \ 1]$  e  $[1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1]$ , respectivamente.

Coloque o protótipo da função em um módulo “sistlinear.h” e a implementação em um módulo “sistlinear.c”. Escreva um outro módulo “main.c” com o teste da sua implementação.

**Entrega:** O código fonte deste trabalho (isto é, os arquivos “sistlinear.h”, “sistlinear.c” e “main.c”) deve ser enviado via página da disciplina no EAD. Devem ser enviados também os códigos do Lab 0 (“vetor.h”, “vetor.c”, “matriz.h” e “matriz.c”), se usados na solução. O prazo final para envio é **domingo, dia 3 de abril**.