Métodos Iterativos para Solução de Sistemas Lineares INF1608 – Análise Numérica

Departamento de Informática, PUC-Rio





Sistemas Lineares

Resolução de sistemas lineares

- ► Eliminação de Gauss
 - Método direto
 - Solução exata (teoricamente)
 - ► Complexidade computacional: $O(n^3)$

Métodos iterativos

- ► Solução, em geral, aproximada
- ightharpoonup Complexidade computacional: $m\delta$
 - ► *m* é o número de iterações
 - $ightharpoonup \delta$ é a complexidade em cada iteração





Sistemas lineares

$$Ax = b$$

Método de Jacobi

- ► Forma de iteração de Ponto Fixo para sistemas de equações
- ightharpoonup Aplica Iteração de PF na *i*-ésima equação para achar x_i

Exemplo:

$$\begin{cases} 3x + y = 5 \\ x + 2y = 5 \end{cases}$$

Reescrevendo:

$$\begin{cases} x = \frac{5-y}{3} \\ y = \frac{5-x}{2} \end{cases}$$





Método de Jacobi

$$\begin{cases} x = \frac{5-y}{3} \\ y = \frac{5-x}{2} \end{cases}$$

Iterando:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{5}{3} \\ \frac{5}{2} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{5}{6} \\ \frac{5}{3} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{10}{9} \\ \frac{25}{12} \end{bmatrix} \rightarrow \cdots$$

Converge para...

$$\left[\begin{array}{c}1\\2\end{array}\right]$$







Método de Jacobi

► Invertendo a ordem das equações

Exemplo:

$$\begin{cases} x + 2y = 5 \\ 3x + y = 5 \end{cases}$$

Reescrevendo:

$$\begin{cases} x = 5 - 2y \\ y = 5 - 3x \end{cases}$$





Método de Jacobi

Invertendo a ordem das equações

Exemplo:

$$\begin{cases} x + 2y = 5 \\ 3x + y = 5 \end{cases}$$

Reescrevendo:

$$\begin{cases} x = 5 - 2y \\ y = 5 - 3x \end{cases}$$

Iterando:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 5 \\ 5 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -5 \\ -10 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 25 \\ 20 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -35 \\ -70 \end{bmatrix} \rightarrow \cdots$$



Não converge!



Definição: Matriz Estritamente Diagonal Dominante

▶ Uma matriz $A_{n \times n}$ é estritamente diagonal dominante se:

$$|a_{ii}| > \sum_{j \neq i} |a_{ij}|$$

Isto é, o valor absoluto da diagonal é maior que a soma dos valores absolutos dos demais elementos da linha da matriz

No exemplo:

► 1o caso:

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

2o caso:

$$\left[\begin{array}{cc} 1 & 2 \\ 3 & 1 \end{array}\right]$$

► O método de Jacobi converge se a matriz for estritamente diagonal dominante (convergência é garantida)



Formulação do Método de Jacobi

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Decomposição da matriz

$$A = L + D + U$$

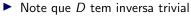
- L: matriz com os elementos abaixo da diagonal
- D: matriz com os elementos da diagonal
- ▶ U: matriz com os elementos acima da diagonal
- ► Reescrevendo em forma de iteração de Ponto Fixo:

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

$$(D + L + U)\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

$$D\mathbf{x} = \mathbf{b} - (L + U)\mathbf{x}$$

$$\mathbf{x} = D^{-1}(\mathbf{b} - (L + U)\mathbf{x})$$







Algoritmo: Método de Jacobi

$$\mathbf{x}_0 = \text{estimativa inicial}$$

$$\mathbf{x}_{k+1} = D^{-1}(\mathbf{b} - (L+U)\mathbf{x}_k), \quad k = 1, 2, 3, \cdots$$

No exemplo:

$$\left[\begin{array}{cc} 3 & 1 \\ 1 & 2 \end{array}\right] \left[\begin{array}{c} x \\ y \end{array}\right] = \left[\begin{array}{c} 5 \\ 5 \end{array}\right]$$

$$\begin{bmatrix} x_{k+1} \\ y_{k+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ 5 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_k \\ y_k \end{bmatrix} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{5-y_k}{3} \\ \frac{5-x_k}{2} \end{bmatrix}$$





Método de Gauss-Seidel

- ► Iteração de Jacobi que usa valores mais recentes dentro da mesma iteração
 - ► Impede computação em paralelo
- ► Convergência mais rápida, em geral
 - ► Ainda condicionada a matriz Estritamente Diagonal Dominante

Exemplo:

$$\begin{cases} 3x + y = 5 \\ x + 2y = 5 \end{cases}$$

Jacobi:

$$\begin{cases} x_{i+1} = \frac{5 - y_i}{3} \\ y_{i+1} = \frac{5 - x_i}{2} \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_{i+1} = \frac{5 - y_i}{3} \\ y_{i+1} = \frac{5 - x_{i+1}}{2} \end{cases}$$





Exemplo: (Solução [1,2])
$$\begin{cases} x = \frac{5-y}{3} \\ y = \frac{5-x}{2} \end{cases}$$

Iterações de Jacobi:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{5}{3} \\ \frac{5}{2} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{5}{6} \\ \frac{5}{3} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{10}{9} \\ \frac{25}{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.1111 \\ 2.0833 \end{bmatrix}$$

Iterações de Gauss-Seidel:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{5}{3} \\ \frac{5}{3} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{10}{9} \\ \frac{35}{18} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{55}{54} \\ \frac{215}{108} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.0185 \\ 1.9907 \end{bmatrix}$$

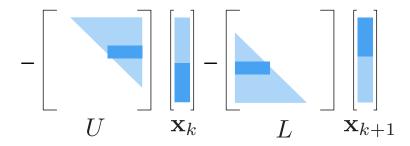




Algoritmo: Método de Gauss-Seidel

$$\mathbf{x}_0 = \text{estimativa inicial}$$

$$\mathbf{x}_{k+1} = D^{-1}(\mathbf{b} - U\mathbf{x}_k - L\mathbf{x}_{k+1}), \quad k = 0, 1, 2, \cdots$$





Na prática, trabalha-se com um único vetor (in place)



Relaxação sucessiva

$$\mathbf{x}_{k+1} = (1-w)\mathbf{x}_k + w$$
 [fórmula para determinar \mathbf{x}_{k+1}]

- ▶ Se w < 1, tem-se sub-relaxação (interpolação)</p>
 - Usado para convergir sistemas não convergentes ou acelerar a convergência amortecendo oscilações
- ▶ Se w > 1, tem-se sobre-relaxação (extrapolação)
 - Usado para acelerar convergência de um sistema convergente
 - Esta estratégia é muito usada!
- lacktriangle Aplicado durante cada iteração para cada x[i]
 - Para cada $x_k[i]$
 - ightharpoonup Calcula $x_{k+1}[i]$
 - Aplica relaxação em $x_{k+1}[i]$





Exemplo (Solução [2,-1,1])

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 2 & 4 & 1 \\ -1 & 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} x_{k+1} = \frac{4 - y_k + z_k}{3} \\ y_{k+1} = \frac{1 - 2x_{k+1} - z_k}{4} \\ z_{k+1} = \frac{1 + x_{k+1} - 2y_{k+1}}{5} \end{cases}$$





Exemplo (Solução [2,-1,1])

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 2 & 4 & 1 \\ -1 & 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{cases} x_{k+1} = \frac{4 - y_k + z_k}{3} \\ y_{k+1} = \frac{1 - 2x_{k+1} - z_k}{4} \\ z_{k+1} = \frac{1 + x_{k+1} - 2y_{k+1}}{5} \end{cases}$$

Utilizando Gauss-Seidel:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \to \begin{bmatrix} 1.3333 \\ -0.4167 \\ 0.6333 \end{bmatrix} \to \begin{bmatrix} 1.6833 \\ -0.7500 \\ 0.8367 \end{bmatrix}$$





Exemplo (Solução [2,-1,1])

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 & -1 \\ 2 & 4 & 1 \\ -1 & 2 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{array}{l} x_{k+1} = \frac{4 - y_k + z_k}{3} \\ y_{k+1} = \frac{1 - 2x_{k+1} - z_k}{4} \\ z_{k+1} = \frac{1 + x_{k+1} - 2y_{k+1}}{5} \end{array}$$

Utilizando Gauss-Seidel:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1.3333 \\ -0.4167 \\ 0.6333 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1.6833 \\ -0.7500 \\ 0.8367 \end{bmatrix}$$

Utilizando Gauss-Seidel + Relaxação sucessiva w = 1.25:

$$\begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \to \begin{bmatrix} 1.6667 \\ -0.7292 \\ 1.0312 \end{bmatrix} \to \begin{bmatrix} 1.9835 \\ -1.0672 \\ 1.0216 \end{bmatrix}$$





Custo computacional

- ► Custo por iteração: $O(n^2)$
 - Operação dominante: multiplicação de matriz por vetor
- ightharpoonup Custo total: $mO(n^2)$
 - Lembrando custo total da eliminação de Gauss: $O(n^3)$
- ► Em condições especiais
 - Sistemas esparsos
 - ightharpoonup Complexidade de cada interação: O(n)
 - Sistemas coerentes (boas estimativas iniciais)
 - ► Número de iterações: O(1)
 - Ex: calcular a solução $Ax_0 = b_0$ e usar x_0 como estimativa inicial para um segundo caso $Ax_1 = b_1$, onde b_1 é próximo de b_0 (*Polishing*)
 - Ideia interessante para sistemas que evoluem ao longo do tempo e precisam ser resolvidos várias vezes
 - Complexidade computacional total: O(n)



Sistemas esparsos

- Por que utilizar um método iterativo?
- Matriz com a grande maioria dos elementos nulos
- Armazenar e processar apenas os elementos não nulos
 - ► Eliminação de Gauss transformaria em matriz cheia

Exemplo

$$\begin{bmatrix} 3 & -1 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0.5 \\ -1 & 3 & -1 & \cdots & 0 & 0.5 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & \cdots & 0.5 & 0 & 0 \\ & & & \vdots & & & \\ 0 & 0 & 0.5 & \cdots & 3 & -1 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 & \cdots & -1 & 3 & -1 \\ 0.5 & 0 & 0 & \cdots & 0 & -1 & 3 \end{bmatrix} \mathbf{x} = \begin{bmatrix} \\ \\ \\ \\ \\ \\ \end{bmatrix}$$

, solução
$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$





Sistemas esparsos

Exemplo: $n = 100\,000$

- Matriz cheia: $n^2 = 10^{10}$ valores
 - Memória: $8 \times 10^{10} = 80$ Gbytes!
 - ▶ Processamento por Eliminação de Gauss $O(n^3)$
 - $ightharpoonup pprox 10^{15}$ operações
- ► Considerando o sistema esparso
 - ▶ Memória: $\approx 4n$
 - Número de operações por iteração: $2 \times 4n = 8 \times 10^5$
 - ► 100 iterações: 8 × 10⁷
- ► Suponha máquina de 10⁸ flops (op. de ponto flutuante)
 - ► Tempo p/ El. de Gauss: $\frac{10^{15}}{10^8} = 10^7$ segundos!
 - ▶ Um ano tem 3×10^7 segundos
 - Para sistema esparso: ≈ 1 segundo para 100 iterações!





Exercícios propostos

1. Qual a diferença entre o Método de Jacobi e o Método de Gauss-Seidel para solução iterativa de sistemas lineares?



