UNIVERSIDADE FEDERAL DO ESPÍRITO SANTO CENTRO TECNOLÓGICO DEPARTAMENTO DE INFORMÁTICA

1º Exercício Computacional de Algoritmos Numéricos II Relatório

> Matheus Gomes Arante de Souza Vinícius Lucas dos Reis

> > Vitória Março de 2019

UNIVERSIDADE FEDERAL DO ESPÍRITO SANTO CENTRO TECNOLÓGICO DEPARTAMENTO DE INFORMÁTICA

Matheus Gomes Arante de Souza Vinícius Lucas dos Reis

1º Exercício Computacional de Algoritmos Numéricos II **Relatório**

Neste relatório analisaremos o comportamento de matrizes mediante diferentes métodos de resolução de sistemas lineares, utilizando o ambiente de programação Octave.

Vitória Março de 2019

Sumário

1	Introdução	1	
2	Matriz plat3622.1 Resultados do Exercício 1	2 2 2	
3	Matriz fs1831 3.1 Resultados do Exercício 1	3 3	
4	Matriz hor1314.1 Resultados do Exercício 1	4 4	
5	Matriz orsirr15.1 Resultados do Exercício 1	5 5	
6	Matriz nrail51776.1 Resultados do Exercício 1	6 6	
7	Conclusão		
8	Referências		

1 Introdução

A finalidade deste relatório é observar o comportamento dos métodos diretos e métodos iterativos para o conjunto de matrizes fs1831.mtx, hor131.mtx, nrail5177.mtx, orsirr1.mtx, plat362.mtx e realizar uma breve comparação entre eles com relação ao custo computacional e qualidade dos resultados.

Primeiramente serão dispostos os resultados obtidos pelos scripts dos exercícios e, posteriormente, será feito um balanceamento dos mesmos com o objetivo de um esclarecimento sobre a eficiência de cada método na resolução dos sistemas lineares.

2 Matriz plat362

2.1 Resultados do Exercício 1

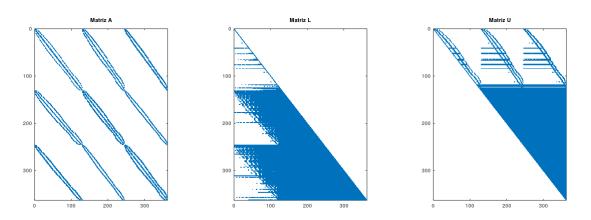


Figura 1: Configuração de esparsidade das matrizes A, L e U, respectivamente.

Norma do resíduo: 2.4460e-16

Número de condicionamento: 2.8002e+8

2.2 Resultados do Exercício 2

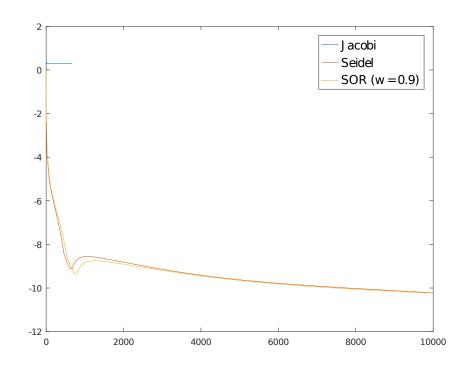


Figura 2: Iterações x log(Erro Relativo)

Raio espectral = 2.884039 - Não converge no método de Jacobi Raio espectral = 1.000003 - Não converge no método de Seidel Raio espectral = 1.000002 - Não converge no método de SOR

3 Matriz fs1831

3.1 Resultados do Exercício 1

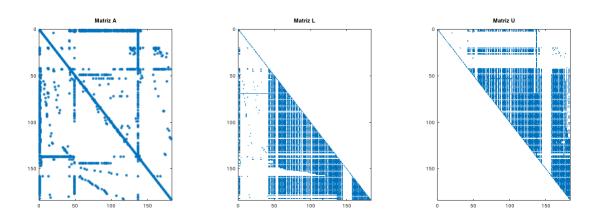


Figura 3: Configuração de esparsidade das matrizes A, L e U, respectivamente.

Norma do resíduo: 1.1921e-7

Número de condicionamento: 2.1937e+13

3.2 Resultados do Exercício 2

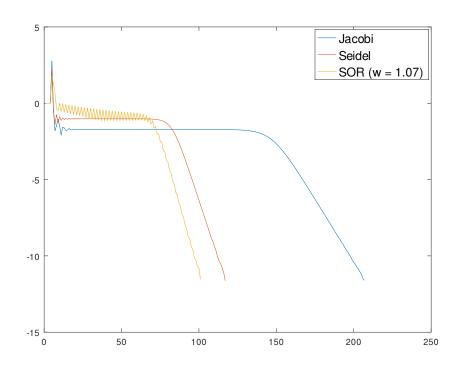


Figura 4: Iterações x log(Erro Relativo)

Raio espectral = 0.8479712 - Converge no método de Jacobi Raio espectral = 0.7349952 - Converge no método de Seidel Raio espectral = 0.6980826 - Converge no método de SOR

4 Matriz hor131

4.1 Resultados do Exercício 1

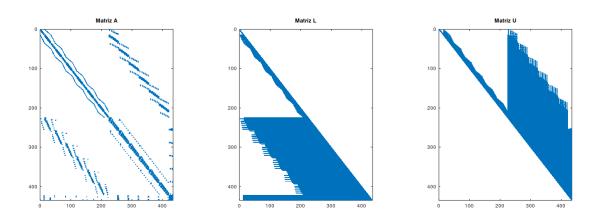


Figura 5: Configuração de esparsidade das matrizes A, L e U, respectivamente.

Norma do resíduo: 2.2204e-16

Número de condicionamento: 43079.78354

4.2 Resultados do Exercício 2

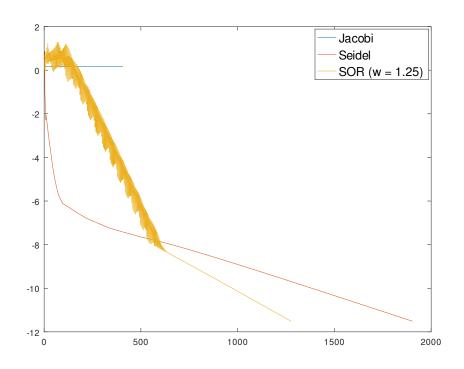


Figura 6: Iterações x log(Erro Relativo)

Raio espectral = 5.734203 - Não converge no método de Jacobi Raio espectral = 0.9970722 - Converge no método de Seidel Raio espectral = 0.9950186 - Converge no método de SOR

5 Matriz orsirr1

5.1 Resultados do Exercício 1

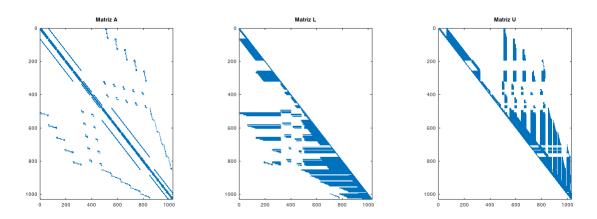


Figura 7: Configuração de esparsidade das matrizes A, L e U, respectivamente.

Norma do resíduo: 1.1642e-10

Número de condicionamento: 77348.63147

5.2 Resultados do Exercício 2

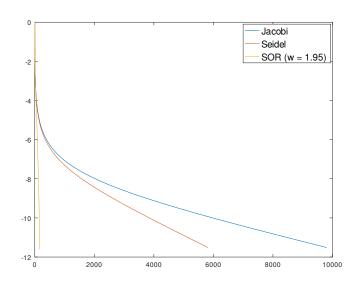


Figura 8: Iterações x log(Erro Relativo)

Raio espectral = 0.9996264 - Converge no método de Jacobi Raio espectral = 0.9992529 - Converge no método de Seidel Raio espectral = 0.9501072 - Converge no método de SOR

6 Matriz nrail5177

6.1 Resultados do Exercício 1

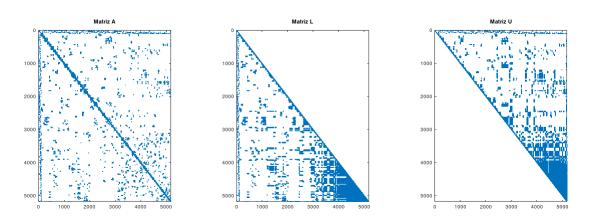


Figura 9: Configuração de esparsidade das matrizes A, L e U, respectivamente.

Norma do resíduo: 4.9128e-20

Número de condicionamento: 36505.57941

6.2 Resultados do Exercício 2

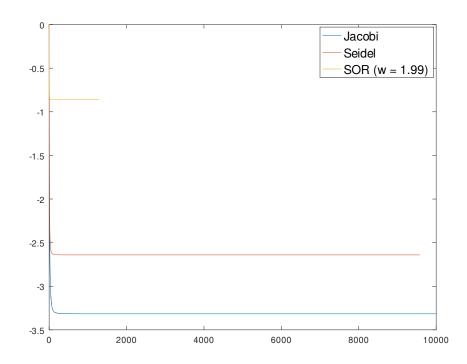


Figura 10: Iterações x log(Erro Relativo)

Raio espectral = 1.037657 - Não converge no método de Jacobi Raio espectral = 1.076792 - Não converge no método de Seidel Raio espectral = 1.73105 - Não converge no método de SOR

7 Conclusão

Através dos gráficos de esparcidade das matrizes no exercício 1, pode-se observar que o processo de fatoração LU realiza uma série de operações que acabam reduzindo a esparcidade das mesmas. Tal fato demonstra que este método não aproveita a propriedade das matrizes para ganho de desempenho.

Matriz	Norma do Máximo do Resíduo	Condicionamento
plat362	2.4460e-16	2.8002e+8
fs1831	1.1921e-7	2.1937e+13
hor131	2.2204e-16	43079.78354
orsirr1	1.1642e-10	77348.63147
nrail5177	3.3881e-20	36505.57941

Tabela 1: Letras D e E - Exercício 1

Pela tabela apresentada acima, é possível observar que todos os resíduos gerados foram inferiores à ordem de 10e-6, o que demonstra que as aproximações encontradas nos sistemas foram bem próximas as soluções exatas.

Além disso, analisando o valor do condicionamento de cada matriz, percebemos que fs1831 é uma matriz mal-condicionada, pois seu valor de condicionamento tende ao infinito. Em contrapartida, apesar da plat362, hor131, orsirr1 e nrail5177 parecerem ter condicionamentos elevados, elas são bem condicionadas, ainda mais quando comparadas à fs1831.

De acordo com os gráficos referentes ao exercício 2, apresentados anteriormente, podemos verificar o método que convergiu mais rapidamente para todos os casos, exceto a matriz nrail5177, foi o método de SOR.

Através da análise do Teorema do Raio Espectral, nota-se que nos métodos em que a matriz não satisfez a condição de convergência ($|\rho|<1$), o gráfico apresentou uma curva horizontal a partir de uma determinada iteração que persistiu até o final. Isto indica que a partir de um certo ponto não houve mais reduções no valor do erro relativo.

Ao avaliar o comportamento de cada matriz para métodos diretos e iterativos, pudemos observar que os métodos iterativos apresentaram melhor desempenho computacional, devido a característica de esparsidade das matrizes de entrada. Parte disto é porque a cada iteração, a estrutura da matriz dos coeficientes não é alterada e estes têm menos erros de arredondamento, caso haja convergência. Em contrapartida, a utilização de métodos diretos acaba provocando o preenchimento da matriz, alterando coeficientes que antes eram nulos, além de que, para sistemas robustos, apresentam problemas de arredondamento.

8 Referências

EATON, John W. Octave Documentation, 1996.

Disponível em: https://octave.org/doc/v4.2.2/.

COMMUNITY, Octave Forge. Octave Forge, 2002.

Disponível em: https://octave.sourceforge.io/docs.php>.

CATABRIGA, Lucia. Sistemas Lineares Métodos Diretos e Métodos Iterativos Estacionários, 2019. Disponível em:

<https://inf.ufes.br/~luciac/mn1/191-SL_MD_MIE_AlgoII.pdf>.