# Sistemas Lineares Triangulares

Substituição para Frente (Forward Substitution)

Há um lado prático ainda mais predominante da álgebra linear. Em termos mais simples, problemas lineares são solucionáveis, enquanto problemas não lineares não são. É claro que alguns problemas não lineares com um pequeno número de variáveis podem ser resolvidos, mas 99,99% dos problemas não lineares multivariáveis só podem ser resolvidos ao serem reformulados como sistemas lineares.



## Motivação

Qual dos sistemas abaixo é mais fácil de resolver? Justifique.

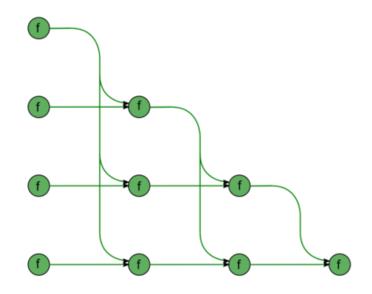
## Substituição para Frente (Forward Substitution)

A **Substituição para Frente** é um método utilizado para resolver sistemas de equações lineares na forma:

$$L\mathbf{y} = \mathbf{b}$$

#### Onde:

- ullet L é uma matriz triangular inferior.
- y é o vetor de incógnitas intermediárias.
- **b** é o vetor de termos constantes (lado direito).



### Teorema 1.3.1

Seja G uma matrix triangular. Então, G é invertível se, e somente se, todos os elementos da diagonal principal de G são diferentes de zero.

#### **Prova**

Lembre-se que  $det(G) \neq 0$  se, e somente se, G é invertível. Se G é triangular, então  $det(G) = g_{11}g_{22}\dots g_{nn}$ . Portanto, G é invertível se, e somente se,  $g_{ii} \neq 0$  para todo  $i=1,2,\dots,n$ .

#### **Conceitos Relacionados**

- Expansão de Laplace
   Fórmula de cálculo do
   determinante de uma
   matriz quadrada.
- Regra de Cramer
   Resolução de sistemas
   lineares utilizando
   determinantes.

### Teorema 1.3.1

Seja G uma matrix triangular. Então, G é invertível se, e somente se, todos os elementos da diagonal principal de G são diferentes de zero.

#### **Prova**

Lembre-se que  $det(G) \neq 0$  se, e somente se, G é invertível. Se G é triangular, então  $det(G) = g_{11}g_{22}\dots g_{nn}$ . Portanto, G é invertível se, e somente se,  $g_{ii} \neq 0$  para todo  $i=1,2,\dots,n$ .

## Algoritmo de Substituição

1. Início:

Defina 
$$y_1=rac{b_1}{l_{1,1}}$$
 .

2. Iteração:

Para i=2 até n:

$$y_i = rac{1}{l_{i,i}} \Biggl(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} l_{i,j} y_j \Biggr)$$

### **Exercícios**

1. Implemente a função naive\_dtrsv em C.

```
void naive_dtrsv(
  double** L, // matriz triangular inferior
  double* b, // vetor de termos constantes
  double* y, // vetor de incógnitas
  int n // tamanho da matriz
);
```

- 3. Qual é a complexidade computacional da função naive\_dtrsv?
- 4. Compare a performance da função naive\_dtrsv com a função cblas\_dtrsv da biblioteca BLAS.

# **PERGUNTAS?**