Como Resolver Sistemas Lineares?

Prof. Americo Cunha

Universidade do Estado do Rio de Janeiro - UERJ

americo.cunha@uerj.br

www.americocunha.org











Possíveis abordagens para sistemas lineares

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

Métodos Diretos: uma solução do sistema linear é obtida após um número finito de etapas, onde cada passo envolve operações com os elementos de *A* e **b**, i.e.,

$$\mathbf{x} = T(A, \mathbf{b})$$

Métodos Iterativos: uma solução do sistema linear é obtida após um número infinito de etapas, como o limite de uma sequência de aproximações que envolve operações com os elementos de A e \mathbf{b} , i.e.,

$$\mathbf{x} = \lim_{n \to \infty} \mathbf{x}_n$$
, onde $\mathbf{x}_n = T_n(A, \mathbf{b})$



Métodos diretos

- Em teoria calculam uma solução exata;
- Na prática calculam uma solução aproximada devido aos erros da aritmética de ponto flutuante;
- Em geral, são *mais precisos* que os métodos iterativos.

Exemplos de métodos diretos:

- Eliminação gaussiana
- Fatoração LU
- Fatoração Cholesky
- Fatoração QR

- Fatoração SVD
- Regra de Cramer
- Gradiente Conjugado
- etc



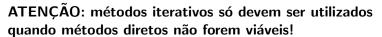
Métodos iterativos

- Em teoria calculam uma solução exata no limite;
- Na prática a iteração é interrompida após um número finito de etapas, de modo que se obtém uma solução aproximada;
- A solução aproximada está sujeita a duas fontes de erro:
 - ponto flutuante;
 - parada do processo iterativo;
- Em geral, são mais rápidos que os métodos diretos.

Exemplos de métodos iterativos:

- Método de Jacobi
- Método de Gauss-Siedel
- Sobre-Relaxação Sucessiva

- Gradiente Conjugado
- Gradiente Bi-conjugado
- GMRES
- etc





Podemos usar qualquer método numérico para resolver um sistema linear?



Podemos usar qualquer método numérico para resolver um sistema linear?

Veremos a seguir que não!



A regra de Cramer

$$\underbrace{\begin{bmatrix} & | & & | \\ \mathbf{a}_1 & \cdots & \mathbf{a}_n \\ | & & | \end{bmatrix}}_{\mathbf{A}} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} & | \\ \mathbf{b} \\ | & | \end{bmatrix}$$

Os componentes do vetor solução são dados por

$$x_1 = \frac{\det A_1}{\det A}, \ \cdots, \ x_j = \frac{\det A_j}{\det A}, \ \cdots, \ x_n = \frac{\det A_n}{\det A}$$

Aplicável quando o sistema for não singular, i.e. $\det A \neq 0$.



Exemplo de aplicação da regra de Cramer

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 3 & 5 & 6 \\ 2 & 4 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 7 \\ 8 \end{bmatrix}$$

$$x_{1} = \frac{\det\begin{pmatrix} 5 & 3 & -2 \\ 7 & 5 & 6 \\ 8 & 4 & 3 \end{pmatrix}}{\det\begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 3 & 5 & 6 \\ 2 & 4 & 3 \end{pmatrix}} \quad x_{2} = \frac{\det\begin{pmatrix} 1 & 5 & -2 \\ 3 & 7 & 6 \\ 2 & 8 & 3 \end{pmatrix}}{\det\begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 3 & 5 & 6 \\ 2 & 4 & 3 \end{pmatrix}} \quad x_{3} = \frac{\det\begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 3 & 5 & 7 \\ 2 & 4 & 8 \end{pmatrix}}{\det\begin{pmatrix} 1 & 3 & -2 \\ 3 & 5 & 6 \\ 2 & 4 & 3 \end{pmatrix}} = \frac{+60}{-4} \qquad = \frac{-32}{-4} \qquad = \frac{-8}{-4}$$



Algoritmo da regra de Cramer

```
Input: A, b
 1: Compute the length of b
 2: Allocate memory for x
 3: Compute the matrix determinant det A
 4: if \det A = 0 then
 5:
       return
 6: end if
 7: for j=1:n do
       Construct the modified matrix A_i
       Compute the solution j-th component x_i = \det A_i / \det A
10: end for
11: return
Output: x
```



Implementação em GNU Octave

cramer.m

```
function x = cramer(A,b)
             = length(b);
             = zeros(n,1);
        detA = myDet(A);
        if detA == 0.0
            error('matriz singular')
        end
        for
           j = 1:n
            Аj
            Aj(:,j) = b;
11
            x(j) = myDet(Aj)/detA;
12
        end
13
   end
```





Implementação em GNU Octave

MyDet.m

```
function detA = myDet(A)
        if isscalar(A)
            detA = A;
            return
        end
6
        detA = 0.0;
        toprow = A(1,:);
       A(1,:) = [];
9
        for i = 1:size(A,2)
10
            Αi
11
            Ai(:,i) = [];
12
            detA = detA + (-1)^{(i+1)} *toprow
                (i)*myDet(Ai);
13
        end
14
   end
```





$$\begin{bmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} \implies \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}$$





flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\text{det (n} \times \text{n)}) + n$$



flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\text{det (n} \times \text{n)}) + n$$

flops
$$(det (n \times n)) = n \times flops (det (n-1 \times n-1)) + 2n - 1$$



flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) + n$$

flops $(\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) = n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1})) + 2n - 1$
flops $(\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) \sim n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1}))$



flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) + n$$

flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) = $n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1})) + 2n - 1$
flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) $\sim n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1}))$
 $\sim n \times (n-1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-2} \times \mathbf{n-2}))$



flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) + n$$

flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) = $n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1})) + 2n - 1$
flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) $\sim n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1}))$
 $\sim n \times (n-1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-2} \times \mathbf{n-2}))$
 \vdots



flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) + n$$

flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) = $n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1})) + 2n - 1$
flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) $\sim n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1}))$
 $\sim n \times (n-1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-2} \times \mathbf{n-2}))$
 \vdots
 $\sim n \times (n-1) \times \cdots \times 2 \times 1$



flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\text{det} (n \times n)) + n$$

flops (det $(n \times n)$) = $n \times \text{flops} (\text{det} (n-1 \times n-1)) + 2n - 1$
flops (det $(n \times n)$) $\sim n \times \text{flops} (\text{det} (n-1 \times n-1))$
 $\sim n \times (n-1) \times \text{flops} (\text{det} (n-2 \times n-2))$
 \vdots
 $\sim n \times (n-1) \times \cdots \times 2 \times 1$



Uma medida de *custo computacional* da execução de um algoritmo é dada pelo número de *operações de ponto flutuante* (flops).

flops (Cramer) =
$$(n+1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})) + n$$

flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) = $n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1})) + 2n - 1$
flops ($\det (\mathbf{n} \times \mathbf{n})$) $\sim n \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-1} \times \mathbf{n-1}))$
 $\sim n \times (n-1) \times \text{flops} (\det (\mathbf{n-2} \times \mathbf{n-2}))$
 \vdots
 $\sim n \times (n-1) \times \cdots \times 2 \times 1$

flops (Cramer) $\sim e(n+1)!$



Tempo de processamento da regra de Cramer

Intel Core i7 em 2011: 12×10^9 flops/sec Intel Core i7 em 2021: 52×10^9 flops/sec

n	flops	Tempo de CPU	
		2011	2021
5	2×10^3	166 ns	38 ns
10	108×10^6	9 ms	2 ms
15	$56 imes 10^{12}$	79 min	18 min
20	138×10^{18}	367 anos	85 anos



Tempo de processamento da regra de Cramer

Intel Core i7 em 2011: 12×10^9 flops/sec Intel Core i7 em 2021: 52×10^9 flops/sec

n	flops	Tempo de CPU	
		2011	2021
5	2×10^3	166 ns	38 ns
10	108×10^6	9 ms	2 ms
15	$56 imes 10^{12}$	79 min	18 min
20	138×10^{18}	367 anos	85 anos

Não é viável usar a regra de Cramer em sistemas lineares do mundo real!



$$\begin{bmatrix} 1+\varepsilon & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1+\varepsilon)^2 + 1 \\ -2-\varepsilon \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+\varepsilon \\ -1 \end{bmatrix}$$



$$\begin{bmatrix} 1+\varepsilon & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1+\varepsilon)^2 + 1 \\ -2-\varepsilon \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+\varepsilon \\ -1 \end{bmatrix}$$

2



$$\begin{bmatrix} 1+\varepsilon & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (1+\varepsilon)^2 + 1 \\ -2-\varepsilon \end{bmatrix} \longrightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+\varepsilon \\ -1 \end{bmatrix}$$

Além de ser muito cara computacionalmente, a regra de Cramer é instável!



Fatos sobre sistemas lineares

- A escolha do método numérico tem grande influência na acurácia e eficiência computacional do cálculo da solução de um sistema linear;
- 2. O método numérico a ser utilizado na solução do sistema linear deve ser escolhido com sabedoria!

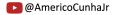


Como citar esse material?

A. Cunha, *Como Resolver Sistemas Lineares?*, Universidade do Estado do Rio de Janeiro – UERJ, 2021.









Essas notas de aula podem ser compartilhadas nos termos da licença Creative Commons BY-NC-ND 3.0, com propósitos exclusivamente educacionais.



