

Sistema de Equações Algébricas Lineares

GAUSS-JORDAN

O método de Gauss-Jordan é uma variação da eliminação de Gauss.

- A maior diferença é que, quando uma variável é eliminada no método de GAUSS-JORDAN, ela é eliminada de todas as outras equações, não só das posteriores.
- **Todas as linhas são normalizadas pela divisão pelo seu elemento pivô. Então, o passo de eliminação resulta na matriz identidade e não na matriz triangular.**
- Consequentemente não é necessário usar a substituição regressiva para obter o resultado.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \vdots & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \vdots & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \vdots & b_3 \end{bmatrix}$$

\Downarrow

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \vdots & b_1^{(n)} \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & b_2^{(n)} \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & b_3^{(n)} \end{bmatrix}$$

\Downarrow

$$x_1 = b_1^{(n)}$$

$$x_2 = b_2^{(n)}$$

$$x_3 = b_3^{(n)}$$

GAUSS-JORDAN

O sobrescrito (n) significa que o elemento direito do lado direito da equação foi modificado n vezes.

Para esse caso, n=3.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Método GAUSS-JORDAN

Use a técnica de Gauss-Jordan para resolver o sistema.

$$\begin{array}{rrcr} 3x_1 & -0,1x_2 & -0,2x_3 & = 7,85 \\ 0,1x_1 & 7, x_2 & -0,3x_3 & = -19,3 \\ 0,3x_1 & -0,2x_2 & +10x_3 & = 71,4 \end{array}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Solução: Primeiro, expresse os coeficientes e as constantes do lado direito da equação como uma matriz aumentada

$$\begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 & 7,85 \\ 0,1 & 7 & -0,3 & -19,3 \\ 0,3 & -0,2 & 10 & 71,4 \end{bmatrix}$$

Normalize a primeira linha dividindo-a, pelo elemento pivô 3, para obter.

$$\begin{bmatrix} 1 & -0,0333333 & -0,066667 & 2,61667 \\ 0,1 & 7 & -0,3 & -19,3 \\ 0,3 & -0,2 & 10 & 71,4 \end{bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

O termo x_1 pode ser eliminado da segunda linha subtraindo 0,1 vezes a primeira linha da segunda. De maneira semelhante, subtraindo 0,3 vez a primeira linha da terceira linha iremos eliminar o termo x da terceira linha

$$\begin{bmatrix} 1 & -0,0333333 & -0,0666667 & 2,61667 \\ 0 & 7,00333 & -0,293333 & -19,5617 \\ 0 & -0,190000 & 10,02 & 70,6150 \end{bmatrix}$$

Normalize a segunda linha dividindo-a, pelo elemento 7,00333, para obter.

$$\begin{bmatrix} 1 & -0,0333333 & -0,0666667 & 2,61667 \\ 0 & 1 & -0,0418848 & -2,79320 \\ 0 & -0,190000 & 10,02 & 70,6150 \end{bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

A redução do termo x_2 da primeira e terceira linhas resulta em:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -0,0680629 & 2,52356 \\ 0 & 1 & -0,0418848 & -2,79320 \\ 0 & 0 & 10,0120 & 70,0843 \end{bmatrix}$$

A terceira linha é então normalizada dividindo-se por 10,0120.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & -0,0680629 & 2,52356 \\ 0 & 1 & -0,0418848 & -2,79320 \\ 0 & 0 & 1 & 7,0000 \end{bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Finalmente, o termo x_3 pode ser reduzido da primeira e segunda equações resultando:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & -2,50 \\ 0 & 0 & 1 & 7,0000 \end{bmatrix}$$

Assim, a matriz dos coeficientes foi transformada na matriz identidade e a solução é obtida no vetor do lado direito.

- Não é necessário a substituição regressiva para obter a solução.
- A estratégia de pivotamento pode ser usada para evitar a divisão por zero e reduzir erros de arredondamento.
- O método de Gauss-Jordan envolve aproximadamente 50% a mais operações do que a eliminação de Gauss.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU

São métodos de eliminação.

- O interesse principal da decomposição LU é que o passo de eliminação que consome muito tempo, pode ser formulado de modo que envolva apenas operações na matriz dos coeficientes, $[A]$.
- Vamos nos concentrar em mostrar como o método de Eliminação de Gauss pode ser implementado como uma decomposição LU.
- Um motivo para introduzir a decomposição LU é que ela fornece uma maneira eficiente de calcular a matriz inversa, a qual tem um grande número de aplicações valiosas na prática da engenharia.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU

A eliminação de Gauss é projetada para resolver sistemas de equações algébricas lineares,

$$[A]\{X\} = \{B\} \quad (1)$$

A eliminação de Gauss envolve dois passos: **eliminação progressiva e substituição regressiva**.

Métodos de decomposição LU separam a eliminação da matriz **[A]**, que consome tempo, **das manipulações do lado direito {B}**.

Assim, uma vez que [A] tenha sido decomposta, vetores múltiplos à direita podem ser calculados de maneira eficiente.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU

Visão geral da Decomposição LU

Assim como na Eliminação de Gauss, a decomposição LU requer o pivotamento para se evitar divisões por zero.

Entretanto, para simplificar a descrição a seguir, a questão do pivotamento será adiada até a que a abordagem principal seja elaborada.

A explicação seguinte é limitada a 3 equações simultâneas.

Os resultados podem ser estendidos para um sistema de n dimensões.

A equação (1) pode ser reorganizada como:

$$[A]\{X\} - \{B\} = 0 \quad (2)$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU

Suponha que a Equação (2) possa ser escrita como um sistema triangular superior:

$$\begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} \\ 0 & u_{22} & u_{23} \\ 0 & 0 & u_{33} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{Bmatrix} \quad (3)$$

Perceba que isso é similar aos cálculos do primeiro passo da Eliminação de **Gauss**. Ou seja, a eliminação é usada para reduzir o sistema a uma forma triangular superior. A equação (3) também pode ser escrita em notação matricial e reorganizada para dar:

$$[U]\{X\} - \{D\} = 0 \quad (4)$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU

Agora **suponha** que exista uma matriz triangular inferior com 1's na diagonal;

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ l_{21} & 1 & 0 \\ l_{31} & l_{32} & 1 \end{bmatrix} \quad (5)$$

Que tenha a propriedade de que, quando o primeiro membro da Equação (4) for multiplicado à esquerda por ela, o resultado seja o primeiro membro da Equação (2).

Isto é,

$$[L]\{[U]\{X\} - \{D\}\} = [A]\{X\} - \{B\} \quad (6)$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU

Se a equação for válida para todo $\{X\}$, segue das regras da multiplicação de matrizes que:

$$[L][U] = [A] \quad (7)$$

e

$$[L]\{D\} = \{B\} \quad (8)$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

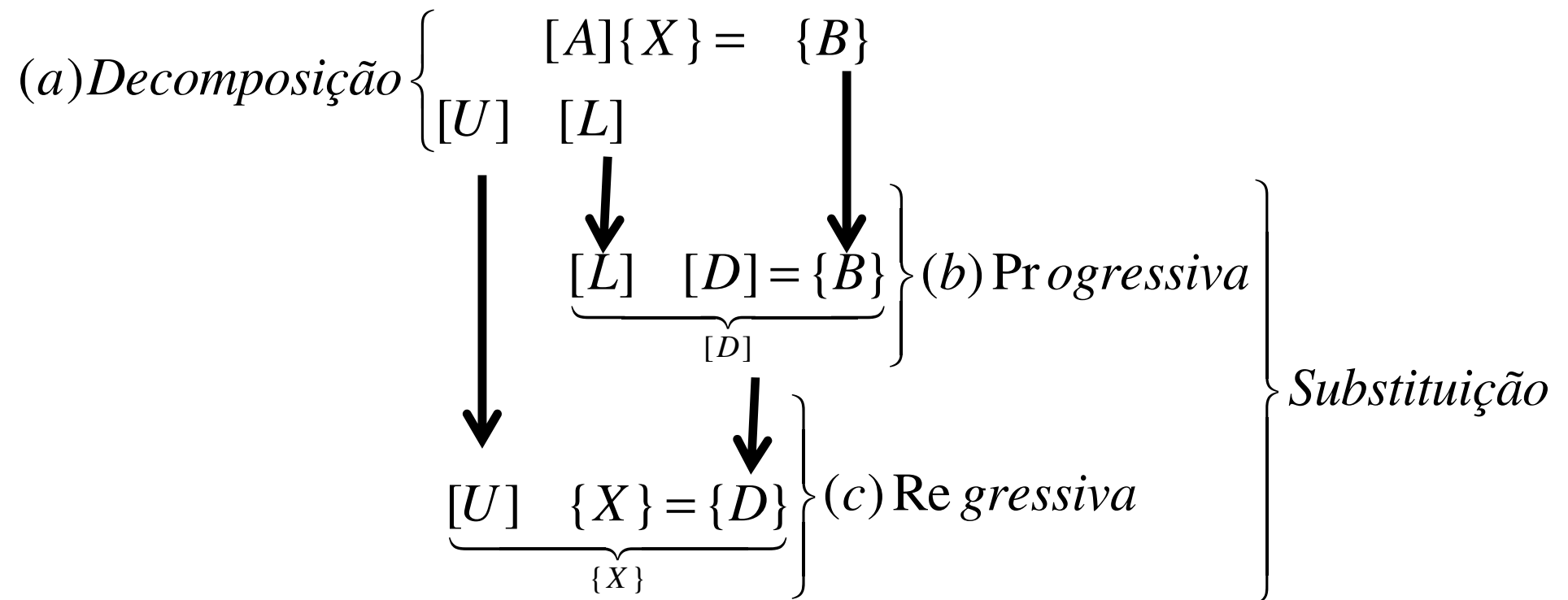
DECOMPOSIÇÃO LU

Uma estratégia de dois passos para obter soluções pode basear-se nas equações (4), (7) e (8).

1. **Passo de decomposição LU.** $[A]$ é fatorada ou “decomposta” em matrizes triangulares inferior $[L]$ e superior $[U]$.
2. **Passo de substituição.** $[L]$ e $[U]$ são usadas para determinar a solução $\{X\}$ para um lado direito $\{B\}$. Esse passo consiste em duas etapas. Primeiro, a equação (8) é usada para gerar um vetor intermediário $\{D\}$ por substituição progressiva. A seguir, o resultado é substituído em (4), que pode ser resolvida por substituição regressiva, determinando-se $\{X\}$.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

DECOMPOSIÇÃO LU



Sistema de Equações Algébricas Lineares

A Eliminação de Gauss pode ser usada para decompor $[A]$ em $[L]$ e $[U]$. Isso pode ser visto facilmente para $[U]$, que é um produto direto da eliminação progressiva.

Lembremos que o passo de eliminação progressiva tem por objetivo reduzir a matriz original dos coeficientes $[A]$ para a forma

$$[U] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ 0 & a'_{22} & a'_{23} \\ 0 & 0 & a''_{33} \end{bmatrix} \quad (9)$$

Que está na forma triangular superior procurada.

Embora possa não ser tão aparente, a matriz $[L]$ também é produzida durante esta etapa

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Isso pode ser prontamente ilustrado para um sistema de três equações.

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{Bmatrix}$$

A primeira etapa da eliminação de Gauss é multiplicar a linha 1 pelo fator:

$$f_{21} = \frac{a_{21}}{a_{11}}$$

E subtrair o resultado da segunda linha para eliminar a_{21} . Analogamente, a linha 1 é multiplicada por

$$f_{31} = \frac{a_{31}}{a_{11}}$$

E o resultado da terceira linha para eliminar a_{31} .

Sistema de Equações Algébricas Lineares

O passo final é multiplicar a segunda linha modificada por:

$$f_{32} = \frac{a'_{32}}{a'_{22}}$$

E subtrair o resultado da terceira linha para eliminar a_{32} .

Agora suponha que foram efetuadas todas essas manipulações na matriz [A].

Claramente, se não se quer modificar a equação, também deve-se fazer o mesmo com o lado direito {B}. Mas não há nenhuma razão que obrigue a efetuar essas operações simultaneamente. Assim, **pode-se salvar os f 's e manipular {B} depois.**

Onde serão armazenados os fatores f_{21} , f_{31} e f_{32} ?

Lembremos, a idéia era criar zeros em a_{21} , a_{31} e a_{32} . Assim, é possível armazenar f_{21} em a_{21} , f_{31} em a_{31} e f_{32} em a_{32} . Depois da eliminação, a matriz [A] poderia, portanto, ser escrita como:

Sistema de Equações Algébricas Lineares

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ f_{21} & a'_{22} & a'_{23} \\ f_{31} & f_{32} & a''_{33} \end{bmatrix} \quad (10)$$

Essa matriz, de fato, representa um armazenamento eficiente da decomposição LU de [A]

$$[A] \rightarrow [L][U] \quad (11)$$

Onde:

Sistema de Equações Algébricas Lineares

$$[U] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ 0 & a'_{22} & a'_{23} \\ 0 & 0 & a''_{33} \end{bmatrix}$$

e

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ f_{21} & 1 & 0 \\ f_{31} & f_{32} & 1 \end{bmatrix}$$

O exemplo a seguir confirma que $[A]=[L][U]$.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Obtenha a decomposição LU baseada na eliminação de Gauss efetuada para o caso ingênuo.

Solução: No exemplo de eliminação de Gauss ingênua foi resolvido o seguinte sistema com a matriz:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0,1 & 7 & -0,3 \\ 0,3 & -0,2 & +10 \end{bmatrix}$$

Após a eliminação progressiva, foi obtida a seguinte matriz triangular superior:

$$U = \begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0 & 7,0033 & -0,293333 \\ 0 & 0 & 10,0120 \end{bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Os fatores empregados para obter a matriz triangular superior podem ser reunidos em uma matriz triangular inferior. Os *elementos a_{21} e a_{31} foram eliminados usando-se os fatores*

$$f_{21} = \frac{0,1}{3} = 0,0333333 \quad e \quad f_{31} = \frac{0,3}{3} = 0,1000000$$

e o elemento *a_{32} foi eliminado usando-se o fator:*

$$f_{32} = \frac{-0,19}{7,00333} = -0,0271300$$

Assim a matriz triangular inferior é:

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0,0333333 & 1 & 0 \\ 0,1000000 & -0,0271300 & 1 \end{bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Consequentemente, a decomposição LU é:

$$[A] = [L][U] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0,0333333 & 1 & 0 \\ 0,1000000 & -0,0271300 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0 & 7,0033 & -0,293333 \\ 0 & 0 & 10,0120 \end{bmatrix}$$

Esse resultado pode ser verificado efetuando-se a multiplicação $[L][U]$ para obter

$$[L][U] = \begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0,0999999 & 7 & -0,3 \\ 0,3 & -0,2 & 9,99999 \end{bmatrix}$$

Cujas pequenas discrepâncias se devem a erros de arredondamento.

A seguir tem-se um pseudo código para uma sub-rotina que implemente a fase de decomposição.

Sistema de Equações Algébricas Lineares

SUB Decomp (a,n)

DOFOR $k = 1, n-1$

DOFOR $i = k+1, n$

$fator = a_{i,k} / k_{k,k}$

$a_{i,k} = fator$

DOFOR $j = k+1, n$

$a_{i,j} = a_{i,j} - fator * a_{k,j}$

ENDO

ENDO

ENDO

END Decomp

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Depois que a matriz é decomposta, pode-se produzir uma solução para um valor particular do vetor $\{B\}$ à direita, o que é feito em duas etapas.

1. *Primeiro uma substituição progressiva é executada, resolvendo-se (8) para $\{D\}$.*

É importante reconhecer que isso simplesmente significa efetuar as manipulações da eliminação em $\{B\}$. Assim, ao final desse passo, o lado direito estará no mesmo estado em que estaria em que estaria se tivesse sido efetuada a eliminação progressiva em $[A]$ e $\{B\}$ simultaneamente.

A substituição progressiva pode ser representado de modo conciso por:

$$d_i = b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}d_j \quad \text{para } i = 2, 3, \dots, n \quad (12)$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

2. O segundo passo, consiste em efetuar a substituição regressiva, como na Equação (4). **Similar a Eliminação de Gauss convencional.**

$$x_n = \frac{d_n}{a_{nn}} \quad (13)$$

$$x_i = \frac{d_i - \sum_{j=i+1}^n a_{i,j} x_j}{a_{ii}} \quad \text{para } i = n-1, n-2, \dots, 1 \quad (14)$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Os passos de substituição

Complete o problema anterior, determinando a solução final por substituição progressiva e regressiva.

Solução: O objetivo da substituição progressiva é impor as manipulações da eliminação, que foram aplicadas anteriormente a [A], no vetor do lado direito, {B}.

Lembre-se que o sistema resolvido anteriormente é:

$$\begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0,1 & 7 & -0,3 \\ 0,3 & -0,2 & +10 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 7,85 \\ -19,3 \\ 71,4 \end{Bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

E que a fase da Eliminação progressiva da Eliminação de Gauss convencional resultou em:

$$\begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0 & 7,00333 & -0,293333 \\ 0 & 0 & 10,0120 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 7,85 \\ -19,5617 \\ 70,0843 \end{Bmatrix} \quad (1.1)$$

A fase da substituição progressiva é implementada aplicando-se a equação (8), $[L]\{D\}=\{B\}$, ao problema.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0,0333333 & 1 & 0 \\ 0,1000000 & -0,0271300 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} d_1 \\ d_2 \\ d_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 7,85 \\ -19,3 \\ 71,4 \end{Bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Ou multiplicando o lado esquerdo,

$$d_1 = 7,85$$

$$0,0333333d_1 + d_2 = -19,3$$

$$0,100000d_1 - 0,02713d_2 + d_3 = 71,4$$

Pode-se determinar d_1 a partir da primeira equação.

$$d_1 = 7,85$$

O que pode ser substituído na segunda equação para determinar

$$d_2 = -19,3 - 0,0333333(7,85) = -19,5617$$

Ambos, d_1 e d_2 , podem então ser substituídos na terceira equação para dar

$$d_3 = 71,4 - 0,1(7,85) + 0,02713(-19,5617) = 70,0843$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Assim,

$$\{D\} = \begin{Bmatrix} 7,85 \\ -19,5617 \\ 70,0843 \end{Bmatrix}$$

Que é idêntico ao lado direito de (1.1).

Esse resultado pode ser substituído em (4), $[U]\{X\}=[D]$, para dar:

$$\begin{bmatrix} 3 & -0,1 & -0,2 \\ 0 & 7,00333 & -0,293333 \\ 0 & 0 & 10,0120 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 7,85 \\ -19,5617 \\ 70,0843 \end{Bmatrix}$$

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Que pode ser resolvida por substituição regressiva para determinar a solução final

$$\{X\} = \begin{Bmatrix} 3 \\ -2,5 \\ 7,00003 \end{Bmatrix}$$

A seguir tem-se um pseudo código para uma sub-rotina que implementa as duas fases da substituição

Sistema de Equações Algébricas Lineares

SUB Substituicao (a,n)

// Substituicao progressiva

DOFOR i= 2, n

soma= b_i

DOFOR j= 1,i-1

soma=soma - $a_{i,j} * b_j$

ENDDO

$b_i = soma$

ENDDO

// Substituicao regressiva

$$x_n = b_n / a_n$$

DOFOR i= n-1, 1, -1

soma= 0

DOFOR j= i+1,n

soma=soma + $a_{i,j} * x_j$

ENDDO

$x_i = (b_i - soma) / a_{i,i}$

ENDDO

END Substituicao

Sistema de Equações Algébricas Lineares

Algoritmo de Decomposição LU

Características:

- *Os fatores gerados durante a fase de eliminação são armazenados na parte de baixo da matriz. Isto pode ser feito porque eles são transformados em zeros de qualquer forma e não são necessários para a solução final. O armazenamento economiza espaço.*
- *Esse algoritmo mantém as informações do pivotamento usando um vetor de ordem n . Isso acelera bastante o algoritmo porque apenas o vetor de ordem n (ao contrário de toda a linha), é pivotado.*
- *As equações não sofrem mudança de escala, mas valores dos elementos em uma nova escala são usados para determinar quando o pivotamento deve ser implementado.*
- *O termo diagonal é monitorado durante a fase de pivotamento para se detectar ocorrências próximas de zero para sinalizar sistemas singulares. Se ele devolver um valor $er = -1$, uma matriz singular foi detectada e os cálculos devem parar.*

*O usuário escolhe um pequeno valor para um **parâmetro tol** com a finalidade de detectar ocorrências próximas a zero.*