

Solução de Sistemas de Equações Lineares:

Métodos iterativos de Jacobi e Gauss-Seidel

Métodos Iterativos

- Quando usar?
 - Sistemas Lineares com matrizes grandes e esparsas
 - Grandes \Rightarrow Comum para $n > 100.000$
 - Esparsas \Rightarrow Maioria dos coeficientes nulos
- Principais métodos iterativos:
 - Gauss-Jacobi
 - Gauss-Seidel
 - SOR (Gauss-Seidel com Sub/Sobrerelaxação)
 - TDMA (para matrizes tridiagonais)

Métodos Iterativos

- Vantagens:
 - ⇒ são menos suscetíveis ao acúmulo de erros de arredondamento do que os métodos diretos;
 - ⇒ Dependendo do sistema, a solução pode ser obtida muito mais rapidamente;

Método de Gauss-Jacobi

- **Método de Gauss-Jacobi**

- Consideremos um sistema linear do tipo $A_{nn}x_{n1} = b_{n1}$

$$a_{11} \cdot x_1 + a_{12} \cdot x_2 + a_{13} \cdot x_3 + \cdots + a_{1n-1} \cdot x_{n-1} + a_{1n} \cdot x_n = b_1$$

$$a_{21} \cdot x_1 + a_{22} \cdot x_2 + a_{23} \cdot x_3 + \cdots + a_{2n-1} \cdot x_{n-1} + a_{2n} \cdot x_n = b_2$$

$$a_{31} \cdot x_1 + a_{32} \cdot x_2 + a_{33} \cdot x_3 + \cdots + a_{3n-1} \cdot x_{n-1} + a_{3n} \cdot x_n = b_3$$

$$\vdots$$
$$\ddots$$
$$\vdots$$

$$a_{n1} \cdot x_1 + a_{n2} \cdot x_2 + a_{n3} \cdot x_3 + \cdots + a_{nn-1} \cdot x_{n-1} + a_{nn} \cdot x_n = b_n$$

Método de Gauss-Jacobi

- **Método de Gauss-Jacobi**

- Tomando por base a primeira equação (linha 1):

- $a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + \dots + a_{1n} x_n = b_1$

Isolando x_1 , temos: $x_1 = (1/a_{11}) (b_1 - a_{12} x_2 - \dots - a_{1n} x_n)$

Da mesma forma, para x_2, x_3, \dots, x_n

$$x_2 = (1/a_{22}) (b_2 - a_{21} x_1 - \dots - a_{2n} x_n)$$

⋮

$$x_n = (1/a_{nn}) (b_n - a_{n1} x_1 - \dots - a_{nn-1} x_{n-1})$$

Método de Gauss-Jacobi

- Na forma matricial, para um sistema nxn, temos

$$x_1^{k+1} = \frac{1}{a_{11}} \left(b_1 - a_{12} \cdot x_2^k - a_{13} \cdot x_3^k - \dots - a_{1,n-1} \cdot x_{n-1}^k - a_{1n} \cdot x_n^k \right)$$

$$x_2^{k+1} = \frac{1}{a_{22}} \left(b_2 - a_{21} \cdot x_1^k - a_{23} \cdot x_3^k - \dots - a_{2,n-1} \cdot x_{n-1}^k - a_{2n} \cdot x_n^k \right)$$

$$x_3^{k+1} = \frac{1}{a_{33}} \left(b_3 - a_{31} \cdot x_1^k - a_{32} \cdot x_2^k - \dots - a_{3,n-1} \cdot x_{n-1}^k - a_{3n} \cdot x_n^k \right)$$

$$x_n^{k+1} = \frac{1}{a_{nn}} \left(b_n - a_{n1} \cdot x_1^k - a_{n2} \cdot x_2^k - \dots - a_{n,n-1} \cdot x_{n-1}^k \right)$$

Método de Gauss-Jacobi

- Na forma matricial, para um sistema 4x4, temos

$$x_1 = -a_{12}/a_{11} x_2 - a_{13}/a_{11} x_3 - a_{14}/a_{11} x_4 + b_1/a_{11}$$

$$x_2 = -a_{21}/a_{22} x_1 - a_{23}/a_{22} x_3 - a_{24}/a_{22} x_4 + b_2/a_{22}$$

$$x_3 = -a_{31}/a_{33} x_1 - a_{32}/a_{33} x_2 - a_{34}/a_{33} x_4 + b_3/a_{33}$$

$$x_4 = -a_{41}/a_{44} x_1 - a_{42}/a_{44} x_2 - a_{43}/a_{44} x_3 + b_4/a_{44}$$

$$\vec{x}^{k+1} = C \cdot \vec{x}^k + \vec{g}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}^{k+1} = \begin{bmatrix} 0 & -a_{12}/a_{11} & -a_{13}/a_{11} & -a_{14}/a_{11} \\ -a_{21}/a_{22} & 0 & -a_{23}/a_{22} & -a_{24}/a_{22} \\ -a_{31}/a_{33} & -a_{32}/a_{33} & 0 & -a_{34}/a_{33} \\ -a_{41}/a_{44} & -a_{42}/a_{44} & -a_{43}/a_{44} & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}^k + \begin{bmatrix} b_1/a_{11} \\ b_2/a_{22} \\ b_3/a_{33} \\ b_4/a_{44} \end{bmatrix}$$

Método de Gauss-Jacobi

- **CrITÉrios de Parada**
- **Erro absoluto máximo entre duas iterações**

$$EA^{(k)} = \max |x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}| < \varepsilon$$

- **Erro relativo máximo entre duas iterações**

$$ER^{(k)} = \frac{\max |x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}|}{\max |x_i^{(k)}|} < \varepsilon$$

Método de Gauss-Jacobi

- **Método de Gauss-Jacobi – Exemplo 1**

- **Seja o sistema:**

$$\begin{cases} 10x_1 + 2x_2 + 3x_3 = 7 \\ x_1 + 5x_2 + x_3 = 8 \\ 2x_1 + 3x_2 + 10x_3 = 6 \end{cases} \text{ Use } \vec{x}^0 = \begin{bmatrix} 0,7 \\ -1,6 \\ 0,6 \end{bmatrix}; EA < 0,1$$

- **Determinação de **C** e **g****

$$C = \begin{bmatrix} 0 & -2/10 & -3/10 \\ -1/5 & 0 & -1/5 \\ -1/5 & -3/10 & 0 \end{bmatrix}$$

$$g = \begin{bmatrix} \frac{7}{10} \\ \frac{8}{5} \\ \frac{6}{10} \end{bmatrix}$$

Método de Gauss-Jacobi

▪ Método de Gauss-Jacobi – Exemplo 1

$$C = \begin{bmatrix} 0 & -2/10 & -3/10 \\ -1/5 & 0 & -1/5 \\ -1/5 & -3/10 & 0 \end{bmatrix} \quad x_0 = \begin{bmatrix} 0,7 \\ -1,6 \\ 0,6 \end{bmatrix} \quad g = \begin{bmatrix} \frac{7}{10} \\ \frac{8}{5} \\ \frac{6}{10} \end{bmatrix}$$

$$EA^{(k)} = \max |x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}|$$



$$\mathbf{x}^{(1)} = \mathbf{C}\mathbf{x}^{(0)} + \mathbf{g} = \begin{bmatrix} 0,84 \\ 1,34 \\ 0,94 \end{bmatrix}$$

$$\max \left| \begin{bmatrix} 0,84 \\ 1,34 \\ 0,94 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0,7 \\ -1,6 \\ 0,6 \end{bmatrix} \right| = \max \begin{bmatrix} 0,14 \\ 2,94 \\ 0,34 \end{bmatrix} = 2,94$$

Método de Gauss-Jacobi

▪ Método de Gauss-Jacobi – Exemplo 1

▪ Assim: $EA^{(k)} = \max |x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}|$

$$\mathbf{x}^{(2)} = \mathbf{C}\mathbf{x}^{(1)} + \mathbf{g} = \begin{bmatrix} 0,150 \\ 1,244 \\ 0,030 \end{bmatrix} \quad \max \left| \begin{bmatrix} 0,150 \\ 1,244 \\ 0,030 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0,84 \\ 1,34 \\ 0,94 \end{bmatrix} \right| = \max \begin{bmatrix} 0,69 \\ 0,096 \\ 0,91 \end{bmatrix} = 0,69$$

e, analogamente:

$$\mathbf{x}^{(3)} = \mathbf{C}\mathbf{x}^{(2)} + \mathbf{g} = \begin{bmatrix} 0,4422 \\ 1,5640 \\ 0,1968 \end{bmatrix} \quad \max \left| \begin{bmatrix} 0,4422 \\ 1,5640 \\ 0,1968 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0,150 \\ 1,244 \\ 0,030 \end{bmatrix} \right| = \max \begin{bmatrix} 0,2922 \\ 0,32 \\ 0,1668 \end{bmatrix} = 0,32$$

Método de Gauss-Jacobi

▪ Método de Gauss-Jacobi – Exemplo 1

▪ Igualmente:

$$\mathbf{x}^{(4)} = \mathbf{C}\mathbf{x}^{(3)} + \mathbf{g} = \begin{bmatrix} 0,3282 \\ 1,4722 \\ 0,0424 \end{bmatrix}$$

$$\max \left\| \begin{bmatrix} 0,3282 \\ 1,4722 \\ 0,0424 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0,4422 \\ 1,5640 \\ 0,1968 \end{bmatrix} \right\| = \max \begin{bmatrix} 0,114 \\ 0,0918 \\ 0,1544 \end{bmatrix} = 0,1544$$

e, finalmente:

$$\mathbf{x}^{(5)} = \mathbf{C}\mathbf{x}^{(4)} + \mathbf{g} = \begin{bmatrix} 0,3929 \\ 1,5259 \\ 0,0927 \end{bmatrix}$$

$$\max \left\| \begin{bmatrix} 0,3929 \\ 1,5259 \\ 0,0927 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0,3282 \\ 1,4722 \\ 0,0424 \end{bmatrix} \right\| = \max \begin{bmatrix} 0,0647 \\ 0,0537 \\ 0,0503 \end{bmatrix} = 0,0647$$

Método de Gauss-Jacobi

- **Em suma:**

$$X^{(0)} \rightarrow X^{(1)} \rightarrow X^{(2)} \rightarrow X^{(3)} \rightarrow X^{(4)} \rightarrow X^{(5)}$$

$$\begin{bmatrix} 0,7 \\ -1,6 \\ 0,6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0,84 \\ 1,34 \\ 0,94 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0,150 \\ 1,244 \\ 0,030 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0,4422 \\ 1,5640 \\ 0,1968 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0,3282 \\ 1,4722 \\ 0,0424 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 0,3929 \\ 1,5259 \\ 0,0927 \end{bmatrix}$$

- **E o erro absoluto:**

$$EA^{(1)} \rightarrow EA^{(2)} \rightarrow EA^{(3)} \rightarrow EA^{(4)} \rightarrow EA^{(5)}$$

$$2,94 \rightarrow 0,69 \rightarrow 0,32 \rightarrow 0,1544 \rightarrow 0,0647$$

Método de Gauss-Seidel

Método de Gauss-Seidel

- Similarmente ao método de Gauss-Jacobi, conhecida a estimativa inicial, $x^{(0)}$, obtém-se consecutivamente os vetores $x^{(1)}$, $x^{(2)}$, ..., $x^{(k)}$
- Todavia, ao se calcular $x_j^{(k+1)}$, usa-se todos os valores $x_1^{(k+1)}$, $x_2^{(k+1)}$, ..., $x_{j-1}^{(k+1)}$ que já foram calculados e os valores $x_{j+1}^{(k)}$, $x_{j+2}^{(k)}$, ..., $x_n^{(k)}$ restantes.

Método de Gauss-Seidel

Método de Gauss-Seidel

- Descrição I
 - Seja o seguinte sistema de equações:

$$\mathbf{a}_{11} \cdot \mathbf{x}_1 + \mathbf{a}_{12} \cdot \mathbf{x}_2 + \mathbf{a}_{13} \cdot \mathbf{x}_3 + \cdots + \mathbf{a}_{1n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1} + \mathbf{a}_{1n} \cdot \mathbf{x}_n = \mathbf{b}_1$$

$$\mathbf{a}_{21} \cdot \mathbf{x}_1 + \mathbf{a}_{22} \cdot \mathbf{x}_2 + \mathbf{a}_{23} \cdot \mathbf{x}_3 + \cdots + \mathbf{a}_{2n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1} + \mathbf{a}_{2n} \cdot \mathbf{x}_n = \mathbf{b}_2$$

$$\mathbf{a}_{31} \cdot \mathbf{x}_1 + \mathbf{a}_{32} \cdot \mathbf{x}_2 + \mathbf{a}_{33} \cdot \mathbf{x}_3 + \cdots + \mathbf{a}_{3n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1} + \mathbf{a}_{3n} \cdot \mathbf{x}_n = \mathbf{b}_3$$

⋮

⋮

⋮

$$\mathbf{a}_{n1} \cdot \mathbf{x}_1 + \mathbf{a}_{n2} \cdot \mathbf{x}_2 + \mathbf{a}_{n3} \cdot \mathbf{x}_3 + \cdots + \mathbf{a}_{nn-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1} + \mathbf{a}_{nn} \cdot \mathbf{x}_n = \mathbf{b}_n$$

Método de Gauss-Seidel

Método de Gauss-Seidel

- Descrição II

- Isolando x_i a partir da linha i , tem-se:

$$x_1 = \frac{1}{a_{11}} (b_1 - a_{12} \cdot x_2 - a_{13} \cdot x_3 - \cdots - a_{1n-1} \cdot x_{n-1} - a_{1n} \cdot x_n)$$

$$x_2 = \frac{1}{a_{22}} (b_2 - a_{21} \cdot x_1 - a_{23} \cdot x_3 - \cdots - a_{2n-1} \cdot x_{n-1} - a_{2n} \cdot x_n)$$

$$x_3 = \frac{1}{a_{33}} (b_3 - a_{31} \cdot x_1 - a_{32} \cdot x_2 - \cdots - a_{3n-1} \cdot x_{n-1} - a_{3n} \cdot x_n)$$

\vdots

$$x_n = \frac{1}{a_{nn}} (b_n - a_{n1} \cdot x_1 - a_{n2} \cdot x_2 - \cdots - a_{nn-1} \cdot x_{n-1})$$

Método de Gauss-Seidel

Método de Gauss-Seidel

■ Descrição III

- O processo iterativo se dá a partir das equações:

$$\mathbf{x}_1^{k+1} = \frac{1}{a_{11}} \left(b_1 - a_{12} \cdot \mathbf{x}_2^k - a_{13} \cdot \mathbf{x}_3^k - \dots - a_{1,n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1}^k - a_{1n} \cdot \mathbf{x}_n^k \right)$$

$$\mathbf{x}_2^{k+1} = \frac{1}{a_{22}} \left(b_2 - a_{21} \cdot \mathbf{x}_1^{k+1} - a_{23} \cdot \mathbf{x}_3^k - \dots - a_{2,n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1}^k - a_{2n} \cdot \mathbf{x}_n^k \right)$$

$$\mathbf{x}_3^{k+1} = \frac{1}{a_{33}} \left(b_3 - a_{31} \cdot \mathbf{x}_1^{k+1} - a_{32} \cdot \mathbf{x}_2^{k+1} - \dots - a_{3,n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1}^k - a_{3n} \cdot \mathbf{x}_n^k \right)$$

$$\mathbf{x}_n^{k+1} = \frac{1}{a_{nn}} \left(b_n - a_{n1} \cdot \mathbf{x}_1^{k+1} - a_{n2} \cdot \mathbf{x}_2^{k+1} - \dots - a_{n,n-1} \cdot \mathbf{x}_{n-1}^{k+1} \right)$$

Método de Gauss-Seidel

Método de Gauss-Seidel- Na forma matricial (caso 4 x 4)

$$\vec{x}^{k+1} = B \cdot \vec{x}^k + C \cdot \vec{x}^{k+1} + \vec{g}$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}^{k+1} = \begin{bmatrix} 0 & -a_{12}/a_{11} & -a_{13}/a_{11} & -a_{14}/a_{11} \\ 0 & 0 & -a_{23}/a_{22} & -a_{24}/a_{22} \\ 0 & 0 & 0 & -a_{34}/a_{33} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}^k + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -a_{21}/a_{22} & 0 & 0 & 0 \\ -a_{31}/a_{33} & -a_{32}/a_{33} & 0 & 0 \\ -a_{41}/a_{44} & -a_{42}/a_{44} & -a_{43}/a_{44} & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix}^{k+1} + \begin{bmatrix} b_1/a_{11} \\ b_2/a_{22} \\ b_3/a_{33} \\ b_4/a_{44} \end{bmatrix}$$

Método de Gauss-Seidel

Método de Gauss-Seidel

- Critério de Parada: Adotam-se os mesmos critérios de parada já definidos anteriormente para o método da Gauss-Jacobi, ou seja
 - **Erro absoluto máximo entre duas iterações**

$$EA^{(k)} = \max |x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}| < \varepsilon$$

- **Erro relativo máximo entre duas iterações**

$$ER^{(k)} = \frac{\max |x_i^{(k)} - x_i^{(k-1)}|}{\max |x_i^{(k)}|} < \varepsilon$$

Método de Gauss-Seidel

- **Método de Gauss-Seidel – Exemplo 2**

- **Resolver:**

$$\begin{cases} 5x_1 + x_2 + x_3 = 5 \\ 3x_1 + 4x_2 + x_3 = 6 \\ 3x_1 + 3x_2 + 6x_3 = 0 \end{cases} \quad \text{com } ER \leq 10^{-2}. \text{ Use } \vec{x}^0 = \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Método de Gauss-Seidel

- Método de Gauss-Seidel – Exemplo 2
 - Quadro de resultados do processo iterativo

x_1	$ER_{x_1}^k$	x_2	$ER_{x_2}^k$	x_3	$ER_{x_3}^k$	ER^k
-1	-	0	-	1	-	-
0,8	2,25	0,65	1	-0,725	2,379	2,379
1,015	0,212	0,92	0,293	-0,967	0,250	0,293
1,009	0,006	0,985	0,066	-0,997	0,030	0,066
1,002	0,007	0,998	0,0013	-1	0,003	0,0013

$$\mathbf{x}_1 = 1,002 \quad \mathbf{x}_2 = 0,998 \quad \mathbf{x}_3 = -1$$

Método de Gauss-Seidel

- Método de Gauss-Seidel – Exemplo 2
 - Verificação (substituição no sistema)

$$\mathbf{x} = 1,002 \quad \mathbf{y} = 0,998 \quad \mathbf{z} = -1$$

$$5.(1,002) + 1.(0,998) + 1.(-1) = 5,008 \approx 5 \quad \mathbf{OK}$$

$$3.(1,002) + 4.(0,998) + 1.(-1) = 5,998 \approx 6 \quad \mathbf{OK}$$

$$3.(1,002) + 3.(0,998) + 6.(-1) = 0 \quad \mathbf{OK}$$

Método de Gauss-Seidel

- **Critérios de Convergência**
 - **Processo iterativo \Rightarrow Convergência para a solução exata **não** garantida para qualquer sistema.**
 - **Necessidade de determinação de certas condições que devem ser satisfeitas por um SEL para a garantia da convergência do método.**
 - **Critérios de determinação das condições de convergência**
 - **Critério das Linhas**

Método de Gauss-Seidel

- **Critério das Linhas**
 - Segundo este critério, um determinado sistema irá convergir pelo método de Gauss-Seidel, se:

$$\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}| < |a_{ii}|, \text{ para } i = 1, 2, 3, \dots, n.$$

Considerações Finais

- Embora não altere a solução do SEL, a ordem de aparecimento das equações pode alterar sua convergência pelo método da Gauss-Seidel.

- Exemplo 6: Seja o SEL:

$$\begin{aligned} -4 \cdot x_1 + 10 \cdot x_2 &= 19 \\ 5 \cdot x_1 + 3 \cdot x_2 &= 15 \end{aligned}$$

- Observa-se que na ordem atual de aparecimento das equações, o SEL não satisfaz o **Critério das Linhas** (**verificar!!!**); logo, sua convergência **não é garantida**.
- A inversão da ordem das duas equações do SEL fará com que o **Critério das Linhas** seja **satisfeito** e sua convergência pelo método de Gauss-Seidel **garantida** (**verificar também!!!**).

$$\begin{aligned} 5 \cdot x_1 + 3 \cdot x_2 &= 15 \\ -4 \cdot x_1 + 10 \cdot x_2 &= 19 \end{aligned}$$

Programa em matlab

```
function [x] = gseidel_01(A,b,x,maxit,tol)
[n m] = size(A)
for k=1:maxit
    x0=x; %armazenamos vetor x para poder calcular o erro...
    for i=1:n
        s=0;
        for j=1:n
            if (j~=i), s= s + A(i,j)*x(j); end;
        end
        x(i)=(b(i)-s)/A(i,i);
    end
    if(norm(x-x0,2)<=tol) % %norma 2: max(abs(x-x0))
        fprintf('O metodo de gauss-seidel convergiu com %3i iteracoes\n',k)
        return;
    elseif k==maxit
        disp('O metodo de gauss-seidel não convergiu');
        return
    end
    x0= x; %passa o vetor x para o vetor x0
    disp([k x']); %Mostra os resultados das iterações...
end
```

Bibliografia

- Ruggiero, M. A. Gomes & Lopes, V. L. da R. *Cálculo Numérico: Aspectos teóricos e computacionais*. MAKRON Books, 1996, 2ª ed.
- Asano, C. H. & Colli, E. *Cálculo Numérico: Fundamentos e Aplicações*. Departamento de Matemática Aplicada – IME/USP, 2007.
- Sanches, I. J. & Furlan, D. C. *Métodos Numéricos*. DI/UFPR, 2006.
- Paulino, C. D. & Soares, C. Erros e Propagação de Erros, *Notas de aula*, SE/ DM/ IST [Online]
http://www.math.ist.utl.pt/stat/pe/qeb/semestre_1_2004-2005/PE_erros.pdf [Último acesso 07 de Junho de 2007].