



	PROFESSOR: Paulo César Linhares da Silva	
	CURSO: CIÊNCIAS DA COMPUTAÇÃO	
	DISCIPLINA: CÁLCULO NUMÉRICO	
	PERÍODO: MANHÃ. HORÁRIO: 07:00 ÀS 08:40	DATA: 05/12/2024
	NOME:	PONTOS OBTIDOS
	SEMESTRE SUPLEMENTAR: 2024	
2ª AVALIAÇÃO DE CÁLCULO NUMÉRICO	Sistemas Lineares	NOTA OBTIDA:

## Cálculo Numérico

**1ª Questão:** Implemente a decomposição LU de uma matriz  $A$  de ordem  $n$  por  $n$  baseando-se no método de Crout. Utilize esta decomposição para resolver um sistema linear do tipo  $A_{n \times n} x_{n \times 1} = b_{n \times 1}$ .

**Observação:** No método de Crout, os elementos da diagonal principal da matriz  $U$  são todos iguais a 1.

**2ª Questão:** Implemente usando a linguagem de programação Python o algoritmo a seguir.

### ALGORITMO 1: Resolução de um Sistema Triangular Superior

Dado um sistema triangular superior  $n \times n$  com elementos da diagonal da matriz  $A$  não nulos, as variáveis  $x_n, x_{n-1}, x_{n-2}, \dots, x_2, x_1$  são assim obtidas:

$$x_n = b_n / a_{nn}$$

Para  $k = (n - 1), \dots, 1$

$$\left[ \begin{array}{l} s = 0 \\ \text{Para } j = (k + 1), \dots, n \\ s = s + a_{kj} x_j \\ x_k = (b_k - s) / a_{kk} \end{array} \right.$$

**3ª Questão:** Implemente usando a linguagem de programação Python o algoritmo a seguir.

**ALGORITMO 2: Resolução de  $Ax = b$  através da Eliminação de Gauss.**

Seja o sistema linear  $Ax = b$ ,  $A: n \times n$ ,  $x: n \times 1$ ,  $b: n \times 1$ .

Supor que o elemento que está na posição  $a_{kk}$  é diferente de zero no início da etapa  $k$ .

Eliminação

$$\left[ \begin{array}{l} \text{Para } k = 1, \dots, n-1 \\ \quad \left[ \begin{array}{l} \text{Para } i = k+1, \dots, n \\ \qquad m = \frac{a_{ik}}{a_{kk}} \\ \qquad a_{ik} = 0 \\ \qquad \text{Para } j = k+1, \dots, n \\ \qquad \quad a_{ij} = a_{ij} - ma_{kj} \\ \qquad \quad b_i = b_i - mb_k \end{array} \right. \end{array} \right.$$

Resolução do sistema:

$$\left[ \begin{array}{l} x_n = b_n / a_{nn} \\ \text{Para } k = (n-1), \dots, 2, 1 \\ \quad \left[ \begin{array}{l} s = 0 \\ \quad \text{Para } j = (k+1), \dots, n \\ \qquad s = s + a_{kj} x_j \\ \quad x_k = (b_k - s) / a_{kk} \end{array} \right. \end{array} \right.$$

**4ª Questão:** Implemente o método de Gauss- Jacobi a partir do algoritmo (código em Python) sugerido no SIGAA. Verifique os critérios de convergência e se a solução é apropriada para o sistema.

**5ª Questão:** Implemente o método de Gauss- Seidel a partir do algoritmo (código em Python) sugerido no SIGAA. Verifique os critérios de convergência e se a solução é apropriada para o sistema.

**6ª Questão:** Resolva o projeto proposto a seguir.

## PROJETO

- a) Compare as soluções dos sistemas lineares

$$\begin{cases} x - y = 1 \\ x - 1.00001 y = 0 \end{cases} \quad \text{e} \quad \begin{cases} x - y = 1 \\ x - 0.99999 y = 0 \end{cases}$$

Fatos como este ocorrem quando a matriz  $A$  do sistema está próxima de uma matriz singular e então o sistema é *mal condicionado*.

Dizemos que um sistema linear é *bem condicionado* se pequenas mudanças nos coeficientes e/ou nos termos independentes acarretarem pequenas mudanças na solução do sistema. Caso contrário, o sistema é dito mal condicionado.

Embora saibamos que uma matriz  $A$  pertence ao conjunto das matrizes não inversíveis se, e somente se,  $\det(A) = 0$ , o fato de uma matriz  $A$  ter  $\det(A) \approx 0$  não implica necessariamente que o sistema linear que tem  $A$  por matriz de coeficientes seja mal condicionado.

O *número de condição* de  $A$ ,  $\text{cond}(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$ , onde  $\|\cdot\|$  é uma norma de matrizes [14], é uma medida precisa do bom ou mau condicionamento do sistema que tem  $A$  por matriz de coeficientes, pois demonstra-se que

$$\frac{1}{\text{cond}(A)} = \min \left\{ \frac{\|A - B\|}{\|A\|} \text{ tais que } B \text{ é não inversível} \right\}.$$

- b) As matrizes de Hilbert,  $H_n$ , onde

$h_{ij} = \frac{1}{i + j - 1}$ ,  $1 \leq i, j \leq n$  são exemplos clássicos de matrizes mal condicionadas.

- (b.1) – Use pacotes computacionais, que estimam ou calculam  $\text{cond}(A)$ , para verificar que quanto maior for  $n$ , mais mal condicionada é  $H_n$ .

- (b.2) – Resolva os sistemas  $H_n x = b_n$ ,  $n = 3, 4, 5, \dots, 10$ , onde  $b_n$  é o vetor cuja  $i$ -ésima componente é

$$\sum_{j=1}^n \frac{1}{i + j - 1} \quad \text{Desta forma a solução exata será: } x^* = (1 \ 1 \ \dots \ 1)^T.$$

- (b.3) – Analise seus resultados.

**7ª Questão:** Implementar um algoritmo em Python para o polinômio de Lagrange. Este algoritmo deve receber um arquivo e partir deste extrair os valores de  $x$  e  $y$  para serem utilizados na construção do polinômio de Lagrange.

**8ª Questão:** Resolva o problema a seguir.

Dada a tabela abaixo,

- Calcule  $e^{3.1}$  usando um polinômio de interpolação sobre três pontos.
- Dê um limitante para o erro cometido.

$x$	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8
$e^x$	11.02	13.46	16.44	20.08	24.53	29.96	36.59	44.70

**9ª Questão:** Resolva o problema a seguir.

8. A tabela abaixo representa a inflação **bimestral** medida pelo INPC no ano de 2000.

bimestre	janeiro	fevereiro	março	maio	junho
inflação(%)	0,75	0,64	0,24	2,94	0,37

- Estime qual foi a inflação em abril, utilizando um polinômio interpolador de grau  $n \leq 2$ .
- Calcule o erro da estimativa anterior.
- Podemos garantir, usando o resultado do item anterior, que a inflação semestral foi menor que 6%?
- Determine a inflação do mês de julho, usando um polinômio de grau  $n \leq 2$ .

**10ª Questão:** Resolva o problema a seguir.

Encontrar uma aproximação para  $f(0.25)$  por spline cúbica natural na tabela:

x	0	0.5	1.0	1.5	2.0
f(x)	3	1.8616	-0.5571	-4.1987	-9.0536