#### Universidade Estadual de Campinas Instituto de Matemática, Estatística e Computação Científica Departamento de Matemática Aplicada



## MS211 - Cálculo Numérico

Turma A - Prova 1

Fernando Teodoro de Cillo RA: 197029

> Campinas Maio de 2021

1 Considere a função dada por  $f(x) = sin[(x-0.23)^2] - e^{x^2} + 3 \cdot x$  com  $x \in [-2,2]$ . Aproxime a raiz ou as raízes justificando sua escolha de método, a precisão de sua aproximação da raiz ou de suas aproximações das raízes.

Plotando a função f(x) no Wolfram Alpha, como na figura 1, podemos ver que a função f(x) possui duas raízes, uma no intervalo [0,1] e outra no intervalo [1,2].

Aplicando o método da bisseção nesses dois intervalos, através da biblioteca python scipy.optimize e do método (.bissect), obtemos as raízes  $x_1 = 0.37704867390311847$  e  $x_2 = 1.228810039416203$ .

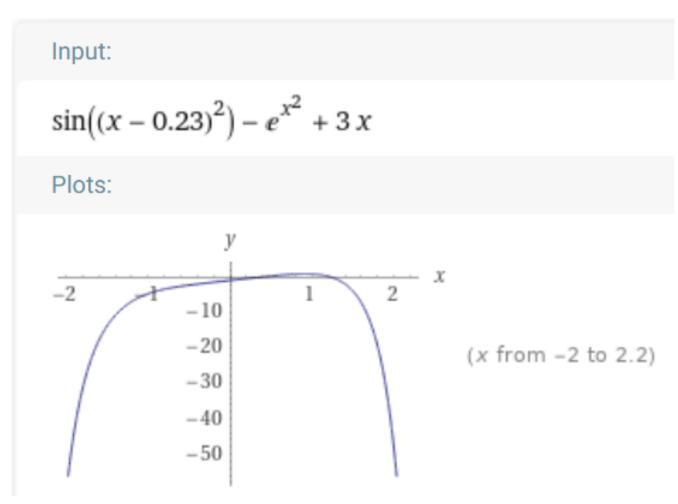


Figura 1: Gráfico de  $f(x) = sin[(x - 0.23)^2] - e^{x^2} + 3 \cdot x$  no Wolfram Alpha

Aplicando agora o método de Newton-Raphson (.newton), com as raízes obtidas pelo método da Bisseção como aproximação inicial, a derivada calculada pelo Wolfram Alpha e tolerância  $10^{-15}$ , obtemos as raízes  $x_1=0.377048673902708$  e  $x_2=1.228810039417538$ .

Chamando agora a função f(x) aplicada em nossas raízes, vemos que o método da bisseção zerou a função nas 11 primeiras casas decimais, enquanto o método de Newton-Raphson conseguiu zeros até a décima quinta casa decimal. Logo, a aproximação do segundo método é melhor, justificando sua aplicação após o primeiro.

2 Considere a função  $f(x) = x + e^{-x^2}$  na reta Real. Como identificar se esta função f(x) tem raiz ou raízes reais? Qual seria o Método mais adequado para se identificar rapidamente uma boa aproximação dessa ou dessas raízes? Qual o controle de aproximação que você usaria?

Plotando o gráfico, visto na figura 2, verificamos se a função cruza o eixo das abscissas. Se ela cruza, esse ponto representa uma raiz da função. Para a função  $f(x) = x + e^{-x^2}$ , vemos que há uma raiz entre -0.5 e -1.0.

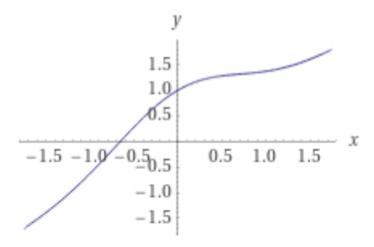


Figura 2: Gráfico de  $f(x) = x + e^{-x^2}$  no Wolfram Alpha

Agora, como temos um intervalo que com certeza contém uma raiz, podemos aplicar o método da bisseção e encontrar uma aproximação para esse valor.

Qualquer tolerância menor que  $10^{-10}$  já seria suficientemente boa, porque a ideia é obter uma resposta rapidamente, e não necessariamente a mais precisa. Por esse motivo, utilizei a tolerância  $\delta = 10^{-12}$ , o que retornou a raiz  $x_0 = -0.6529186404204665$ .

Obs.: O código utilizado nas questões 1 e 2 está no arquivo p1\_197029.py.

3 Dos métodos apresentados para aproximar a raiz de uma função, qual ou quais os que lhe parecem mais úteis e por quê? Há algum método que você acredita que nunca vai usar? Justifique cuidadosamente todas as suas opiniões.

O método de Newton-Raphson me parece o mais útil, por convergir em poucas iterações e por chegar a resultados consistentes. O seu problema é a necessidade da derivada, que o Método da Secante elimina e, por isso, também é muito útil.

O método da Bisseção me parece bastante apropriado para encontrar uma aproximação inicial boa para os métodos já citados, tendo apenas o intervalo em que as raízes se encontram, e, portanto, também o considero valioso. Além disso, sua interpretação geométrica e código simples o fazem interessante em contextos didáticos, para introduzir os outros métodos posteriormente.

O método da Posição Falsa é, portanto, o que considero mais irrelevante, pois a Bisseção já cobre os casos em que a Posição Falsa poderia ser utilizada. Por isso, creio que nunca vou usá-lo, já que provavelmente vou usar o método da Bisseção no lugar e o método de Newton-Raphson ou da Secante posteriormente.

4 Considere a matriz e o vetor dados pelo programa abaixo e resolva um sistema do tipo m.x = b. Justifique cuidadosamente sua escolha de método e critique avaliativamente seu resultado.

```
%
                                           m(i,i+25) = -0.51;
n=251;
                                           m(i+25,i) = -0.28;
%
                                          endfor
% Matriz
                                          %
m=sparse(n);
                                          % Termo independente
for i=1:n
                                          for i=1:2:n
 m(i,i) = 2.35;
                                           b(i) = 1.5;
endfor
                                          endfor
for i=1:n-1
                                          for i=2:2:n-1
                                           b(i)=0.75;
 m(i,i+1) = -0.78;
 m(i+1,i) = -0.41;
                                          endfor
endfor
                                          b=b';
for i=1:n-25
```

Como sabemos, pelo código dado, que a matriz m é esparsa e que todos os elementos  $m_{i,i}$  da sua diagonal principal são diferentes de zero (matriz não-singular), devemos escolher entre o método de Jacobi e o de Gauss-Seidel.

O código p1\_q4\_197029.m, feito em conjunto com o Guilherme Teodoro de Cillo, resolve o sistema  $m \cdot x = b$  pelos métodos de Gauss-Seidel e de Jacobi para que comparemos. E, adicionalmente, também resolve pelo comando  $x = A \setminus b$  do Octave.

Podemos ver na tabela 1 que o método de Jacobi é mais rápido, mas o de Gauss-Seidel possui um erro relativo e resíduo relativo menores. Como estamos buscando o resultado mais preciso, Gauss-Seidel é a escolha mais apropriada.

Método Erro relativo Resíduo relativo Tempo(s) $8.4665 \cdot 10^{-5}$  $2.1598 \cdot 10^{-4}$ Jacobi

Tabela 1: Comparação entre os métodos numéricos

 $1.7982 \cdot 10^{-3}$  $7.3886 \cdot 10^{-5}$  $1.3440 \cdot 10^{-4}$  $7.1471 \cdot 10^{-3}$ Gauss-Seidel  $5.5920 \cdot 10^{-16}$  $1.5850 \cdot 10^{-3}$  $x = A \backslash b$ 

Note que o comando  $x=A\backslash b$  retorna um resíduo muito menor que os outros métodos e em mais rapidamente, mas, como a ideia era escolher o método utilizado, seus resultados serão desconsiderados porque o comando é uma "caixa-preta". O cálculo do erro relativo neste caso não tem sentido e nem relevância para os resultados.

### Se, em seu trabalho profissional, você tiver que orien-5 tar a compra de um software para resolver sistemas lineares, quais seriam suas três primeiras escolhas? Justifique...

Um software que pudesse aplicar os métodos da Eliminação de Gauss, da fatoração LU e de Gauss-Seidel seria o suficiente.

A Eliminação de Gauss realiza muitas operações por linha da matriz, mas não necessita realizar nenhuma operação com a matriz antes de começar a calcular. Portanto, para matrizes pequenas (até 10 linhas, talvez) pode ser aplicado sem prejuízo ao resultado e com custo computacional aceitável, já que sua implementação é muito simples.

Para matrizes maiores, o método da fatoração LU é mais indicado, pois possui custo computacional menor do que a eliminação de Gauss.

Quando a matriz é grande mas esparsa os métodos anteriores possuem custo computacional muito grande e, portando, o método de Gauss-Seidel é o mais apropriado. O de Jacobi também seria interessante, mas Gauss-Seidel geralmente tem convergência melhor, por isso a escolha.

#### 6 Considere o sistema não linear dado por

$$f(x, y, z) = 3 \cdot x^2 \cdot y^2 - z + 2,$$
  

$$g(x, y, z) = x - 2 \cdot y^2 - 3 \cdot z^2 + 12, e$$
  

$$h(x, y, z) = x + y - 0.5.$$

### Identifique uma terna (x,y,z) para a qual f, g e h se anulam simultaneamente. Avalie seu resultado e comente a precisão.

Utilizando o método de Newton não-linear em Octave (baseado no código enviado pelo professor no classroom), disponível no arquivo  $\mathbf{p1}_{-}\mathbf{q6}_{-}\mathbf{197029}.\mathbf{m}$ , encontramos a terna  $(\mathbf{x},\mathbf{y},\mathbf{z})$  =  $(\mathbf{0.2579},\ \mathbf{0.2421},\ \mathbf{2.0117})$ . E, como visto no próprio arquivo, o Octave zera as funções f(x,y,z), g(x,y,z) e h(x,y,z) e também a norma do vetor F(f(x,y,z), g(x,y,z), h(x,y,z))

Apesar disso, como a solução tem precisão de apenas 4 casas decimais, não é uma aproximação excelente e poderia gerar erros dependendo da aplicação. Como a ideia aqui era somente zerar as funções, porém, é um resultado aceitável.

## 7 Comente o que lhe pareceu mais útil no que foi visto até aqui de MS211.

A resolução de sistemas lineares na forma matricial é tema das disciplinas EA513 e EA611 (circuitos elétricos 1 e 2). Resolver esse tipo de problema em escala maior (mais do que 10 linhas) computacionalmente é muito mais prático e é o que, provavelmente, será utilizado no exercício da profissão de engenheiro.

Aprender o básico de Octave também foi importantíssimo para mim. No curso de engenharia elétrica temos pouquíssimas disciplinas dedicadas à programação, o que é, no meu ponto de vista, uma grande falha na grade do curso. E, por isso, aprender uma linguagem nova em uma disciplina do chamado "ciclo básico" é ótimo.

# 8 Comente algum tópico que não foi abordado nas questões anteriores e justifique o(s) motivo(s) de sua escolha.

Creio que a fatoração LU poderia ter sido abordada em alguma das questões, pois foi um tema bastante trabalhado em aulas e que é bastante útil. Além disso, é bem mais intuitivo que outros métodos, como de Gauss-Seidel e de Jacobi.