AULA PRÁTICA 3 MÉTODOS ITERATIVOS PARA CÁLCULO DE AUTOVALORES E AUTOVETORES

1) MÉTODO DA POTÊNCIA - versão 1

Escreva uma função Scilab

function [lambda,x1,k,n_erro] = Metodo_potencia(A,x0,epsilon,M)

que implementa o Método da Potência para determinar o autovalor dominante (lambda) de A.

Variáveis de entrada:

A: matriz real n x n, diagonalizável, com autovalor dominante (lambda);

x0: vetor, não nulo, a ser utilizado como aproximação inicial do autovetor dominante.

epsilon: precisão a ser usada no critério de parada.

M: número máximo de iterações.

Variáveis de saída:

lambda: autovalor dominante de A;

x1: autovetor unitário (norma infinito) correspondente a lambda;

k: número de iterações necessárias para a convergência;

n_erro: norma infinito do erro

Critério de parada: sendo erro=x1 − x0, parar quando n_erro < épsilon ou k>M.

ALGORITMO - versão 1

```
K=1
```

x0=x0/(coordenada de maior módulo de x0)

x1 = A*x0 (aproximação do autovetor dominante)

Enquanto k<=M

lambda = coord. de maior módulo de x1 (aproximação autovalor dominante)

x1=x1/lambda

 $n_{erro} = norma infinito de x1 - x0$

Se n erro < épsilon então mensagem e retorna

x0 = x1

x1 = A * x0

k=k+1

Fim Enquanto

Mensagem e retorna

```
ALGORITMO - versão 2
k=1
x0=x0/(norma 2 de x0)
x1=A*x0
Enquanto k<=M
      lambda = x0^{T*}x1
                                       (Quociente de Rayleigh; x0 é unitário)
      Se lambda<0 então x1 = -x1
                                       (Mantém x1 com mesmo sentido de x0)
      x1 = x1/norma 2 de x1
      n_{erro} = norma_2 de x1 - x0
      Se n erro < épsilon então mensagem e retorna
      x0 = x1
      x1 = A * x0
      k=k+1
Fim Enguanto
Mensagem e retorna
```

2) MÉTODO DA POTÊNCIA DESLOCADA com ITERAÇÃO INVERSA

Escreva uma função Scilab

function [lambda,x1,k,n_erro] = Potencia_deslocada_inversa (A,x0,epsilon,alfa,M) que implementa o Método da Potência Deslocada com Iteração Inversa para determinar o **autovalor de A mais próximo de "alfa".**

Variáveis de entrada:

A: matriz real n x n, diagonalizável;

x0: vetor, não nulo, a ser utilizado como aproximação inicial do autovetor dominante.

epsilon: precisão a ser usada no critério de parada.

alfa: valor do qual se deseja achar o autovalor de A mais próximo;

M: número máximo de iterações.

Variáveis de saída:

lambda: autovalor de A mais próximo de alfa;

x1: autovetor unitário (norma_2) correspondente a lambda;k: número de iterações necessárias para a convergência

n_erro: norma_2 do erro

Critério de parada: sendo erro = x1 - x0, parar quando a n_erro < epsilon.

```
ALGORITMO Potência Deslocada com Iteração Inversa
k=1
x0=x0/(norma 2 de x0)
Enquanto k<=M
      Resolva o sistema (A - alfa*I)*x1 = x0 para achar x1
      x1 = x1/(norma 2 de x1)
      lambda = x1^{T*}A^*x1
                                        (Quociente de Rayleigh; x1 é unitário)
      Se lambda<0 então x1 = -x1
                                       (Mantém x1 com mesmo sentido de x0)
      n_{erro} = norma_2 de x1 - x0
      Se n erro < épsilon então mensagem e retorna
      x0 = x1
      k=k+1
Fim Enquanto
Mensagem e retorna
```

3) MÉTODO DA POTÊNCIA DESLOCADA com ITERAÇÃO de RAYLEIGH

Escreva uma função Scilab

function [lambda,x1,k,n_erro] = Potencia_deslocada_Rayleigh (A,x0,epsilon,alfa,M) que implementa o Método da Potência Deslocada com Iteração de Rayleigh para determinar o **autovalor de A mais próximo de "alfa"**.

Variáveis de entrada:

A: matriz real n x n, diagonalizável;

x0: vetor, não nulo, a ser utilizado como aproximação inicial do autovetor dominante. **epsilon**: precisão a ser usada no critério de parada.

alfa: valor do qual se deseja achar o autovalor de A mais próximo;

M: número máximo de iterações.

Variáveis de saída:

Fim Enquanto

lambda: autovalor de A mais próximo de alfa;
x1: autovetor unitário (norma_2) correspondente a lambda;
k: número de iterações necessárias para a convergência

n_erro: norma_2 do erro

Critério de parada: sendo erro=x1 - x0, parar quando a n_erro < epsilon.

```
ALGORITMO Potência Deslocada com Iteração de Rayleigh k=1 lambda = alfa x0=x0/(norma\_2 \ de \ x0) Enquanto k<=M Resolva o sistema (A-lambda*l)*x1 = x0 para achar x1 x1 = x1/(norma\_2 \ de \ x1) lambda = x1^T*A*x1 n_erro = norma\_2 \ de \ x1 - x0 Se n_erro < épsilon então mensagem e retorna x0 = x1 k=k+1
```

Mensagem e retorna

- 4) Teste suas funções para várias matrizes A, com ordens diferentes e também variando as demais variáveis de entrada de cada função. Use matrizes com autovalores reais (por exemplo, matrizes simétricas ou matrizes das quais você saiba os autovalores). Teste a mesma matriz com os dois primeiros algoritmos, comparando os números de iterações necessárias para convergência e os tempos de execução..
- 5) Construa uma matriz simétrica e use os Discos de Gerschgorin para estimar os autovalores. Use essas estimativas e os Métodos da Potência Deslocada com Iteração Inversa e com Iteração de Rayleigh. Compare o número de iterações e o tempo de execução.
- 6) Faça outros testes que achar convenientes ou interessantes!!! ©