Introdução Substituição Regressiva Eliminação Progressiva Pivoteamento Parcial Eliminação de Gauss

Sistemas Lineares - Eliminação de Gauss

Andréa Maria Pedrosa Valli

Laboratório de Computação de Alto Desempenho (LCAD) Departamento de Informática Universidade Federal do Espírito Santo - UFES, Vitória, ES, Brasil



Introdução Substituição Regressiva Eliminação Progressiva Pivoteamento Parcial Eliminação de Gauss

Eliminação de Gauss

- Introdução
- Substituição Regressiva
- Eliminação Progressiva
- Pivoteamento Parcial
- 6 Eliminação de Gauss



Sistema linear $n \times n$:

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n = b_2$$

$$\vdots$$

$$\vdots$$

$$a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + a_{n3}x_3 + \dots + a_{nn}x_n = b_n$$

 $a_{ij}=$ coeficientes, $b_j=$ constantes, $x_j=$ variáveis $(i,j=1,\cdots,n)$ Na forma matricial Ax=b

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$



Sistema triangular superior $n \times n$:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \cdots & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & a_{23} & \cdots & a_{2n} \\ 0 & 0 & a_{33} & \cdots & a_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

Assuma que o sistema tem solução única: $a_{ii} \neq 0$, $i = 1, \dots, n$. Solução:

$$a_{nn} x_n = b_n \Rightarrow x_n = \frac{b_n}{a_{nn}}$$

$$a_{n-1,n-1} x_{n-1} + a_{n-1,n} x_n = b_{n-1} \Rightarrow x_{n-1} = \frac{b_{n-1} - a_{n-1,n} x_n}{a_{n-1,n-1}}$$

linha i
$$\Rightarrow x_i = \frac{b_i - \sum\limits_{j=i+1}^n a_{ij} x_j}{a_{ii}}$$



```
Algoritmo para a substituição regressiva: x_i = \frac{b_i - \sum\limits_{j=i+1}^{n} a_{ij} x_j}{a_{ij}}
Data: A,b,n
```

```
Result: x
for i=n.1.-1 do
   soma = b[i];
   for j=i+1,n,1 do
     soma = soma - a[i][j] * x[j];
   end
   x[i] = soma/a[i][i];
```

end

Esforço computacional (Nºde operações (+,-,x,/) ou flops):

divisão: n

subtração e multiplicação:
$$2\sum_{j=1}^{n-1} j = 2n(n-1)/2$$



Idéia do método:

$$Ax = b$$
 \Longrightarrow $\tilde{A}x = \tilde{b}$ operações de linhas elementares

onde \tilde{A} é uma matriz triangular superior.

Operações de linhas elementares:

- trocar a ordem de duas equações;
- multiplicar uma equação por uma constante não nula;
- somar uma equação à outra.

Observação: A eliminação deve ser feita de forma sistemática, ou seja, usando uma sequência de operações elementares de modo a transformar um sistema linear em um outro equivalente, onde a lead matriz é triangular superior.

Eliminação de Gauss ingênua [2]:

FIGURA 9.3

As duas fases da eliminação de Gauss: eliminação progressiva e substituição regressiva. As linhas indicam o número de vezes que os coeficientes e as constantes foram modificados.



Exemplo: sistema 4×4

$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -2 & 3 & 1 & 6 & | & 8 \\ 1 & -2 & 6 & 2 & | & 7 \end{bmatrix} \quad \text{solução exata: } \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Primeiro Passo: Eliminar os coeficientes da primeira coluna abaixo da diagonal: pivô: $a_{11} = -3$

multiplicadores:
$$m_{21} = -7/3$$
, $m_{31} = 2/3$, $m_{41} = -1/3$
 $\Rightarrow L_2 \leftarrow L_2 - (-7/3)L_1$, $L_3 \leftarrow L_3 - (2/3)L_1$, $L_4 \leftarrow L_4 - (-1/3)L_1$

$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & 17.667 & -2.667 & 10 & | & 25.000 \\ -2 & -2.333 & 2.333 & 4 & | & 4.000 \\ 1 & 0.667 & 5.333 & 3 & | & 9.000 \end{bmatrix}$$



$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & 17.667 & -2.667 & 10 & | & 25.000 \\ -2 & -2.333 & 2.333 & 4 & | & 4.000 \\ 1 & 0.667 & 5.333 & 3 & | & 9.000 \end{bmatrix}$$

Segundo Passo: Eliminar os coeficientes da segunda coluna abaixo da diagonal

pivô:
$$a_{22} = 17.667$$

multiplicadores:
$$m_{32} = -2.333/17.667$$
, $m_{42} = 0.667/17.667$

$$\Rightarrow L_3 \leftarrow L_3 - (-2.333/17.667)L_2, L_4 \leftarrow L_4 - (0.667/17.667)L_2$$

$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & 17.667 & -2.667 & 10 & | & 25.000 \\ -2 & -2.333 & 1.981 & 5.321 & | & 7.301 \\ 1 & 0.667 & 5.434 & 2.623 & | & 8.056 \end{bmatrix}$$



$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & 17.667 & -2.667 & 10 & | & 25.000 \\ -2 & -2.333 & 1.981 & 5.321 & | & 7.301 \\ 1 & 0.667 & 5.434 & 2.623 & | & 8.056 \end{bmatrix}$$

Terceiro Passo: Eliminar os coeficientes da terceira coluna abaixo da diagonal

pivô: $a_{33} = 1.981$

multiplicadores: $m_{43} = 5.434/1.981$ Operações: $L_4 \leftarrow L_4 - (5.434/1.981)L_3$

$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & 17.667 & -2.667 & 10 & | & 25.000 \\ -2 & -2.333 & 1.981 & 5.321 & | & 7.301 \\ 1 & 0.667 & 5.434 & -11.971 & | & -11.971 \end{bmatrix}$$



Substituição Regressiva:

$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 \\ 7 & 17.667 & -2.667 & 10 \\ -2 & -2.333 & 1.981 & 5.321 \\ 1 & 0.667 & 5.434 & -11.971 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 25.000 \\ 7.301 \\ -11.971 \end{bmatrix}$$

$$-11.971 x_4 = -11.971 \Rightarrow x_4 = 1.000$$

$$1.981x_3 + 5.321x_4 = 7.301 \Rightarrow x_3 = 0.999$$

$$17.667x_2 - 2.667x_3 + 10x_4 = 25.000 \Rightarrow x_2 = 1.000$$

$$-3x_1 + 8x_2 - 2x_3 + 3x_4 = 6 \Rightarrow x_1 = 1.001$$



Cálculo do Resíduo: R = b - Ax

$$R = \begin{bmatrix} 6\\11\\8\\7 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3\\7 & -1 & 2 & 3\\-2 & 3 & 1 & 6\\1 & -2 & 6 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1.000\\0.999\\1.000\\1.001 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.001\\-0.005\\0.003\\0.005 \end{bmatrix}$$

Observação: A solução é exata a menos dos erros de ponto flutuante. Sendo assim, o resíduo tem que ser bem pequeno, em torno do número de casas decimais utilizadas para os cálculos.



Algoritmo para a Eliminação Progressiva:

Passo k: Eliminar os coeficientes da k-ésima coluna abaixo da diagonal $(1 \le k \le n-1)$

Operação sobre a Linha i:

$$L_i \leftarrow L_i - m_{ik} L_k$$
 onde $m_{ik} = \frac{a_{ik}}{a_{kk}}, \quad k+1 \le i \le n$

$$\Rightarrow a_{ij} \leftarrow a_{ij} - \frac{a_{ik}}{a_{kk}} a_{kj}, \quad k+1 \le j \le n$$

$$\Rightarrow b_i \leftarrow b_i - \frac{a_{ik}}{a_{kk}} b_k$$



```
Data: A.b.n
Result: x
for k=1, n-1 do
   for i=k+1.n do
       fator = a[i][k] / a[k][k];
       for j=k+1,n do
          a[i][j] = a[i][j] - fator * a[k][j];
       end
       b[i] = b[i] - fator * b[k]
   end
end
Esforço computacional:
    adição e subtração: n^3/3 + O(n)
    multiplicação e divisão: n^3/3 + O(n^2)
    total = 2n^3/3 + O(n^2)
Obs: O(m^n) significa "termos de ordem m^n e menores".
```



Esporço Computacional:

Eliminação Progressiva: $2n^3/3 + O(n^2)$

Substituição Regressiva: n²

n	Elim.	Subst.	Flops	$2n^3/3$	% Elim.
10	705	100	805	667	87.58%
100	671550	10000	681550	666667	98.53%
1000	6.67×10^{8}	1×10^6	6.68×10^{8}	6.67×10^{8}	99.85%

- O tempo de computação cresce bastante à medida que o sistema fica maior. A quantidade de flops cresce quase três ordens de grandeza para cada aumento na ordem de grandeza da dimensão;
- A maior parte do esforço vem da parte da eliminação. Esforços lcad para melhorar o algoritmo devem se concentrar neste passo.

Introdução Substituição Regressiva Eliminação Progressiva Pivoteamento Parcial Eliminação de Gauss

Gauss-Jordan algoritmo: $[A|b] \implies [I|x]$,

onde I é a matriz identidade e x é a solução do sistema. Neste método o esforço computacional é $O(n^3)$, ou seja, aproximadamente 50% mais operações que a eliminação de Gauss ingênua.

Esforço Computacional:

- Regra de Cramer: O(n!)
- Gauss-Jordan: $O(n^3)$
- Eliminação de Gauss ingênua: $O(2n^3/3)$

Obs: a regra de Cramer é inviável computacionalmente quando *n* é grande. Observe que a regra de Cramer envolve o cálculo de determinantes.

Problemas com a Eliminação de Gauss ingênua

• Divisão por zero Exemplo: solução exata $(1,1,1)^T$

$$2x_2 + 3x_3 = 5$$

$$x_1 - 3x_2 + x_3 = -1$$

$$2x_1 + x_3 = 3$$

2 Erros de arredondamento Exemplo: solução exata $(1/3, 2/3)^T$

$$0.0003x_1 + 3x_2 = 2.0001$$
$$x_1 + x_2 = 1$$



Introdução Substituição Regressiva Eliminação Progressiva Pivoteamento Parcial Eliminação de Gauss

$$\begin{bmatrix} 0.0003 & 3 & | & 2.0001 \\ 1 & 1 & | & 1 \end{bmatrix} L_2 \leftarrow L_2 - \frac{1}{0.0003} L_1$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 0.0003 & 3 & | & 2.0001 \\ 0 & -9999 & | & -6666 \end{bmatrix}$$

$$x_2 = 0.6666 \approx 2/3$$

$$x_1 = \frac{2.0001 - 3(x_2)}{0.0003}$$

Tabela: Resultado muito sensível à precisão.

№de Dígitos	<i>x</i> ₂	x ₁	$ $ % Error relativo x_1
3	0.667	-3.33	1099
4	0.6667	0.0000	100
5	0.66667	0.30000	10
6	0.666667	0.330000	1
7	0.6666667	0.3330000	0.1
		10.00	'



Técnicas para melhorar a solução:

- Usar mais dígitos significativos, ou seja, aumentar a precisão.
- Usar a estratégia de pivoteamento parcial.

Pivoteamento Parcial:

- **1** no início de cada etapa k, $1 \le k \le n-1$, escolher para pivô o elemento de maior módulo entre os coeficientes a_{ik} , $k \le i \le n$,
- ② trocar as linhas $k \in I$, se for necessário.

Exemplo: solução exata $(1/3,2/3)^T$

$$0.0003x_1 + 3x_2 = 2.0001$$
$$x_1 + x_2 = 1$$



$$L_{1} \longleftrightarrow L_{2} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & | & 1 \\ 0.0003 & 3 & | & 2.0001 \end{bmatrix} L_{2} \leftarrow L_{2} - \frac{0.0003}{1} L_{1}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & | & 1 \\ 0 & 2.9997 & | & 1.9998 \end{bmatrix}$$

$$x_{2} = 0.6666 \approx 2/3$$

$$x_{1} = 1 - x_{2}$$

Tabela: Resultado usando pivoteamento parcial.

№de Dígitos	<i>x</i> ₂	x_1	$\%$ Error relativo x_1
3	0.667	0.333	0.1
4	0.6667	0.3333	0.01
5	0.66667	0.33333	0.001
6	0.666667	0.333333	0.0001
7	0.6666667	0.3333333	0.00001

Pseudocódigo para implementar o pivoteamento parcial [2]:

$$\begin{array}{l} p=k\\ maior=|a_{k,k}|\\ DOFOR\ ii=k+1,\ n\\ dummy=|a_{ii,k}|\\ IF\ (dummy>maior)\\ maior=dummy\\ p=ii\\ END\ IF\\ END\ DO\\ IF\ (p\neq k)\\ DOFOR\ jj=k,\ n\\ dummy=a_{p,jj}\\ a_{p,jj}=a_{k,jj}\\ a_{k,jj}=dummy\\ END\ DO\\ dummy=b_p\\ b_p=b_k\\ b_k=dummy\\ END\ IF\\ \end{array}$$





Exemplo: sistema 4×4

$$\begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -2 & 3 & 1 & 6 & | & 8 \\ 1 & -2 & 6 & 2 & | & 7 \end{bmatrix} \quad \text{solução exata: } \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Primeiro Passo: Escolher o pivô (a_{11}) , trocar linhas e eliminar os coeficientes da primeira coluna abaixo da diagonal

$$L_1 \longleftrightarrow L_2 \Rightarrow \begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 8 & -2 & 3 & | & 6 \\ -2 & 3 & 1 & 6 & | & 8 \\ 1 & -2 & 6 & 2 & | & 7 \end{bmatrix} \Rightarrow L_2 \leftarrow L_2 - (-3/7)L_1$$

$$L_3 \leftarrow L_3 - (-2/7)L_1$$

$$L_4 \leftarrow L_4 - (1/7)L_1$$



$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 7.571 & -1.143 & 4.286 & | & 10.714 \\ -2 & 2.714 & 1.571 & 6.857 & | & 11.143 \\ 1 & -1.857 & 5.714 & 1.571 & | & 5.429 \end{bmatrix}$$

Segundo Passo: Escolher o pivô (a_{22}) , trocar linhas e eliminar os coeficientes da segunda coluna abaixo da diagonal

$$\begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 7.571 & -1.143 & 4.286 & | & 10.714 \\ -2 & 2.714 & 1.571 & 6.857 & | & 11.143 \\ 1 & -1.857 & 5.714 & 1.571 & | & 5.429 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow L_3 \leftarrow L_3 - (2.714/7.571)L_2$$

$$L_4 \leftarrow L_4 - (-1.857/7.571)L_2$$



$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 7.571 & -1.143 & 4.286 & | & 10.714 \\ -2 & 2.714 & 1.981 & 5.321 & | & 7.302 \\ 1 & -1.875 & 5.434 & 2.623 & | & 8.057 \end{bmatrix}$$

Terceiro Passo: Escolher o pivô (a_{33}), trocar linhas e eliminar os coeficientes da terceira coluna abaixo da diagonal

$$L_{3} \longleftrightarrow L_{4} \Rightarrow \begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 7.571 & -1.143 & 4.286 & | & 10.714 \\ -2 & 2.714 & 5.434 & 2.623 & | & 8.057 \\ 1 & -1.857 & 1.981 & 5.321 & | & 7.302 \end{bmatrix}$$
$$\Rightarrow L_{4} \leftarrow L_{4} - (1.981/5.434)L_{3}$$



$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 7.571 & -1.143 & 4.286 & | & 10.714 \\ -2 & 2.714 & 5.434 & 2.623 & | & 8.057 \\ 1 & -1.857 & 1.981 & 4.365 & | & 4.364 \end{bmatrix}$$

Substituição Regressiva:

$$\begin{bmatrix} 7 & -1 & 2 & 3 & | & 11 \\ -3 & 7.571 & -1.143 & 4.286 & | & 10.714 \\ -2 & 2.714 & 5.434 & 2.623 & | & 8.057 \\ 1 & -1.857 & 1.981 & 4.365 & | & 4.364 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$4.365x_4 = 4.364 \Rightarrow x_4 = 1.000$$

$$5.434x_3 + 2.623x_4 = 8.057 \Rightarrow x_3 = 1.000$$

$$7.571x_2 - 1.143x_3 + 4.286x_4 = 10.714 \Rightarrow x_2 = 1.000$$

$$7x_1 - x_2 + 2x_3 + 3x_4 = 11 \Rightarrow x_1 = 1.000$$



Cálculo do Resíduo: R = b - Ax

$$R = \begin{bmatrix} 6 \\ 11 \\ 8 \\ 7 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} -3 & 8 & -2 & 3 \\ 7 & -1 & 2 & 3 \\ -2 & 3 & 1 & 6 \\ 1 & -2 & 6 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Observação: Na eliminação de Gauss todos os multiplicadores são em módulo menores ou iguais a 1.



Pseudocódigo para a implementação da Eliminação de Gauss [2]:

```
SUB Gauss (a, b, n, x, tol, er)
 DIMENSION s(n)
 or = 0
 DOFOR i = 1, n
  s_i = ABS(a_{i,1})
  DOFOR j = 2, n
    IF ABS(a_{i,i})>s_i THEN s_i = ABS(a_{i,i})
  END DO
 END DO
 CALL Eliminate(a, s, n, b, tol, er)
 IF er ≠ -1 THEN
    CALL Substitute(a, n, b, x)
 END IF
END Gauss
SUB Eliminate (a, s, n, b, tol, er)
 DOFOR k = 1, n - 1
  CALL Pivot (a. b. s. n. k)
  IF ABS (av w/sv) < tol THEN
    er = -1
    FXIT DO
  END IF
  DOFOR i = k + 1, n
    fator = a_{i,k}/a_{k,k}
    DOFOR j = k + 1, n
      a_{i,i} = a_{i,i} - fator*a_{k,i}
    END DO
    b_i = b_i - fator * b_k
  END DO
 END DO
 IF ABS(a_{\nu} \sqrt{s_{\nu}}) < tol THEN er = -1
END Eliminate
```

```
SUB Pivot (a, b, s, n, k)
 p = k
 maior = ABS(a_{\nu} u/s_{\nu})
 DOFOR ii = k + 1, n
   dummy = ABS(a_{ii,k}/s_{ii})
   IF dummy > big THEN
       maior = dummv
      p = ii
   END IF
 END DO
 IF D ≠ k THEN
    DOFOR jj = k, n
       dummy = a_{n,ii}
       \partial_{p_n j, j} = \partial_{k_n j, j}
       a_{k,ij} = dummy
    FND DO
    dummy = b_n
    b_0 = b_k
    b_k = dummv
    dummy = s_n
    S_n = S_k
    s_{\nu} = dummv
 END IF
END pivot
SUB Substitute (a, n, b, x)
 x_n = b_n/a_{n,n}
 DOFOR \ i = n - 1, 1, -1
   soma = 0
   DOFOR j = i + 1, n
     soma = soma + a_{i,i} * x_i
   FND DO
   x_i = (b_i - soma) / a_{i,i}
 END DO
END Substitute
```



Bibliografia Básica

- [1] Algoritmos Numéricos, Frederico F. Campos, Filho 2^a Ed., Rio de Janeiro, LTC, 2007.
- [2] Métodos Numéricos para Engenharia, Steven C. Chapa e Raymond P. Canale, Ed. McGraw-Hill, 5^a Ed., 2008.
- [3] Cálculo Numérico Aspectos Teóricos e Computacionais, Márcia A. G. Ruggiero e Vera Lúcia da Rocha Lopes, Ed. Pearson Education, 2ª Ed., 1996.

