Fundação Getulio Vargas

Escola de Matemática Aplicada (EMAp)

Nome: Lucas Machado Moschen

Data: 02 de abril de 2019

Professor Antônio Branco

Aula Prática 2

Exercícios 1 e 2: Realizam-se as atividades de código sugeridas. Foi utilizado o scilab para o fim de programar. Os arquivos seguem anexados com esse documento.

Exercício 3: Ambas as funções que contém os métodos foram testadas. Todavia, ambas apresentam problema de convergência para o resultado. Notamos que a matiz não é estritamente dominante. Porém, após a alteração das linhas, para a matriz ter diagonal estritamente dominante, a convergência é alcançada. A primeira parte é basicamente os valores a serem testados.

```
Scilab 6 0 2 Console

-> //Exercício 3//

-> A = [1,-4,2;0,2,4;6,-1,-2] A =

1. -4. 2.
0. 2. 4.
6. -1. -2.

-> b = [2;1;1] b =

2. 1.
1.
-> x_0 = [0;0;0] x_0 =

0. 0.
0.
-> E = 10^(-2) E =

0.01
```

Note que nessa imagem, após a execução do método de Jacobi, o número de iterações k=51>M=50 e o resíduo ultrapassou a casa dos 10^{26} . Na imagem logo abaixo, o processo de não aproximação do resultado é similar, porém com um erro ainda maior.

```
->
  -> exec jacobi_solver.sce
 --> [xk, dif, k, residuo] = Jacobi_solver(A,b,x_0,E,M,1)
 k>M: o número de iterações ultrapassou o máximo
   3.421D+26
   51.
 dif =
   7.592D+25
  -4.608D+25
  -2.234D+25
  -4.889D+24
   7.127D+34
   2.212D+34
   6.144D+34
   3.565D+34
--> [xk, dif, k, residuo] = GaussSeidel_solver(A,b,x_0,E,M,2)
 k>M: o número de iterações ultrapassou o máximo
 residuo =
   3.061D+35
   51.
 dif =
   1.031D+35
 xk =
   2.212D+34
   6.144D+34
   3.565D+34
```

Apliquei uma matriz de P à matriz A e ao vetor b, a fim de a matriz A ser de diagonal estritamente dominante. Essa é uma condição suficiente para a convergência dos métodos, o que é facilmente percebido pelos valores de resíduo e o erro, menor que a tolerância.

```
-> P
 0. 0. 1.
 1. 0. 0.
0. 1. 0.
--> A = P*A
A =
 6. -1. -2.
1. -4. 2.
0. 2. 4.
-> b = P*b
  1.
 2.
 2.
 1.
-> [xk, dif, k, residuo] = Jacobi_solver(A,b,x_0,E,M,1)
||x \ k - x \ k-1|| < E: a norma da diferença entre os vetores é menor do que
a tolerância
residuo =
 0.0151307
 8.
dif =
 0.0072097
xk =
 0.2512418
 -0.2482157
 0.3750362
--> [xk, dif, k, residuo] = GaussSeidel_solver(A,b,x_0,E,M,1)
||x k - x k-1|| < E: a norma da diferençça entre os vetores é menor do que
 a tolerância
residuo =
  0.004069
  5.
dif =
  0.0061035
xk =
 -0.2508138
 0.3754069
```

Exercício 4:

a) Vê-se pela imagem que após 25 iterações, o método de Jacobi não converge para esse sistema. Observe que a matriz A não tem diagonal estritamente dominante.

```
Scilab 6.0.2 Console

--> //Exercicio 4.a

--> A
A =

2. -1. 1.
2. 2. 2.
-1. -1. 2.

--> b = [-1;4;-5]
b =

-1.
4.
-5.

--> M = 25
M =

25.
```

```
--> [xk, dif, k, residuo] = Jacobi_solver(A,b,[0;0;0],E,M,1)
k>M: o número de iterações ultrapassou o máximo

residuo =
    196.45086
k =
    26.
dif =
    87.311491
xk =
    11.913936
45.655746
-11.913936
```

b) Para o mesmo sistema de equações, o método de Gauss-Seidel converge e com menos de 25 iterações, com erro menor do que a tolerância que exigimos.

```
Scilab 6.0.2 Console

--> //Exercicio 4.b//

--> A
A =

2. -1. 1.
2. 2. 2.
-1. -1. 2.

--> b
b =

-1.
4.
-5.
```

```
--> [xk, dif, k, residuo] = GaussSeidel_solver(A,b,[0;0;0],10^(-5),50,%inf)

||x_k - x_k-1|| < E: a norma da diferençça entre os vetores é menor do que a tolerância

residuo =

0.0000069

k =

23.

dif =

0.0000073

xk =

1.00000023
1.9999975
-1.0000001
```

5) a) Os resultados são encontrados na imagem abaixo.

```
Scilab 6.0.2 Console
                                                                           X 5 9
--> //Exercicio 5.a//
--> A
A =
  1.
        0. -1.
 -0.5
       1. -0.25
       -0.5 1.
  1.
--> b
b =
  0.2
 -1.425
  2.
```

```
--> [xk, dif, k, residuo] = GaussSeidel_solver(A,b,[0;0;0],10^(-2),300)

||x_k - x_k-1|| < E: a norma da diferençça entre os vetores é menor do que a tolerância

residuo =

0.0041656

k =

13.

dif =

0.0090364

xk =

0.8975131
-0.8018652
0.7015543
```

b) Quando o sistema é alterado, A(1,2) = -2, uma mudança muito sutil aos olhos de um leigo, os resultados são completamente diferentes. Em 300 iterações, o que antes foram necessárias 19 iterações, aqui foram necessárias 301 para ver que a solução não convergia.

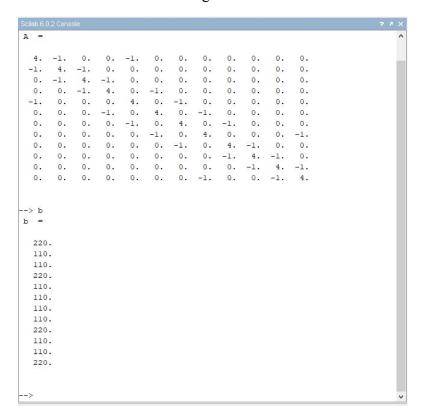
Scilab 6.0.2 Console

```
--> A(1,3) = -2
A =
      0. -2.
  1.
 -0.5 1. -0.25
  1. -0.5 1.
--> [xk, dif, k, residuo] = GaussSeidel_solver(A,b,[0;0;0],10^(-2),300)
k>M: o número de iterações ultrapassou o máximo
residuo =
  7.098D+41
k =
 301.
dif =
 6.992D+41
xk =
 -2.966D+41
 -1.854D+41
  2.039D+41
```

- **b.** Resolva o sistema linear usando o método de Jacobi com $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{0}$ e $TOL = 10^{-2}$.
- c. Repita a parte (b) usando o método de Gauss-Seidel.
 - a) A matriz é estritamente diagonal dominante, pois em todas as linhas:

$$A(i,i) = 4 > |-1| + |-1| = 2$$

b) A solução para o sistema utilizando o método de Jacobi e **c)** o método de Gauss Seidel, com tolerância solicitada encontra-se nas imagens abaixo.



```
Scilab 6.0.2 Console
--> [xk, dif, k, residuo] = Jacobi_solver(A,b,zeros(12,1),10^(-2),300)
||x_k - x_{k-1}|| < E: a norma da diferença entre os vetores é menor do que
a tolerância
residuo =
  0.015505
k =
  15.
dif =
  0.0077525
xk =
 87.997762
  65.997762
  65.997762
  87.997762
  65.997762
  65.997762
  65.997762
  65.997762
  87.997762
  65.997762
  65.997762
  87.997762
-->
```

```
--> [xk, dif, k, residuo] = GaussSeidel_solver(A,b,zeros(12,1),10^(-2),300)
||x_k - x_{k-1}|| < E: a norma da diferençça entre os vetores é menor do que
a tolerância
residuo =
 0.0042672
 10.
dif =
 0.0048536
xk =
 87.99869
 65.999312
 65.999631
 87.999803
 65.999312
 65.999897
 65.999631
 65.999947
 87.999803
 65.999897
 65.999947
 87.999974
```