

CRAb

Métodos Numéricos 1 (MN1)

Unidade 3: Sistemas de Equações Parte 3: Método de Eliminação de Gauss

Joaquim Bento Cavalcante Neto

joaquimb@lia.ufc.br

Grupo de Computação Gráfica, Realidade Virtual e Animação (CRAb)

Departamento de Computação (DC)

Universidade Federal do Ceará (UFC)

Introdução

- Métodos diretos:
 - Métodos diretos analíticos:
 - Cramer, Inversa, etc... => podem ser ineficientes!

Usar métodos alternativos

- Métodos diretos numéricos:

Gauss, LU, etc... => em geral são bem melhores!

Conceitos preliminares

- Antes de aprendermos o método da eliminação de Gauss propriamente dito, estudaremos dois conceitos que são muito importantes no método:
 - Sistemas triangulares
 - Inferiores
 - Superiores
 - Equivalência de sistemas

Operações I-elementares

Sistema triangular inferior de ordem n tem forma

$$a_{11}x_1 = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2$$

$$a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3$$

$$\vdots$$

$$\vdots$$

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

A solução é obtida por substituições sucessivas

A solução é obtida por substituições sucessivas
- Ex:
$$a_{11}x_1=b_1\Rightarrow x_1=\frac{b_1}{a_{11}}, \ a_{21}x_1+a_{22}x_2=b_2\Rightarrow x_2=\frac{b_2-a_{21}x_1}{a_{22}}$$

$$\begin{cases} a_{11}x_1 = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 = b_3 \\ \vdots & \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + a_{n3}x_3 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \\ a_{11}x_1 = b_1 \Rightarrow x_1 = \frac{b_1}{a_{11}}, \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \Rightarrow x_2 = \frac{b_2 - a_{21}x_1}{a_{22}} \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + a_{n3}x_3 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \Rightarrow x_n = \frac{b_n - a_{n1}x_1 - a_{n2}x_2 - a_{n3}x_3 - \dots - a_{n-1,n-1}x_{n-1}}{a_{nn}} \\ b_i - \sum_{j=1}^{n} a_{ij}x_j \\ x_i = \frac{j_{n1}}{a_{n1}}, i = 1, 2, \dots, n. \end{cases}$$

 Exemplo: achar a solução do sistema triangular inferior dado usando as substituições sucessivas

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 3 & 5 & 0 & 0 \\ 1 & -6 & 8 & 0 \\ -1 & 4 & -3 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 48 \\ 6 \end{bmatrix} \qquad x^* = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 5 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$2x_1 = 4 \Rightarrow x_1 = 2$$

 $3x_1+5x_2 = 1 \Rightarrow x_2 = (1-3(2))/5 = -1$
 $x_1-6x_2+8x_3 = 48 \Rightarrow x_3 = (48-(2)+6(-1))/8 = 40/8 = 5$
 $-x_1+4x_2-3x_3+9x_4 = 6 \Rightarrow x_4 = (6+(2)-4(-1)+3(5))/9 = 27/9 = 3$

Algoritmo:

```
Algoritmo: Substituicoes Sucessivas

Entrada: n, A, b

Saída: x

x[1] ← b[1]/A[1][1]

para i ← 2 até n faça:

soma ← 0

para j ← 1 até i-1 faça:

soma ← soma + A[i][j] * x[j]

fim para

x[i] ← (b[i] - soma)/A[i][i]

fim para

fim algoritmo
```

Sistema triangular superior de ordem n tem forma

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

A solução é obtida por substituições retroativas

- Ex:
$$a_{nn}x_n=b_n\Rightarrow x_n=rac{b_n}{a_{nn}}$$
 $x_{n-1}=rac{b_{n-1}-a_{n-1,n}x_n}{a_{n-1,n-1}}$

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{22}x_2 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ a_{33}x_3 + \dots + a_{3n}x_n = b_3 \end{cases}$$

$$\vdots$$

$$\vdots$$

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

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

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

$$b_i - \sum_{j=i+1}^{n} a_{ij}x_j$$

$$x_i = \frac{a_{ij}x_j}{a_{ii}}, i = n, n-1, \dots, 1.$$

 Exemplo: achar a solução do sistema triangular superior dado usando as substituições retroativas

$$\begin{bmatrix} 5 & -2 & 6 & 1 \\ 0 & 3 & 7 & -4 \\ 0 & 0 & 4 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 28 \\ 8 \end{bmatrix} \longrightarrow x^* = \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$2x_4 = 8 \Rightarrow x_4 = 4$$

$$4x_3 + 5x_4 = 28 \Rightarrow x_3 = (28 - 5(4))/4 = 2$$

$$3x_2 + 7x_3 - 4x_4 = -2 \Rightarrow x_2 = (-2 - 7(2) + 4(4))/3 = 0$$

$$5x_1 - 2x_2 + 6x_3 + x_4 = 1 \Rightarrow x_1 = (1 + 2(0) - 6(2) - (4))/5 = -15/5 = -3$$

Algoritmo:

```
Algoritmo: Substituicoes Retroativas

Entrada: n, A, b

Saída: x

x[n] ← b[n]/A[n][n]

para i ← (n-1) até 1 faça:

soma ← 0

para j ← i+1 até n faça:

soma ← soma + A[i][j] * x[j]

fim para

x[i] ← (b[i] - soma)/A[i][i]

fim para

fim algoritmo
```



- Dois sistemas de equações lineares são ditos equivalentes quando tem mesmo vetor solução
- Exemplo:

A
$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 &= 8 \\ x_1 - x_2 &= -1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow x^A = x^B = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow A \sim B$$

- Observação: o símbolo ~ significa equivalência!!!

Operações I-elementares:

- Sistema de equação linear pode ser transformado em um outro sistema equivalente utilizando três operações l-elementares (operações de linha)
 - a) Trocar a ordem de duas equações
 - b) Multiplicar uma equação por uma constante não nula
 - c) Somar uma equação à outra
- Usando operações I-elementares podemos transformar um sistema linear em um outros sistema equivalente de solução mais fácil, como por exemplo em um sistema triangular superior ou em um sistema triangular inferior

- Operações I-elementares (operações de linha):
 - a) Trocar a ordem de duas equações:

$$B \begin{cases} 2x_1 - 2x_2 &= -2 \\ x_1 + 4x_2 &= 9 \end{cases} \qquad C \begin{cases} x_1 + 4x_2 &= 9 \\ 2x_1 - 2x_2 &= -2 \end{cases}$$

$$\Rightarrow x^B = x^C = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow B \sim C$$

- Operações I-elementares (operações de linha):
 - b) Multiplicar uma equação por uma constante não nula:

$$C \begin{cases} x_1 + 4x_2 &= 9 \\ 2x_1 - 2x_2 &= -2 \end{cases} \qquad D \begin{cases} x_1 + 4x_2 &= 9 \\ x_1 - x_2 &= -1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow x^C = x^D = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow C \sim D$$

- Operações I-elementares (operações de linha):
 - c) Somar uma equação à outra:

$$D \begin{cases} x_1 + 4x_2 &= 9 \\ x_1 - x_2 &= -1 \end{cases} \qquad E \begin{cases} 2x_1 + 3x_2 &= 8 \\ x_1 - x_2 &= -1 \end{cases}$$
$$\Rightarrow x^D = x^E = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow D \sim E$$





- O método da eliminação de Gauss evita o cálculo direto da matriz inversa A-1 de A
- Consiste em transformar o sistema linear original em sistema linear equivalente com matriz dos coeficientes triangular superior
 - Passos determinados

- Resolução imediata

Sistema triangular equivalente

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & \dots & a_{3n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} & \dots & u_{1n} \\ 0 & u_{22} & u_{23} & \dots & u_{2n} \\ 0 & 0 & u_{33} & \dots & u_{3n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & u_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_1 \\ d_2 \\ \vdots \\ d_n \end{bmatrix}$$

- Transformação Ax = b ~ Ux = d (operações)
- Solução de Ux = d (substituições retroativas)
- Exatidão da solução calculada pode ser verificada calculando-se o vetor resíduo
 - r = b Ax, se r = 0, a solução é exata

- Etapa 1: os elementos da primeira coluna abaixo da diagonal devem ser eliminados, baseando-se no elemento da diagonal da primeira linha a₁₁=1 (elementos viram zero)
 - a₁₁ é chamado elemento pivô e a linha que o contém, linha pivotal (base para as operações)
 Pivô

Eliminar

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 \\ -2 & 8 & -1 \\ 4 & -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ -15 \\ 29 \end{bmatrix}$$

- Etapa 1: para eliminar a₂₁ = -2, multiplicamos a primeira linha por um fator m₂₁ e a somamos à segunda linha, onde tem-se a seguinte equação:
 - $m_{21}a_{11}$ + a_{21} = $0 \rightarrow m_{21}$ = $-a_{21}/a_{11}$ = -(-2)/1 = 2
- A nova linha 2 será L2' = 2L1 + L2 (zera a21)

Multiplica-se a primeira linha por m₂₁ = 2 e soma com a segunda linha, substituindo-a

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -2 & 8 & -1 \\ 4 & -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ -15 \\ 29 \end{bmatrix}$$

- Etapa 1: para eliminar a₃₁ = 4, multiplicamos a primeira linha por um fator m₃₁ e a somamos à terceira linha, onde tem-se a seguinte equação:
 - $m_{31}a_{11} + a_{31} = 0 \rightarrow m_{31} = -a_{31}/a_{11} = -(4)/1 = -4$
- A nova linha 3 será $L_3' = -4L_1 + L_3$ (zera a_{31})

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \\ 4 & -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ 29 \end{bmatrix}$$

- Etapa 2: Os elementos da segunda coluna abaixo da diagonal devem ser eliminados, baseando-se no elemento da diagonal da segunda linha a' 22=2 (mesmo processo)
- a' 22 será o pivô e a linha 2 será a linha pivotal Pivô

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 6 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ -15 \end{bmatrix}$$

- Etapa 2: para eliminar a₃₂ = 6, multiplicamos a segunda linha por um fator m32 e a somamos à terceira linha, onde tem-se a seguinte equação:
 - $-m_{32}a_{22} + a_{32} = 0 \rightarrow m_{32} = -a_{32}/a_{22} = -(6)/2 = -3$
- A nova linha 3 será $L_3'' = -3L_2' + L_3'$ (zera a_{32})

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 6 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ -15 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ -36 \end{bmatrix}$$

L	Multiplicador		Α		b	Operações
1		1	-3	2	11	
2		-2	8	(-1)	-15	
3		4	-6	5	29	
4		0	<u>2</u>	3	7	2L ₁ + L ₂
5		0	6	-3	-15	-4L ₁ + L ₃
6		0	0	<u>-12</u>	-36	-3L ₄ + L ₅

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ -36 \end{bmatrix}$$

L	Multiplicador	А		b	Operações		
1		<u>1</u>	-3	2	11		
2	$m_{21} = -(-2)/1 = 2$	-2	8	V 1	-15	Novo sistema é formado pelas linhas L1, L4, L6	
3	$m_{31} = -(4)/1 = -4$	4	-6	5	29		
4		0	<u>2</u>	3	7	2L ₁ + L ₂	
5	$m_{32} = -6/2 = -3$	0	6	-3	-15	-4L ₁ + L ₃	
6		0	0	<u>-12</u>	-36	-3L ₄ + L ₅	

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & -12 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 \\ 7 \\ -36 \end{bmatrix}$$

 Resolvendo o sistema triangular superior através de substituições retroativas, temos:

$$-12x_3 = -36 \Rightarrow x_3 = 3$$

$$2x_2+3x_3 = 7 \Rightarrow x_2 = (7-3(3))/2 = -1$$

$$x_1-3x_2+2x_3 = 11 \Rightarrow x_1 = 11+3(-1)-2(3) = 2$$

 Resíduo: usando o vetor resíduo r = b - Ax para verificar a exatidão da solução, temos:

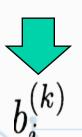
$$r = \begin{bmatrix} 11 \\ -15 \\ 29 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -2 & 8 & -1 \\ 4 & -6 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

 Como o vetor resíduo r é nulo, então temos que a solução pelo método de Gauss é exata

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \dots & a_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

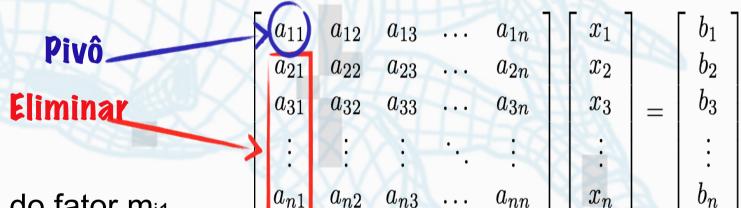
- Supõe-se que det(A) ≠ 0 (existe solução única)
 - É sempre possível reescrever o sistema linear de forma que o elemento a₁₁ ≠ 0, usando a operação l-elementar a) relativa a trocar duas equações do sistema fornecido

- Estratégia:
 - Eliminação por colunas da matriz A
 - Etapa k: fase para remover a coluna k
 - Cálculo do fator m (multiplicador)
 - Atualização da matriz A e do vetor b
 - Elementos ao final de cada etapa k:
 - Elemento da matriz A na linha i coluna j:
 - Elemento do vetor b na linha i:





Etapa 1: Eliminar coluna 1



Cálculo do fator m_{i1}

$$m_{21} = -a_{21}/a_{11}$$
 $m_{31} = -a_{31}/a_{11}$
 $\Rightarrow m_{i1} = -\frac{a_{i1}}{a_{11}}, i = 2, ..., n.$

$$m_{n1} = -a_{n1}/a_{11}$$

Etapa 1: Atualização da matriz A e do vetor b

• Linha 1 permanece igual:

$$a^{(1)}_{11} = a_{11}$$
 $a^{(1)}_{12} = a_{12} \Rightarrow a^{(1)}_{1j} = a_{1j}, j = 1, \dots, n.$
 $a^{(1)}_{1n} = a_{1n}$

• Etapa 1: Atualização da matriz A e do vetor b

Pivô_

Eliminar

$$m_{i1} = -\frac{a_{i1}}{a_{11}}, i = 2, \dots, n.$$

• Linha 1:

$$\left. \begin{array}{l}
 a_{1j}^{(1)} = a_{1j} \\
 b_1^{(1)} = b_1
 \end{array} \right\}, j = 1, \dots, n$$

$$egin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ \hline a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2n} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & \dots & a_{3n} \\ & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

$$egin{array}{c|c} a_{1n} & & x_1 \\ a_{2n} & & x_2 \\ a_{3n} & & x_3 \\ \vdots & & \vdots \\ a_{nn} & & x_n \end{array} = egin{array}{c|c} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ \vdots \\ b_n \end{array}$$

• Linha 2:
$$a^{(1)}_{21} = m_{21}a_{11} + a_{21}$$

$$a^{(1)}_{22} = m_{21}a_{12} + a_{22}$$

$$a^{(1)}_{2n} = m_{21}a_{1n} + a_{2n}$$

$$b^{(1)}_2 = m_{21}b_1 + b_2$$

Etapa 1: Atualização da matriz A e do vetor b

Pivô

Eliminar

$$m_{i1} = -\frac{a_{i1}}{a_{11}}, i = 2, \dots, n.$$

• Linha 1:

$$\left. \begin{array}{l}
 a_{1j}^{(1)} = a_{1j} \\
 b_{1}^{(1)} = b_{1}
 \end{array} \right\}, j = 1, \dots, n$$

$$\left. \begin{array}{l}
 a_{1}^{(1)} = m_{21}a_{1j} + a_{2} \\
 b_{1}^{(1)} = m_{21}b_{1} + b_{2}
 \end{array} \right\}$$

Linha 2:

 a_{31}

$$a^{(1)}_{2j} = m_{21}a_{1j} + a_{2j}$$

 $b^{(1)}_{2} = m_{21}b_{1} + b_{2}$

 a_{12} a_{13} \dots a_{1n}

 a_{22} a_{23} \dots a_{2n}

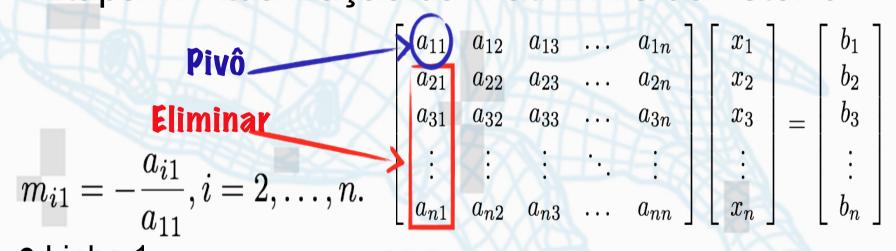
 a_{32} a_{33} \dots a_{3n}

• Linha n:

$$a^{(1)}_{nj} = m_{n1}a_{1j} + a_{nj}$$

 $b^{(1)}_{n} = m_{n1}b_{1} + b_{n}$

Etapa 1: Atualização da matriz A e do vetor b



• Linha 1:

$$\left. \begin{array}{l}
 a_{1j}^{(1)} = a_{1j} \\
 b_1^{(1)} = b_1
 \end{array} \right\}, j = 1, \dots, n$$

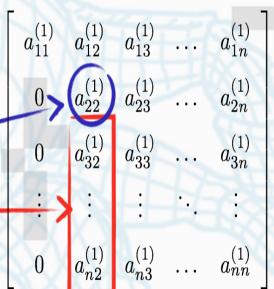
● Linha i > 1:

$$\begin{vmatrix} a_{1j}^{(1)} = a_{1j} \\ b_1^{(1)} = b_1 \end{vmatrix}, j = 1, \dots, n \begin{vmatrix} a_{ij}^{(1)} = m_{i1}a_{1j} + a_{ij} \\ b_i^{(1)} = m_{i1}b_1 + b_i \end{vmatrix}, i = 2, \dots, n \quad e \quad j = 1, \dots, n$$

Etapa 2:Eliminar coluna 2

Pivô

Eliminar



$$\left[egin{array}{c} x_1 \ x_2 \ x_3 \ dots \ x_n \ \end{array}
ight] = \left[egin{array}{c} b_1^{(1)} \ b_2^{(1)} \ b_3^{(1)} \ dots \ b_n^{(1)} \ \end{array}
ight]$$

• Cálculo do fator mi2:

$$\Rightarrow m_{i2} = -\frac{a_{i2}^{(1)}}{a_{22}^{(1)}}, i = 3, \dots, n.$$

Etapa 2:
 Atualização de A e b

Pivô

Eliminar

$$\begin{bmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & a_{13}^{(1)} & \dots & a_{1n}^{(1)} \\ 0 > a_{22}^{(1)} & a_{23}^{(1)} & \dots & a_{2n}^{(1)} \\ 0 & a_{32}^{(1)} & a_{33}^{(1)} & \dots & a_{3n}^{(1)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & a_{n2}^{(1)} & a_{n3}^{(1)} & \dots & a_{nn}^{(1)} \\ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

Linhas 1 e 2 permancem iguais:

$$\left. \begin{array}{l}
 a_{ij}^{(2)} = a_{ij}^{(1)} \\
 b_{i}^{(2)} = b_{i}^{(1)}
 \end{array} \right\}, i = 1, 2 \quad e \quad j = i, i + 1, \dots, n$$

Etapa 2: Atualização de A e b

Pivô

Eliminar

• Linha i, onde i > 2:

$$\begin{vmatrix} a_{ij}^{(2)} = m_{i2}a_{2j}^{(1)} + a_{ij}^{(1)} \\ b_i^{(2)} = m_{i2}b_2^{(1)} + b_i^{(1)} \end{vmatrix}, i = 3, \dots, n \quad e \quad j = 2, \dots, n$$

$$\begin{bmatrix} a_{11}^{(1)} & a_{12}^{(1)} & a_{13}^{(1)} & \dots & a_{1n}^{(1)} \\ 0 > a_{22}^{(1)} & a_{23}^{(1)} & \dots & a_{2n}^{(1)} \\ 0 & a_{32}^{(1)} & a_{33}^{(1)} & \dots & a_{3n}^{(1)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & a_{n2}^{(1)} & a_{n3}^{(1)} & \dots & a_{nn}^{(1)} \\ \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

$$i, i = 3, \ldots, n$$
 e $j = 2, \ldots, r$

Etapa k: Eliminar coluna k

- Etapa k: Eliminar coluna k

$$\Rightarrow m_{ik} = -\frac{a_{ik}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}}, i = k+1, \dots, n.$$

$$a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)}$$
 $b_i^{(k)} = b_i^{(k-1)}$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_k \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1^{(k-1)} \\ b_2^{(k-1)} \\ \vdots \\ b_k^{(k-1)} \\ \vdots \\ b_n^{(k-1)} \end{bmatrix}$$

$$\left. egin{align*} a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)} \ b_i^{(k)} = b_i^{(k-1)} \end{array}
ight.
ight. , i = 1,..,k \quad e \quad j = i,i+1,\ldots,n \ \end{array}
ight.$$

- Etapa k: Eliminar coluna k

$$\Rightarrow m_{ik} = -\frac{a_{ik}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}}, i = k+1, \dots, n.$$

$$\left\{ egin{align*} a_{ij}^{(k)} &= m_{ik} a_{kj}^{(k-1)} + a_{ij}^{(k-1)} \ b_i^{(k)} &= m_{ik} b_k^{(k-1)} + b_i^{(k-1)} \end{array}
ight. \left\{ egin{align*} &, i = k+1, \ldots, n & e & j = k+1, \ldots, n \ & i = k+1, \ldots, n \end{array}
ight.$$

$$i = k+1,\ldots,n$$
 e $j = k+1,\ldots,n$

Algoritmo

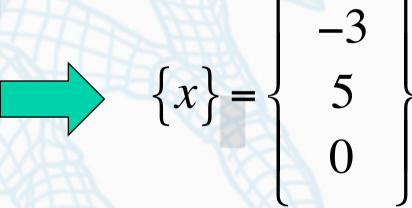
Nº. de operações: (4n³+9n²+7n)/6 É preciso garantir que A[k][k] ≠ 0 antes de cada iteração

Erros de arredondamento Pivôs muito próximos de zero geram fatores muito grandes, causando erros maiores de arredondamento

```
Algoritmo: Eliminação de Gauss
Entrada: n, A, b
<u>Saída</u>: x
  para k ← 1 até n-1 faça:
    para i ← k+1 até n faca:
       m \leftarrow -A[i][k]/A[k][k]
       para i ← k+1 até n faca:
          A[i][j] \leftarrow A[i][j] + m*A[k][j]
       fim para
       b[i] \leftarrow b[i] + m*b[k]
    fim para
  fim para
  x ← Substituicoes_Retroativas(n,A,b)
fim algoritmo
```

 Resolva o sistema linear usando método de eliminação de Gauss:

$$\begin{cases} 3x_1 + 2x_2 + 4x_3 = 1 \\ x_1 + x_2 + 2x_3 = 2 \end{cases}$$
$$4x_1 + 3x_2 - 2x_3 = 3$$



 Resolver sistema pelo método de eliminação de Gauss e verificar a exatidão da solução Pivô.

Eliminar
$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 2 \\ 4 & 3 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$m_{21}$$
: $m_{21}a_{11} + a_{21} = 0 \rightarrow m_{21} = -a_{21}/a_{11} = -(1)/3 = -1/3 \Rightarrow L_2' = (-1/3)L_1 + L_2$
 m_{31} : $m_{31}a_{11} + a_{31} = 0 \rightarrow m_{31} = -a_{31}/a_{11} = -(4)/3 = -4/3 \Rightarrow L_3' = (-4/3)L_1 + L_3$

 Resolver sistema pelo método de eliminação de Gauss e verificar a exatidão da solução

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1/3 & 2/3 \\ 0 & 1/3 & -22/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 5/3 \\ 5/3 \end{bmatrix}$$

Eliminar

$$m_{32}a_{22} + a_{32} = 0 \rightarrow m_{32} = -a_{32}/a_{22} = -(1/3)/(1/3) = -1 \Rightarrow L_3'' = -1L'_2+L'_3$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1/3 & 2/3 \\ 0 & 0 & -8 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 5/3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

	L	Multiplicador		Α		b	Operações
	1		<u>3</u>	2	4	1	
	2	$m_{21} = -(1)/3 = -1/3$	19		2	2	Novo sistema é formad pelas linhas L1, L4, L6
	3	$m_{31} = -(4)/3 = -4/3$	4	3	-2	3	, , ,
	4		0	<u>1/3</u>	2/3	5/3	(-1/3)L ₁ + L ₂
	5	m ₃₂ = -(1/3)/(1/3) = -1	0	1/3	-22/ 3	5/3	(-4/3)L ₁ + L ₃
^	6		0	0	<u>-8</u>	0	-1L ₄ + L ₅

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1/3 & 2/3 \\ 0 & 0 & -8 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 5/3 \\ 0 \end{bmatrix}$$

 Resolvendo o sistema triangular superior através de substituições retroativas, temos:

$$-8x_3 = 0 \Rightarrow x_3 = 0$$

$$(1/3)x_2+(2/3)x_3 = 5/3 \Rightarrow x_2 = (5/3 - (2/3)0)/(1/3) = 5$$

$$3x_1+2x_2+4x_3 = 1 \Rightarrow x_1 = (1 - 2(5) - 4(0))/3 = -3$$

 Resíduo: usando o vetor resíduo r = b - Ax para verificar a exatidão da solução, temos:

$$r = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 2 \\ 4 & 3 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -3 \\ 5 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

 Como o vetor resíduo r é nulo, então temos que a solução pelo método de Gauss é exata

Observações finais

- Vantagens: ©
 - Em geral o método também converge
 - É um método também bem robusto

- Sabe-se exatamente número de passos

Observações finais

- Desvantagens: ☺
 - O pivô pode ser nulo (precisar de pivotação)
 - Número de passos é fixo, não pode ser menor
 - Não funciona bem para as matrizes esparsas
 - É caro computacionalmente O(n³)