
Table of Contents

P7 : Cortes y García	1
Ejercicio 1 - Ejemplo	1
Ejercicio 2,3	1
Ejercicio 4	6

P7 : Cortes y García

```
clear all
format long
```

Ejercicio 1 - Ejemplo

```
A = toeplitz([1 3 5 7],[1 2 3 4])
```

A =

```
1     2     3     4
3     1     2     3
5     3     1     2
7     5     3     1
```

Ejercicio 2,3

```
f = @(x) sin(pi.*x);
df = @(x) pi.*cos(pi.*x);

nn = [5 20 40 80];

fig = 1; % Para numerar las figuras

for n = nn
    h = 2/n;

    % Matriz FD
    % Queremos que la matriz resultante sea de dimensiones n x (n+1),
    % puesto que tenemos n+1 nodos en los que evaluarla. Por lo tanto,
    % necesitamos que el vector v que vamos a emplear para generar
    % la matriz sea de tamaño n+1, y el vector u sea de tamaño n.
    v_FD = zeros(1, n+1);
    v_FD(1) = -1;
    v_FD(2) = 1;
    u_FD = zeros(1, n);
    u_FD(1) = -1;
    FD = (1 / h) * toeplitz(u_FD, v_FD);
```

```

% Matriz CD
% De manera similar, puesto que queremos que resulte una matriz de
% dimensiones (n-1) x (n+1), necesitaremos que v tenga dimensión n
+1 y
% u, n-1.
v_CD = zeros(1, n+1);
v_CD(1) = -0.5;
v_CD(3) = 0.5;
u_CD = zeros(1, n-1);
u_CD(1) = -0.5;
CD = (1/ h) * toeplitz(u_CD, v_CD);

if n == 5 % Solo mostraremos las matrices cuando n es 5
    disp(FD)
    disp(CD)
end

% Generamos los nodos equiespaciados
jj = [0:n]';
xj = (2 / n) * jj;

F = f(xj); % evaluación de la función
dF = df(xj); % evaluación de la derivada de la función

dF_FD = FD*F; % Aproximación con el método FD
dF_CD = CD*F; % Aproximación con el método CD

figure(fig) % Representación para n
subplot(2, 1, 1)
plot(xj, dF, 'linewidth', 1)
hold on
plot(xj(2:end), dF_FD, 'linewidth', 1, 'color', 'r')
plot(xj(2:end-1), dF_CD, 'linewidth', 1, 'color', 'g')
hold off
grid on
title('Aproximación de la derivada', 'Interpreter', 'Latex')
legend('f', 'FD', 'CD')
xlabel('$x$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 20)
ylabel('$f'(x)$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 18)

% Calculamos los errores absolutos respectivos
e_FD = abs(dF(2:end) - dF_FD);
e_CD = abs(dF(2:end-1) - dF_CD);

subplot(2, 1, 2)
semilogy(xj(2:end), e_FD, 'linewidth', 1, 'color', 'r')
hold on
semilogy(xj(2:end-1), e_CD, 'linewidth', 1, 'color', 'g')
hold off
grid on
title('Error de la aproximación de la derivada')
legend('FD', 'CD')
xlabel('$x$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 20)

```

```

ylabel('$\epsilon$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 20)

t = ['Diferenciación numérica para ', num2str(n), ' nodos'];
sgtitle(t)
xlim([xj(1), xj(end)])

fig = fig + 1;
end

% Podemos ver que los puntos en los que los errores se
% aproximan al 0 según el método, son aquellos en los que la
% aproximación
% de la derivada intersecciona con la propia derivada en la gráfica de
% representación.

% El error siempre es más pequeño cuando usamos el método FD, que
% tiene
% mucho sentido si tenemos en cuenta que el orden teórico de
% convergencia
% de la aproximación al aplicar el residuo de Cauchy es de orden
% cuadrático
% (tendrá a 0 más rápido que en el caso del método FD).

Columns 1 through 3

-2.5000000000000000    2.5000000000000000    0
0 -2.5000000000000000    2.5000000000000000
0 0 -2.5000000000000000
0 0 0
0 0 0

Columns 4 through 6

0 0 0
0 0 0
2.5000000000000000 0 0
-2.5000000000000000 2.5000000000000000 0
0 -2.5000000000000000 2.5000000000000000

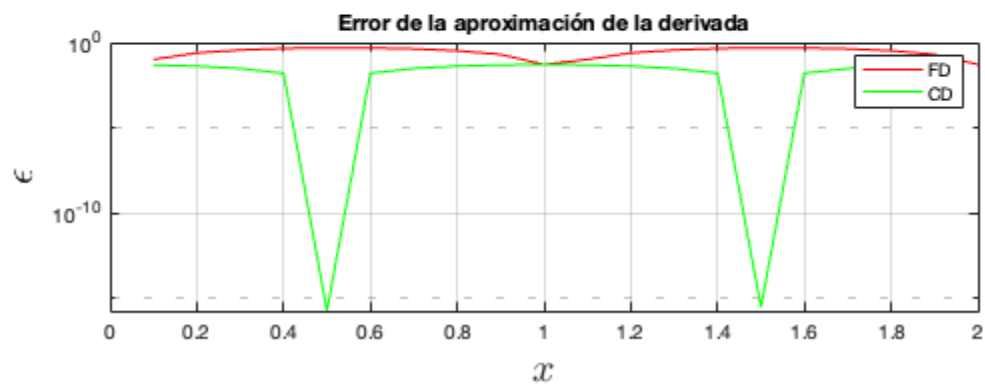
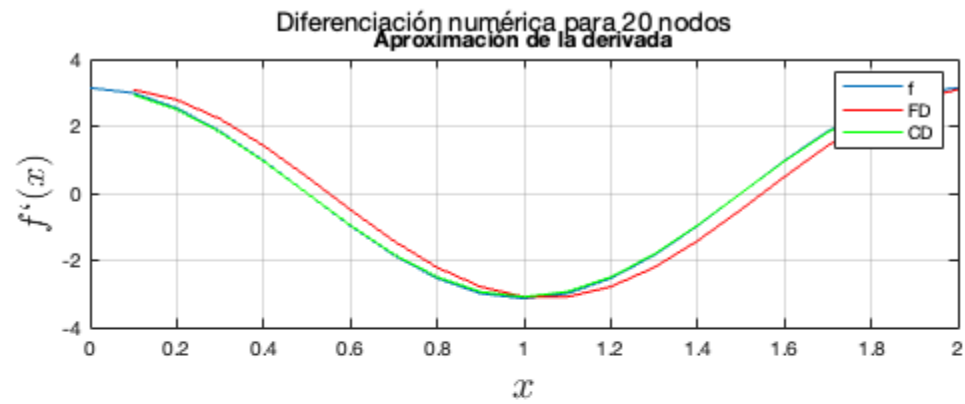
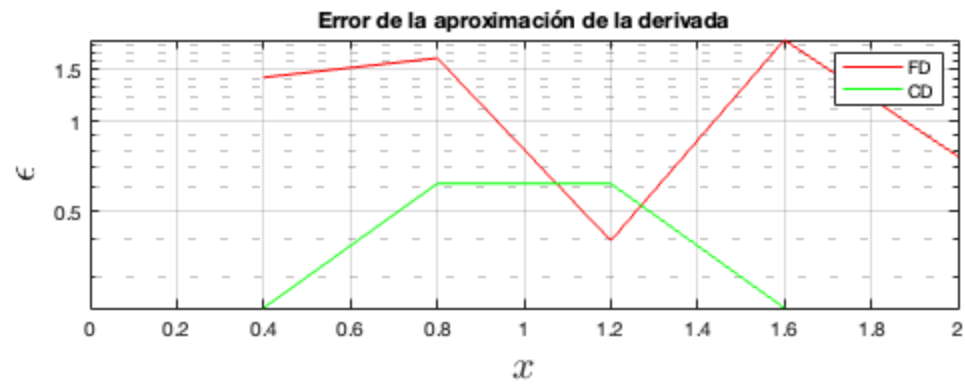
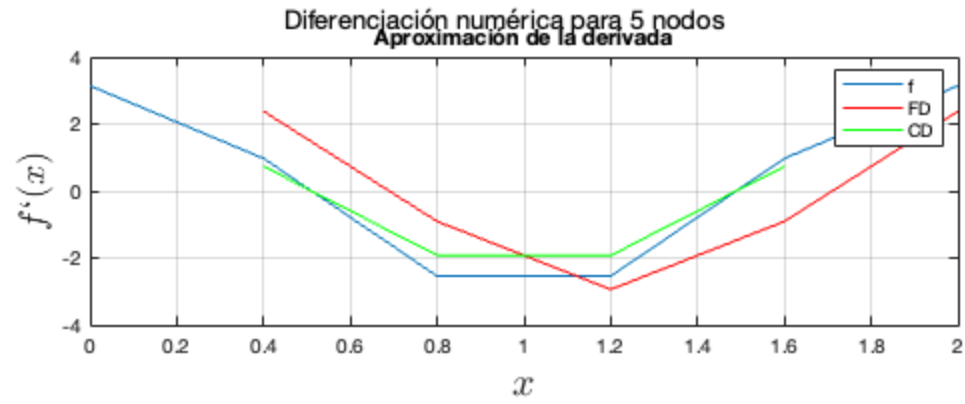
Columns 1 through 3

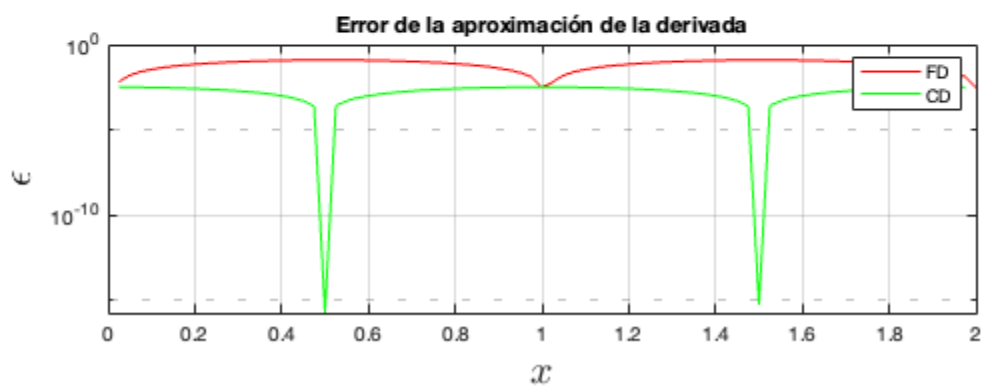
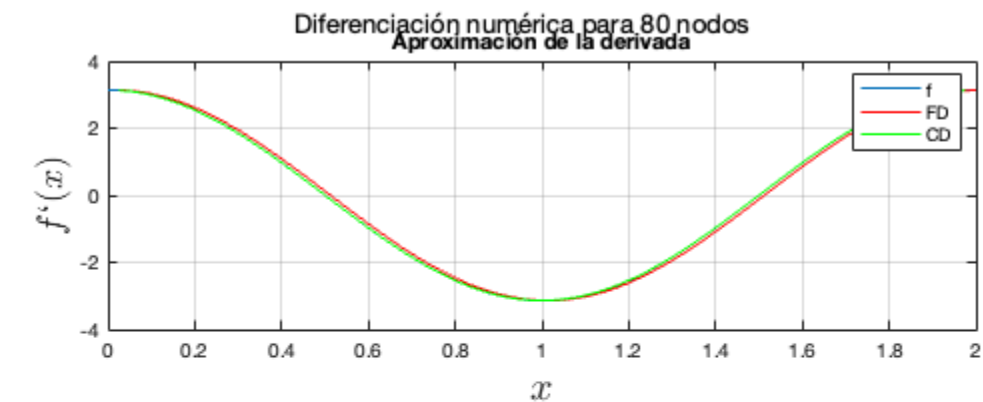
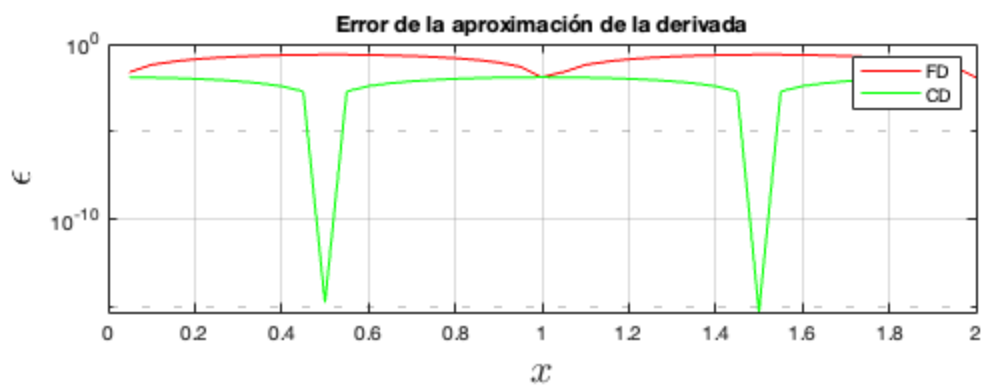
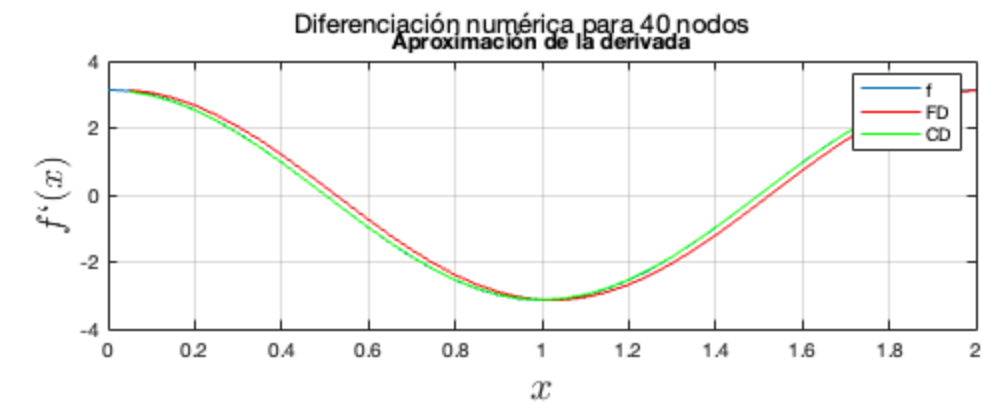
-1.2500000000000000 0 1.2500000000000000
0 -1.2500000000000000 0
0 0 -1.2500000000000000
0 0 0

Columns 4 through 6

0 0 0
1.2500000000000000 0 0
0 1.2500000000000000 0
-1.2500000000000000 0 1.2500000000000000

```





Ejercicio 4

```
NN = [100:100:2000];

e_max_FD = [];
e_max_CD = [];
hh = [];

for N = NN
    h = 2 / N;

    % Matriz FD
    v_FD = zeros(1, N+1);
    v_FD(1) = -1;
    v_FD(2) = 1;
    u_FD = zeros(1, N);
    u_FD(1) = -1;
    FD = (1 / h) * toeplitz(u_FD, v_FD);

    % Matriz CD
    v_CD = zeros(1, N+1);
    v_CD(1) = -0.5;
    v_CD(3) = 0.5;
    u_CD = zeros(1, N-1);
    u_CD(1) = -0.5;
    CD = (1/ h) * toeplitz(u_CD, v_CD);

    % Generamos los nodos equiespaciados
    jj = [0:N]';
    Xj = (2 / N) * jj;

    F = f(Xj); % evaluación de la función
    dF = df(Xj); % evaluación de la derivada de la función

    dF_FD = FD*F; % Aproximación con el método FD
    dF_CD = CD*F; % Aproximación con el método CD

    % Calculamos los errores absolutos respectivos
    e_FD = abs(dF(2:end) - dF_FD);
    e_CD = abs(dF(2:end-1) - dF_CD);

    % Actualizamos vectores para la representación gráfica
    hh = [hh h];
    e_max_FD = [e_max_FD max(e_FD)];
    e_max_CD = [e_max_CD max(e_CD)];
end

figure(5)
loglog(hh, e_max_FD, 'LineWidth', 1, 'Color', 'r');
hold on
loglog(hh, e_max_CD, 'LineWidth', 1, 'Color', 'g');
hold off
grid on
```

```

legend('FD', 'CD')
title('Representacion del error maximo de la aproximacion segun $h$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 20)
xlabel('$h$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 20)
ylabel('$\epsilon_n$', 'Interpreter', 'Latex', 'FontSize', 20)

r_FD = polyfit(log10(hh), log10(e_max_FD), 1);
r_CD = polyfit(log10(hh), log10(e_max_CD), 1);

m_FD = r_FD(1) % Aprox 1
m_CD = r_CD(1) % Aprox 2

% Vemos que la pendiente de la gráfica del error respecto a h es 1
% para el
% método FD y 2 para el método CD. Esto tiene sentido, puesto que el
% método
% FD es de orden lineal mientras que el CD es de orden cuadrático,
% como
% vimos en la clase de teoría. Intuitivamente, tiene sentido que
% aumentar
% el número de nodos que usamos para hacer la aproximación de la
% derivada
% suponga una mejora en la precisión de la misma.

m_FD =

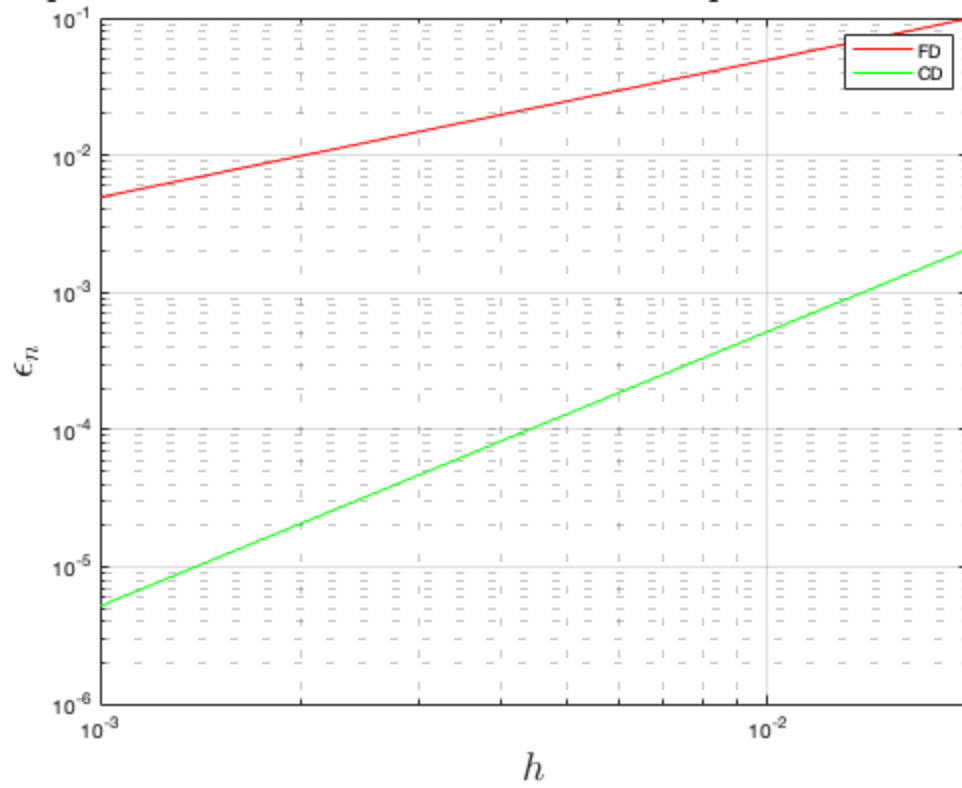
    0.999930861818534

m_CD =

    1.999958515641246

```

Representacion del error maximo de la aproximacion segun h



Published with MATLAB® R2020b