Tarea 3 Métodos Numéricos

Benjamin Rivera

20 de septiembre de 2020

Índice

1.	Tarea 3	
		1.0.1. Como ejecutar
	1.1.	Ejercicio 1
		1.1.1
		1.1.2
	1.2.	Ejercicio 2
	1.3.	Ejercicio 3

1. Tarea 3

Tarea 3 de *Benjamín Rivera* para el curso de **Métodos Numéricos** impartido por *Joaquín Peña Acevedo*. Fecha limite de entrega **20 de Septiembre de 2020**.

1.0.1. Como ejecutar

Requerimientos Este programa se ejecuto en mi computadora con la version de **Python 3.8.2** y con estos requerimientos

Jupyter En caso de tener acceso a un *servidor jupyter*, con los requerimientos antes mencionados, unicamente basta con ejecutar todas las celdas de este *notebook*. Probablemente no todas las celdas de *markdown* produzcan el mismo resultado por las *Nbextensions*.

Consola Habrá archivos e instrucciones para poder ejecutar cada uno de los ejercicios desde la consola.

Si todo sale mal En caso de que todo salga mal, tratare de dejar una copia disponible en **GoogleColab** que se pueda ejecutar con su versión de **Python**. Es imporante primero subir los archivos a la instancia local para que los pueda usar el programa.

1.1. Ejercicio 1

1.1.1. .

Muestre que la inversa de L_k es $L_k^{-1} = I + l_k e_k^T$. Asi, la inversa de una matriz triangular inferior elemental es otra matriz triangular inferior elemental.

Sabemos que, si la matriz es invertible, entonces $L_k L_k^{-1} = I$.

Procedemos por contradiccion. Supongamos que $L_k^{-1} \neq I + l_k e_k^T$, de manera que $L_k(I + l_k e_k^T) \neq I$; si desarrolamos lo anterior resulta que

$$L_k(I + l_k e_k^T) \neq I$$

$$(I - l_k e_k^T)(I + l_k e_k^T) \neq I$$

$$I^2 - (l_k e_k^T)^2 \neq I$$

$$I - (l_k e_k^T)^2 \neq I$$

lo cual es cierto siempre que $(l_k e_k^T)^2 \neq \bar{0}$. Sin embargo, por la manera en que estan definidas $l_k e_k^T$, $(l_k e_k^T)^2 = 0$. Por lo que llegamos auna contradicion y $L_k^{-1} = I + l_k e_k^T$.

1.1.2. .

Muestre que $L_{k-1}^{-1}L_k^{-1} = I + l_{k-1}e_k^T + l_ke_k^t$ y con esto demostrar que

$$L = L_1^{-1}L_2^{-1}\dots L_{n-1}^{-1} = I + \sum_{k=1}^{n-1} l_k e_k^T$$

por lo que L es una matriz triangular inferior con 1's en la diagonal

Parte 1 Por definicion y el punto anterior

$$\begin{split} L_{k-1}^{-1}L_{k}^{-1} &= (I + l_{k-1}e_{k-1}^T)(I + l_{k}e_{k}^T) \\ &= I^2 + l_{k-1}e_{k-1}^T(l_{k}e_{k}^T) + l_{k-1}e_{k-1}^T + l_{k}e_{k}^T \\ & \text{y como sabemos que la multiplicacion de las submatrices } l, e \text{ es } 0 \\ &= I + \bar{0} + l_{k-1}e_{k-1}^T + l_{k}e_{k}^T \\ &= I + l_{k-1}e_{k-1}^T + l_{k}e_{k}^T \end{split}$$

Parte 2 ...

1.2. Ejercicio 2

```
[2]: def show1D(x,sz,/, max_sz=8, prnt=True):
         """ Funcion que recibe un arreglo 1D y, en caso de
         que no sea muy grande, lo imprime en pantalla. En
         caso de que lo sea, imprime datos representativos.
             Input:
                 x := Apuntador al arreglo 1D para imprimir
                 sz := Tamanio del arreglo. (para la imple_
                     mentacion en python es inecesario, pe_
                     ro lo solicita el ejercicio)
                 max_sz := Maximo de elementos a imprimir
                 prnt := Indica si el string obtenido se
                      debe imprimir en pantalla
             Output:
                 Esta funcion regresa
             Doctest:
                 >>> show1D([1,2,3,8,5,6,7,8,9,0], 10, prnt=False)
                 '1, 2, 3, 8, ..., 7, 8, 9, 0'
                 >>> show1D([1,2,3,8], 4, prnt=False)
                  '1, 2, 3, 8'
         11 11 11
         return ret
[3]: def forwardSubstitution( L, n, b, t,/,dtype=np.float64):
         """ Funcion que implementa el metodo desustitucion pa_
         ra adelante dada una matriz triangular inferior.
             Input:
                 L := apuntador a la matriz L
                 n := tamanio de la matriz L
                 b := apuntador al vector b
                 t := tolerancia de 0's
             Otput:
                 ret := vector x de respuestas si se encontro, o
                     None en caso de que hay habido algun error
             _Doctest:
                 >>> forwardSubstitution(np.matrix([[1,0],[0,1]]), 1, np.
      \rightarrow matrix([[3,4]]), 0.1)
```

return np.asmatrix(x, dtype=dtype).transpose()

matrix([[3.],

if len(L) == b.size:

return None

11 11 11

else:

[4.]])

```
[4]: def readFile(file,/, path='datos/npy/', ext='.npy', dtype=np.
      →float64):
         return np.asmatrix(np.load(file= str(path+file+ext),
     def Ejercicio2(f_L, f_b):
         """ Programa para ejecutar el ejercicio 2. espera el nombre
         de los archivos de la matriz y el vector soluciones para
         funcionar.
         111111
         L = readFile(f_L)
         b = readFile(f_b)
         dtype = np.float64
         t = (2.2e-16)**(2/3) # De la tarea 1 y como estamos usando
      \rightarrow flaot64
     if True:
         for sz in [5, 50, 500]:
             Ejercicio2('matL'+str(sz), 'vecb'+str(sz))
             print('\n')
    5 5
    [ 0.33006882]
     [-0.78428134]
     [ 0.70227498]
     [ 0.48272233]
     [-0.61319569]
    Error =
     12.755173555608748
    50 50
    Err: O o casi cero en diagonal
    El sistema no tiene solucion.
    Y es singular.
    500 500
    [ 1.27622082]
     [ 1.39905809]
     [-3.80410368]
     [ 2.83344826], ..., [ 4.01907914e+110]
     [ 8.50132313e+110]
     [-6.48257593e+110]
     [ 1.66110939e+111]
    Error =
     8.245074985591727e+111
```

Como ejecutar Para ejecutar en consola se necesita estar en el mismo directorio que la carpeta de la tarea datos. Como nombre de los archivos no se espera la direccion completa ni la extension del archivo. Se infiere automatincamente que los datos sera obtenidos del subdirectorio datos/npy y con la extension .npy. De manera qu la ejecucion debe parecerse a lo siguiente

python3 Tarea3.py Ejercicio2 matL5 vecb5 lo que debe producir la salida

```
bench@bench-dell:~/Documents/Academico/UG/LicenciaturaDEMAT/GitHubRepo/MN/Tareas
/T3$ python3 Tarea3.py Ejercicio2 matL5 vecb5

5 5

[ 0.33006882]
[-0.78428134]
[ 0.70227498]
[ 0.48272233]
[-0.61319569]

Error =

12.755173555608748

bench@bench-dell:~/Documents/Academico/UG/LicenciaturaDEMAT/GitHubRepo/MN/Tareas
/T3$ ls
datos enunciados.pdf Tarea3.ipynb Tarea3.py
bench@bench-dell:~/Documents/Academico/UG/LicenciaturaDEMAT/GitHubRepo/MN/Tareas
/T3$ ls datos
binarios npy texto
bench@bench-dell:~/Documents/Academico/UG/LicenciaturaDEMAT/GitHubRepo/MN/Tareas
/T3$ ls datos/npy
matL500.npy matL5.npy matU50.npy vecb500.npy vecb5.npy
matL500.npy matU500.npy matU50.npy vecb50.npy
bench@bench-dell:~/Documents/Academico/UG/LicenciaturaDEMAT/GitHubRepo/MN/Tareas
/T3$
```

Otros Norma de Numpy

1.3. Ejercicio 3

```
[5]: def backwardSubstitution(U, n, b, t,/,dtype=np.float64):
         """ Funcion que implementa el metodo desustitucion pa_
         ra atras dada una matriz triangular inferior.
             Input:
                 U := apuntador a la matriz U
                 n := tamanio de la matriz U
                 b := apuntador al vector b
                 t := tolerancia de 0's
             Otput:
                 ret := vector x de respuestas si se encontro, o
                     None en caso de que hay habido algun error
         nnn
             return None
[8]: def Ejercicio3(f_U, f_b):
         """ Programa para ejecutar el ejercicio 3. espera el nombre
         de los archivos de la matriz y el vector soluciones para
         funcionar.
         nnn
     if True:
         for sz in [5, 50, 500]:
             Ejercicio3('matU'+str(sz), 'vecb'+str(sz))
             print('\n')
    5 5
    Err: O o casi cero en diagonal
    El sistema no tiene solucion.
    Y es singular.
    50 50
    [ 1.76160471e+15]
     [-4.50692072e+15]
     [7.27394101e+13]
     [ 6.62574710e+14], ..., [-2.96030701]
     [ 1.04582814]
     [ 2.64891114]
     [-0.38446395]
    Error =
     15.155075012507066
    500 500
    [ 7.41601169e+141]
     [-4.27114460e+142]
     [-1.15567637e+141]
     [ 6.22209212e+141], ..., [-3.67045535]
     [ 1.29204355]
     [ 0.70500787]
```

```
[ 1.29749623]
Error =
1.9978749809209134e+128
```

Como ejecutar

Como ejecutar Para ejecutar en consola se necesita estar en el mismo directorio que la carpeta de la tarea datos. Como nombre de los archivos no se espera la dirección completa ni la extension del archivo. Se infiere automatincamente que los datos sera obtenidos del subdirectorio datos/npy y con la extension .npy. De manera qu la ejecución debe parecerse a lo siguiente

python3 Tarea3.py Ejercicio3 matU5 vecb5

lo que debe producir la salida

