# Taller 2 Grupo 2

David Alejandro Castillo Chíquiza Sergio Esteban Triana Bobadilla David Alejandro Antolínez Socha

20 de septiembre de 2021

## 1. Punto 2

#### 1.1. Enunciado

Dado el sistema lineal de la forma AX = b donde la matriz de coeficientes esta dado por:

- a) Si  $A = \begin{bmatrix} 4 & 3 & 0 \\ 3 & 4 & -1 \\ 0 & -1 & 4 \end{bmatrix}$ , es diagonalmente dominante.
- b) Calcule el radio espectral  $\rho(\lambda)$  de la matriz de transición por el método de Gauss-Seidel.
- c) Utilice el método Gauss-Seidel para aproximar la solución con una tolerancia de  $10^{-16}$ , determine el numero de iteraciones. Tenga en cuenta que

$$b = \begin{bmatrix} 0.254 \\ -1.425 \\ 2.978 \end{bmatrix}$$

- d) Que pasa con la solución anterior si  $a_{13} = -2$  explique su respuesta.
- e) Evalué matriz de transición del método **SOR** y determine varias soluciones aproximadas, para 10 valores de w. Utilice una tolerancia de  $10^{-5}$ .

#### 1.2. Solución

- b) El radio espectral es supremo de los valores absolutos dentro del espectro de una matriz El proceso que se aplica para hallar este valor es el siguiente: Suponiendo una matriz A, a la cual se descompondrá en 3 matrices, la matriz con su diagonal, la matriz con la triangular inferior y la matriz con la triangular superior.
  - lo siguiente que se realiza es hallar una matriz U restando la matriz de la diagonal a la matriz de la triangular superior, con esa matriz U se hace

producto punto con la inversa de la matriz de la diagonal inferior y U y ese resultado se halla el máximo valor absoluto del espectro de la matriz.

EL resultado del radio espectral es: 0.625

c) Al aproximar la solución por el método de Gauss-Sediel la solución es la siguiente:

```
tamano = np.shape(A)
n = tamano[0]
m = tamano[1]
# valores iniciales
X = np.copy(X0)
diferencia = np.ones(n, dtype=float)
errado = 2*tolera
itera = 0
while not(errado<=tolera or itera>iteramax):
    # por fila
    for i in range(0,n,1):
        # por columna
        suma = 0
        for j in range(0,m,1):
            # excepto diagonal de A
            if (i!=j):
                suma = suma-A[i,j]*X[j]
        nuevo = (B[i]+suma)/A[i,i]
        diferencia[i] = np.abs(nuevo-X[i])
        X[i] = nuevo
    errado = np.max(diferencia)
    itera = itera + 1
# Respuesta X en columna
X = np.transpose([X])
# revisa si NO converge
if (itera>iteramax):
    X=0
# revisa respuesta
verifica = np.dot(A,X)
# SALIDA
print('respuesta X: ')
print(X)
print('verificar A.X=B: ')
print(verifica)
```

Al final se hace la verificación, con el fin de corroborar que la solución si está correcta.

d) Al aplicar el cambio dado  $A_{13} = -2$ , el resultado es el siguiente:

```
respuesta X:
[[ 1.09833333]
    [-1.06013333]
    [ 0.47946667]]
verificar A.X=B:
[[ 0.254]
    [-1.425]
    [ 2.978]]
```

podemos ver que con el cambio tenemos que la solución varía pasando de (0.499, -0.58066667, 0.59933333) a (1.0983333, -1.06013333, 0.47946667)

e)

## 2. Punto 7

### 2.1. Enunciado

Dada la matriz A (del punto 1) Verificar si:

i. Se puede descomponer de la forma LU, entonces utilice el resultado para resolver el sistema, teniendo en cuenta que la máquina admite cuatro dígitos significativos; ¿cómo afecta esto la respuesta?

#### 2.2. Solución

#### 3. Punto 10

#### 3.1. Enunciado

Dado un sistema de ecuaciones no lineales, implemente el método de Newton Multivariado (es decir para varias variables) para resolver el problema:

Determinar la intersección dela circunferencia  $x^2 + y^2 = 1$  y la recta x = y. Usamos una aproximación lineal (1,1).

#### 3.2. Solución

Implementación del metodo de Newton Multivariado:

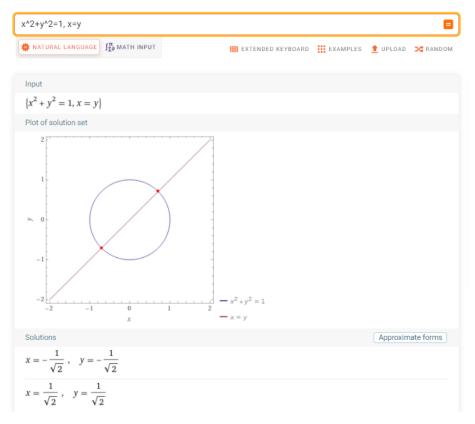
```
import numpy as np
import sympy as sp
def newton(F, V, U):
   n=len(F)
   J=np.zeros([n,n],dtype=sp.Symbol)
   T=list(np.copy(F))
   for i in range(n):
        for j in range(n):
            J[i][j]=sp.diff(F[i],V[j])
    for i in range(n):
        for j in range(n):
            for k in range(n):
                J[i][j]=J[i][j].subs(V[k],float(U[k]))
   for i in range(n):
        for j in range(n):
            T[i]=T[i].subs(V[j],float(U[j]))
   J=np.array(J,float)
   T=np.array(T,float)
   U=U-np.dot(np.linalg.inv(J),T)
   return U
```

Resultados de la implementación:

```
[x,y]=sp.symbols('x,y')
 f=x**2+y**2-1
 g=y-x
 F=[f,g]
 V=[x,y]
 U=[1,1]
 U=newton(F,V,U);print("Iteración 1: ");print(U)
 U=newton(F,V,U);print("Iteración 2: ");print(U)
 U=newton(F,V,U);print("Iteración 3: ");print(U)
 U=newton(F,V,U);print("Iteración 4: ");print(U)
Iteración 1:
[0.75 0.75]
Iteración 2:
[0.70833333 0.70833333]
Iteración 3:
[0.70710784 0.70710784]
Iteración 4:
[0.70710678 0.70710678]
```

Verficación en WolframAlpha:

# **WolframAlpha** computational intelligence.



# **Wolfram**Alpha computational intelligence.

