ANÁLISIS NUMÉRICO I/ANÁLISIS NUMÉRICO – 2018 Trabajo de Laboratorio N $^{\rm O}$ 6

- 1. Escribir dos funciones en Octave llamadas soltrsup y soltrinf que resuelvan el sistema lineal Ax = b, donde A es una matriz triangular (superior e inferior, respectivamente). La entrada debe ser (A,b) con $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ matriz triangular y $b \in \mathbb{R}^n$, y la salida debe ser la solución x. Se debe imprimir un mensaje de error si la matriz es singular.
- 2. (a) Escribir una función en Octave llamada "egauss" que implemente el método de eliminación Gaussiana. Debe tener entrada (A,b) con $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ y $b \in \mathbb{R}^n$, con salida [U,y] con $U \in \mathbb{R}^{n \times n}$ triangular superior (usar triu) e $y \in \mathbb{R}^n$.
 - (b) Escribir una función en Octave llamada "soleg" que resuelva sistemas lineales Ax=b usando eliminación Gaussiana y resolviendo el sistema triangular superior Ux=y (usando soltrsup). La salida debe ser la solución x y debe tener entrada (A,b) con $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ y $b \in \mathbb{R}^n$.
- 3. Escribir una función en Octave llamada "sollu" que resuelva sistemas lineales Ax = b usando descomposición LU con pivoteo (comando [L,U,P]=lu(A)) para luego resolver Ly = Pb y Ux = y usando soltrinf y soltrsup. La salida debe ser la solución x y debe tener entrada (A,b) con $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ y $b \in \mathbb{R}^n$.
- 4. Comparar las soluciones dadas por soleg y sollu al resolver Ax = b con

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 0 & 4 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 \end{bmatrix}, b_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ y también } b_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

- 5. Escribir dos funciones en Octave llamadas "jacobi" y "gseidel" que resuelvan sistemas lineales Ax = b usando los métodos de Jacobi y Gauss-Seidel, respectivamente. La salida debe ser [x,k] donde x es la solución aproximada y k la cantidad de iteraciones realizadas. Debe tener entrada (A,b,err,mit) con $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $b \in \mathbb{R}^n$, err tolerancia de error y mit cantidad máxima de iteraciones. El algoritmo debe parar si $\|x^{(k)} x^{(k-1)}\|_{\infty} \leq \text{err o } k \geq \text{mit}$.
- 6. Usar los métodos de Jacobi y Gauss-Seidel para resolver

$$(1) \quad \begin{bmatrix} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 6 & 1 \\ 1 & 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ 9 \\ 6 \end{bmatrix}, \qquad (2) \quad \begin{bmatrix} 5 & 7 & 6 & 5 \\ 7 & 10 & 8 & 7 \\ 6 & 8 & 10 & 9 \\ 5 & 7 & 9 & 10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 23 \\ 32 \\ 33 \\ 31 \end{bmatrix}.$$

con una tolerancia de 10^{-11} para (1) y 10^{-4} para (2). ¿Cuántas iteraciones son necesarias en cada caso para alcanzar la precisión deseada?