# Exercícios de MATLAB

## 1 Introdução ao MATLAB

1.1 Escreva os seguintes vetores ou matrizes:

a) 
$$u = (1 \ 2 \ 3);$$

b) 
$$v = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$
;

- c) um vetor linha com os números naturais menores ou iguais a 10;
- d) um vetor linha com os números pares naturais menores ou iguais a 12;

e) 
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}$$
.

- 1.2 Com base na matriz A da pergunta anterior, verifique o que resulta dos seguintes comandos:
  - a) B=A(2:3,1:2);
  - b) C=A(:,1:2);
  - c) D=[A;4 4 4];
  - d) E=D([2 4],:);
  - e) F=[0:3:9;2:2:8;5:5:20].
- 1.3 Gere as seguintes matrizes:
  - a) a matriz identidade  $5 \times 5$ ;

- b) uma matriz  $3 \times 3$  com elementos aleatórios entre 0 e 1;
- c) uma matriz  $4 \times 3$  com elementos aleatórios entre -1 e 1;
- d) uma matriz nula  $2 \times 3$ ;
- e) uma matriz  $2 \times 2$  com todos os elementos iguais a 1;
- f) uma matriz  $10 \times 10$  com todos os elementos iguais a 10;
- g) uma matriz com os elementos da diagonal da matriz A da pergunta 1 e os restantes iguais a zero.
- **1.4** Considere a matriz  $A = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 5 \\ 0 & 4 & 1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix}$ , a matriz B que consiste numa matriz de dimensão

 $3\times 3$ , com todos os elementos iguais a um, o vetor  $a=\begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$  e o vetor  $b=\begin{pmatrix} 0 & 3 & 5 \end{pmatrix}$ . Efetue as seguintes operações.

- a) A + B;
- b)  $A \times B$ ;
- c) o produto de cada um dos elementos de a por b;
- d) o produto de cada um dos elementos de A por B.
- 1.5 Escreva um programa que lê dois números e escreve a sua soma e o seu produto.
- ${f 1.6}$  Escreva um programa que lê uma sequência de n números e escreve a sua soma e o seu produto.
- 1.7 Escreva um programa que lê dois números e escreve o maior deles.

## 2 Sistemas de equações lineares

2.1 Resolva os seguintes sistemas através de um método direto e estável.

a) 
$$\begin{cases} 4x_1 + 13x_2 + 2x_3 = -15 \\ -8x_1 + 10x_2 + 8x_3 = 6 \\ 2x_1 + 6.5x_2 + 5.5x_3 = -3 \end{cases}$$

b) 
$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 1 \\ 2x_1 + 3.0001x_2 = 0.9999 \end{cases}$$

c) 
$$\begin{cases} 2x_1 + 3x_2 = 1 \\ 2x_1 + 3.0001x_2 = 2 \end{cases}$$

d) 
$$\begin{cases} -30x_1 + 9x_2 + 9x_3 = 10\\ 10x_1 - 2.9999x_2 - 2.9999x_3 = -3.3333\\ 6x_1 - 6x_2 - 20x_3 = 10 \end{cases}$$

2.2 Calcule o determinante e a inversa das seguintes matrizes:

a) 
$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 3.0001 \end{pmatrix}$$

b) 
$$B = \begin{pmatrix} -602.9 & -0.4762 & 301.0 \\ -248.8 & -0.1048 & 124.2 \\ -200.6 & 0 & 101.7 \end{pmatrix}$$

c) 
$$C = \begin{pmatrix} 10 & 1 & 4 & 0 \\ 1 & 10 & 5 & -1 \\ 4 & 5 & 10 & 7 \\ 0 & -1 & 7 & 9 \end{pmatrix}$$

**2.3** Considere a matriz A e o vetor b.

$$\begin{pmatrix} 2.4 & 6.0 & -2.7 & 5.0 \\ -2.1 & -2.7 & 5.9 & -4.0 \\ 3.0 & 5.0 & -4.0 & 6.0 \\ 0.9 & 1.9 & 4.7 & 1.8 \end{pmatrix} b = \begin{pmatrix} 14.6 \\ -11.4 \\ 14.0 \\ -0.9 \end{pmatrix}.$$

- a) Resolva o sistema correspondente por um método direto e estável.
- b) Calcule o determinante de A por um método direto e estável.
- c) Calcule  $A^{-1}$  usando o método de eliminação de Gauss com pivotagem parcial.

#### 2.4 Considere o sistema linear:

$$\begin{cases}
6x_1 + x_2 + 2x_3 + x_5 &= 10 \\
2x_1 + 8x_2 + x_3 + 2x_4 + 2x_5 &= 15 \\
x_1 - 2x_2 + 8x_3 + x_4 &= 8 \\
-x_3 + 9x_4 + 2x_5 &= 10 \\
x_1 + x_2 - x_4 + 7x_5 &= 8
\end{cases}$$

- a) Resolva o sistema por EGPP.
- b) Calcule o determinante da matriz dos coeficientes.
- c) Calcule a inversa da matriz dos coeficientes.

## 3 Interpolação polinomial – polinómio interpoador de Newton

**3.1** Dada a tabela de valores de uma função f(x),

Para aproximar f(5.44),

- a) apresente o polinómio interpolador de grau 2 baseado em diferenças divididas;
- b) com base no polinómio anterior, estime f(5.44);
- c) apresente o polinómio interpolador de grau 5 baseado em diferenças divididas;
- d) com base no polinómio anterior, estime f(5.44);
- e) apresente o polinómio interpolador de grau 10 baseado em diferenças divididas;
- f) com base no polinómio anterior, estime f(5.44).
- **3.2** Considere a tabela seguinte de 12 valores de f(x).

Para aproximar f(1.57)

- a) apresente o polinómio interpolador baseado em diferenças divididas usando quatro pontos;
- b) com base no polinómio anterior, estime f(1.57);
- c) apresente o polinómio interpolador baseado em diferenças divididas usando seis pontos;
- d) com base no polinómio anterior, estime f(1.57);
- e) apresente o polinómio interpolador baseado em diferenças divididas usando 12 pontos;
- f) com base no polinómio anterior, estime f(1.57);
- g) represente graficamente os pontos e todos os polinómios calculados.

3.3 A velocidade de ascensão de um foguetão, v(t), é conhecida para diferentes tempos conforme a seguinte tabela. Esta velocidade pode ser estimada a partir de um polinómio interpolador de grau três.

- a) Cacule o polinómio e estime a velocidade do foguetão para  $t=8~\mathrm{s}.$
- b) Represente graficamente os pontos o polinómio calculado.
- **3.4** Considere um reservatório de água com 2.1 m de altura. No início, o reservatório está cheio de água. Num certo instante, abre-se a a válvula e o reservatório começa a ser esvaziado. A altura (em metros) de água do reservatório, t horas depois de este ter começado a ser esvaziado, é dada por h(t), de acordo com a tabela

Pretende estimar-se a altura de água no reservatório ao fim de 5h.

- a) apresente o polinómio interpolador de grau 2 baseado em diferenças divididas;
- b) com base no polinómio anterior, estime f(5);
- c) apresente o polinómio interpolador de grau 5 baseado em diferenças divididas;
- d) com base no polinómio anterior, estime f(5);
- e) apresente o polinómio interpolador de grau 6 baseado em diferenças divididas;
- f) com base no polinómio anterior, estime f(5).
- g) represente graficamente os pontos e todos os polinómios calculados.

## 4 Splines

**4.1** Considerando a função f(x) dada pela tabela

$x_i$	5.0	5.1	5.2	5.3	5.4	5.5	5.6	5.7	5.8	5.9	6.0	
$f_i$	0.0639	0.0800	0.0988	0.1203	0.1442	0.1714	0.2010	0.2331	0.2673	0.3036	0.3414	
qual	qual o valor aproximado da função no ponto $x = 5.45$											

a) usando uma 'spline' cúbica natural?

$$s_3(x) =$$

$$f(5.45) \approx s_3(5.45) =$$

b) usando uma 'spline' cúbica completa?

$$s_3(x) =$$

$$f(5.45) \approx s_3(5.45) =$$

4.2 De uma tabela de logaritmos obteve-se o seguinte quadro de valores.

a) Usando uma função 'spline' cúbica natural calcule uma aproximação a ln(2.5).

$$s_3(x) =$$

$$f(2.5) \approx s_3(2.5) =$$

b) Repita a alínea anterior, mas agora usando uma 'spline' cúbica completa.

$$s_3(x) =$$

$$f(2.5) \approx s_3(2.5) =$$

**4.3** Foram registados os consumos de combustível  $f(x_i)$ , de um automóvel a arrancar em determinados instantes,  $x_i$  (em segundos).

a) Usando uma função 'spline' cúbica natural calcule o consumo no instante de tempo  $x_i = 5 \ {\rm s}.$ 

$$s_3(x) =$$

$$f(5) \approx s_3(5) =$$

b) Repita a alínea anterior, mas agora usando uma 'spline' cúbica completa.

$$s_3(x) =$$

$$f(5) \approx s_3(5) =$$

### 5 Integração numérica

**5.1** Dada a tabela de valores da função f(x)

Calcule a melhor aproximação ao integral

$$\int_{0.0}^{4.0} f(x)dx$$

usando toda a informação da tabela.

5.2 Calcule uma aproximação ao integral

$$I = \int_0^1 \frac{4}{1+x^2} dx.$$

**5.3** Considere a seguinte tabela de valores da função f(x):

- a) Calcule numericamente  $\int_{-1.0}^{1.4} f(x) dx$  usando todos os pontos da tabela.
- b) Calcule o mesmo integral usando um valor de h constante, deixando de fora o menor número possível de pontos.
- **5.4** A função F(t) surge na determinação da tensão à superfície de um líquido que rodeia uma bolha esférica de gás:

$$F(t) = \int_0^t \frac{P(x)}{Q(x)} dx, \quad \text{para } 0 \le t \le 1$$

em que

$$P(x) = 3 + 3x + x^{2}$$
$$Q(x) = 3 + 6x + 6x^{2} + 2x^{3}.$$

Determine F(1).

## 6 Equações e sistemas não lineares

6.1 Calcule um zero da função

$$f(x) = e^x - x^2 - 2x - 2,$$

usando  $x^{(1)} = 2$ .

6.2 Resolva a seguinte equação não linear

$$\cos(x) - \cos(3.1x) = 0.$$

Considere

a) 
$$x^{(1)} = -1;$$

b) 
$$x^{(1)} = 1$$
;

c) 
$$x^{(1)} = -10;$$

d) 
$$x^{(1)} = 10$$
.

**6.3** Resolva o seguinte sistema de equações não lineares nas variáveis  $x_1$  e  $x_2$ .

$$\begin{cases} \sin\left(\frac{x_1+x_2}{2}\right) = 2x_1\\ \cos\left(\frac{x_1-x_2}{2}\right) = 2x_2 \end{cases}$$

- a) Considere uma aproximação inicial  $x^{(1)} = (0,0)^T$ ;
- b) Repita com  $x^{(1)} = (1, 2)^T$
- 6.4 Determine a solução do sistema de equações não lineares

$$\begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2^2 + x_2 = 0 \\ e^{x_3} - 1 = 0 \end{cases}$$

usando como aproximação inicial o vetor  $x^{(1)} = (1, 1, -1)^T$ .

## 7 Mínimos quadrados

7.1 Considere a seguinte tabela:

Com base nos mínimos quadrados:

- a) Escreva um polinómio de grau 3.
- b) qual a aproximação para o ponto x = 0.5, usando o polinómio da alínea anterior?
- c) qual o resíduo do erro?
- 7.2 A docente responsável pela UC de MN&ONL registou, para 8 alunos, os resultados obtidos num teste e a respetiva classificação final obtida.

- a) Determine, no sentido dos mínimos quadrados, a reta que melhor aproxima os dados da tabela.
- b) Qual o resíduo do erro obtido?
- c) Qual será a classificação previsível para um aluno que tenha neste teste uma classificação de 1.6?
- 7.3 Considerem-se as seguintes funções de aproximação

$$M(x) = c_1 + c_2 \cos(x) + c_3 \sin(x)$$

$$N(x) = c_1 e^x + c_1 \frac{1}{x}$$

$$O(x) = c_1 + c_2 x + \frac{c_3}{x}$$

$$Q(x) = c_1 x + c_2 e^x$$

a) Calcule os coeficientes dos vários modelos (e construa-os) que melhor se ajustam à função f(x) dada pela tabela seguinte, no sentido dos mínimos quadrados.

- b) Estime f(0.6) para cada um deles.
- c) Indique o resíduo para cada um dos modelos.
- d) Qual dos modelos é melhor, no sentido dos mínimos quadrados? Justifique.

#### 8 fminunc

- **8.1** Escreva os seguintes vetores ou matrizes:
- **8.2** Resolva o problema Aluffi-Pentini,

$$\min_{x} f(x) \equiv 0.25x_1^4 - 0.5x_1^2 + 0.1x_1 + 0.5x_2^2,$$

considerando o valor inicial (-1, 0.5),

- a) usando o método quasi-Newton sem fornecer as primeiras derivadas da função objectivo.
- b) usando o método quasi-Newton com procura unidimensional, fornecendo as primeiras derivadas da função objectivo.
- c) usando o método de Newton com regiões de confiança, fornecendo as primeiras derivadas da função objectivo.
- d) usando o método de Newton com regiões de confiança, fornecendo as primeiras e segundas derivadas da função objectivo.
- 8.3 No planeamento da produção de dois produtos, uma determinada companhia espera obter lucros iguais a P:

$$P(x_1, x_2) = \alpha_1(1 - e^{-\beta_1 x_1}) + \alpha_2(1 - e^{-\beta_2 x_2}) + \alpha_3(1 - e^{-\beta_3 x_1 x_2}) - x_1 - x_2,$$

em que  $x_1$  é a quantia gasta para produzir e promover o produto 1,  $x_2$  é a quantia gasta para produzir e promover o produto 2 e os  $\alpha_i$  e  $\beta_i$  são constantes definidas. P,  $x_1$  e  $x_2$  estão em unidades de  $10^5$  euros. Calcule o lucro máximo para as seguintes condições:

$$\alpha_1 = 3$$
,  $\alpha_2 = 4$ ,  $\alpha_3 = 1$ ,  $\beta_1 = 1.2$ ,  $\beta_2 = 1.5$ , e  $\beta_3 = 1$ .

- (a) Resolva o problema usando o método quasi-Newton sem fornecer as primeiras derivadas da função objectivo. Considere a aproximação inicial (1,1).
- (b) Resolva o problema usando o método quasi-Newton com procura unidimensional, fornecendo as primeiras derivadas da função objectivo. Considere a aproximação inicial da alínea anterior.

- (c) Resolva novamente o problema mas seleccione agora o método de Newton com regiões de confiança.
- 8.4 Suponha que pretendia representar um número positivo A na forma de um produto de quatro factores positivos  $x_1, x_2, x_3, x_4$ . Para A = 2401, determine esses factores de tal forma que a sua soma seja a menor possível.

Formule o problema como um problema de optimização sem restrições em função das três variáveis  $x_1, x_2$  e  $x_3$ .

A partir da aproximação inicial  $(x_1, x_2, x_3)^{(1)} = (6, 7, 5)$ , use o método quasi-Newton (com fórmula DFP), para calcular esses factores. Na paragem do processo iterativo use  $\varepsilon_1 = \varepsilon_2 = 0.0001$ .

**8.5** Resolva o problema *Epistatic Michalewicz* 

$$\min_{x} f(x) \equiv -\sum_{i=1}^{n} \sin(y_i) \left( \sin\left(\frac{iy_i^2}{\pi}\right) \right)^{2m}$$

$$y_i = \begin{cases}
 x_i \cos(\theta) - x_{i+1} \sin(\theta), & i = 1, 3, 5, \dots, < n \\
 x_i \sin(\theta) + x_{i+1} \cos(\theta), & i = 2, 4, 6, \dots, < n \\
 x_i & i = n
\end{cases}$$

pelo método quasi-Newton (sem fornecer derivadas) para n=5 e para n=10. Considere  $\theta=\frac{\pi}{6},\,m=10$  e o valor inicial

$$x^{(1)} = \begin{cases} 2, & i = 1, 3, 5, \dots, \le n \\ 1, & i = 2, 4, 6, \dots, \le n \end{cases}$$

**8.6** Considere o problema *Griewank* 

$$\min_{x} f(x) \equiv 1 + \frac{1}{4000} \sum_{i=1}^{n} x_i^2 - \prod_{i=1}^{n} \cos\left(\frac{x_i}{\sqrt{i}}\right).$$

Resolva-o pelo método quasi-Newton com fórmula DFP para n=10 e n=25. Considere o valor inicial  $x^{(1)}=(1,1,\ldots,1)^T$ .

### 9 fminsearch

#### 9.1 Resolva o problema

$$\min_{x \in \mathbb{R}^2} f(x_1, x_2)$$

com  $f(x_1, x_2) = \max\{|x_1|, |x_2 - 1|\}$ . Como aproximação inicial considere o ponto (1, 1).

#### 9.2 Considere o seguinte problema não diferenciável

$$\min_{x \in \mathbb{R}^2} f(x) \equiv \max\{x_1^2 + x_2^4, (2 - x_1)^2 + (2 - x_2)^2, 2e^{-x_1 + x_2}\}.$$

A partir da aproximação inicial  $x = (1, -0.1)^T$ , calcule a solução, usando o método mais adequado. Repita o processo com a seguinte aproximação inicial  $x = (2, 2)^T$ .

Resolva novamente o problema a partir de  $x = (-10, -10)^T$ .

Com qual das aproximações iniciais o processo exigiu menos cálculos da função objectivo?

#### 9.3 Considere o seguinte problema não diferenciável

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) \equiv n \left( \max_{1 \le i \le n} x_i \right) - \sum_{i=1}^n x_i.$$

Para n=2 e a partir da aproximação inicial  $x_i=i-(\frac{n}{2}+0.5), i=1,\ldots,n$ , calcule a solução.

Repita a resolução considerando agora n=5 e TolX=  $10^{-20}$ . Resolva ainda acrescentando a opção MaxFunEvals=10000. Acrescente ainda a opção MaxIter=10000. Comente os resultados.

#### 9.4 Considere o seguinte problema não diferenciável

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} f(x) \equiv \prod_{i=1}^n x_i - \left(\min_{1 \le i \le n} x_i\right).$$

Para n=2 e a partir da aproximação inicial  $x_i=i-(\frac{n}{2}+0.5),\,i=1,\ldots,n,$  calcule a solução.

Repita a resolução considerando agora n = 5 e MaxFunEvals= 5000.

#### 9.5 Considere o seguinte problema não diferenciável

$$\min_{x \in \mathbb{R}^2} f(x) \equiv \max \left\{ x_1^2 + x_2^2, \ x_1^2 + x_2^2 + \omega(-4x_1 - x_2 + 4), \ x_1^2 + x_2^2 + \omega(-x_1 - 2x_2 + 6) \right\}.$$

A partir da aproximação inicial  $x=(-1,5)^T$ , calcule a solução, usando o método mais adequado e considerando  $\omega=500$ . A partir da mesma aproximação inicial, volte a resolver o problema, mas agora fazendo  $\omega=1000$ .

Repita mais uma vez considerando  $\omega = 1500$ .

Para que valor de  $\omega$ , o processo iterativo é mais eficiente?

#### 9.6 Considere o seguinte problema não diferenciável

$$\min_{x \in \mathbb{R}^4} f(x) \equiv \max_{1 \le i \le 21} |u_i(x)|$$

em que

$$u_i(x) = x_4 - (x_1t_i^2 + x_2t_i + x_3)^2 - \sqrt{t_i}$$

para  $1 \le i \le 21$ .

A partir da aproximação inicial  $x_i=1,\ i=1,\ldots,4,$  calcule a solução, usando o método mais adequado e os seguintes valores  $t_i=0.25+0.75(i-1)/20,\ i=1,\ldots,21.$ 

Repita o processo mas agora considere os seguintes parâmetros  $t_i=0.2i,\,i=1,\ldots,21.$