

Catálogo Grupal de Algoritmos

Integrantes:

- Josué Araya García - Carnet
- Jonathan Guzmán Araya - Carnet
- Mariano Muñoz Masís - Carnet
- Daniel Prieto - Carnet

Índice

1. Tema 1: Ecuaciones no Lineales	1
1.1. Método 1: Bisección	1
1.2. Método 2: Newton-Raphson	3
1.3. Método 3: Secante	4
1.4. Método 4: Punto Fijo	5
1.5. Método 5: Muller	5
2. Optimización	7
3. Sistemas de Ecuaciones	7
4. Polinomio de Interpolación	7
5. Integración Numérica	7
6. Diferenciación Numérica	7
7. Valores y Vectores Propios	7

1. Tema 1: Ecuaciones no Lineales

1.1. Método 1: Bisección

Código 1: Lenguaje M.

```
%{  
Metodo de la Biseccion
```

```

Parametros de Entrada
    @param f: funcion a la cual se le aplicara el algoritmo
    @param a: limite inferior del intervalo
    @param b: limite superior del intervalo
    @param MAXIT: iteraciones maximas
    @param TOL: tolerencia del algoritmo

Parametros de Salida
    @return xAprox: valor aproximado de x
    @return error: porcentaje de error del resultado obtenido
%}

clc;
clear;

function [xAprox, err] = biseccion(f, a, b, MAXIT, TOL)

    if(f(a) * f(b) < 0)

        iter = 1;
        err = 1;
        iterl = []; % Lista que almacena el numero de iteraciones para despues graficar
        errl = []; % Lista que almacena el % de error de cada iteracion para despues graficar

        while(iter < MAXIT)
            xAprox = (a + b) / 2;
            fx = f(xAprox);

            if(f(a) * fx < 0)
                b = xAprox;
            elseif(f(b) * fx < 0)
                a = xAprox;
            endif

            iterl(iter) = iter;
            errl(iter) = err;
            err = (b - a) / (2)^(iter-1);

            if(err < TOL)
                grafica(iterl, errl);
                return;
            else
                iter = iter + 1;
            endif
        endwhile
        grafica(iterl, errl);
    else
        error("Condiciones en los parametros de entrada no garantizan el cero de la funcion.")
    endif
    return;
endfunction

%{
Parametros de Entrada

```

```

    @param listaValoresX: valores del eje 'x'
    @param listaValoresY: valores del eje 'y'

    Parametros de Salida
    @return: Grafico de los datos ingresados
%}
function grafica(listaValoresX, listaValoresY)
    plot(listaValoresX, listaValoresY, 'bx');
    title("Metodo de la Biseccion");
    xlabel("Iteraciones");
    ylabel("% Error");
endfunction

%Valores iniciales
a = 0;
b = 2;
%Iteraciones maximas
MAXIT = 100;
%Tolerancia
TOL = 0.0001;
%Funcion
funct = @(x) e^x - x - 2;
%Llamado de la funcion
[xAprox, err] = biseccion(funct, a, b, MAXIT, TOL);
printf("##### \n");
printf("Metodo de la Biseccion \n");
printf('xAprox = %f\nError = %d \n', xAprox, err);

```

1.2. Método 2: Newton-Raphson

Código 2: Lenguaje Python.

```

# Metodo de Newton-Raphson
# Entradas:
    #func: es la funcion a analizar
    #x0: valor inicial
    #MAXIT: es la cantidad de iteraciones maximas a realizar
    #TOL: es la tolerancia del algoritmo
# Salidas:
    #xAprox: es la solucion, valor aproximado de x
    #error: pocentaje de error del resultado obtenido

#####
import math
import matplotlib.pyplot as plt
from scipy.misc import derivative
#####

def newtonRaphson(func, x0, MAXIT, TOL):
    itera = 1
    err = 1
    iterl = [] #Lista que almacena el numero de iteraciones
    errl = [] #Lista que almacena el % de error de cada iteracion

```

```

xAprox = x0

while (itera < MAXIT):
    xk = xAprox
    fd = derivative(func, xk, dx=1e-6)
    xAprox = xk - (func(xk)) / (fd)
    err = (abs(xAprox - xk)) / (abs(xAprox))
    iterl.append(itera)
    errl.append(err)

    if(err < TOL):
        grafica(iterl, errl)
        return xAprox, err
    else:
        itera = itera + 1

grafica(iterl, errl)
return xAprox, err

#Grafica
#Entradas:
    #listaValoresX: valores que se graficaran en el eje 'x'
    #listaValoresY: valores que se graficaran en el eje 'y'
#Salidas:
    #Grafico con los valores ingresados
def grafica(listaValoresX, listaValoresY):
    plt.plot(listaValoresX, listaValoresY, 'bx')
    plt.title("Metodo de Newton-Raphson")
    plt.xlabel("Iteraciones")
    plt.ylabel("% Error")
    plt.show()

if __name__ == '__main__':
    #Valor inicial
    x0 = 1
    #Tolerancia
    TOL = 0.0001
    #Maximo iteraciones
    MAXIT = 100
    #Funcion
    func = lambda x: (math.e)**x - 1/x
    #Llamado de la funcion
    xAprox, err = newtonRaphson(func, x0, MAXIT, TOL)
    print("#####")
    print("Metodo de Newton-Raphson \n")
    print('xAprox = {}\n%Error = {}'.format(xAprox, err))

```

1.3. Método 3: Secante

Código 3: Lenguaje C++.

```

#include<iostream>
#include<cmath>

```

```

using namespace std;

double F(double x) {
    return exp(x) - x - 2;
}

double Biseccion(double a, double b, int MAXIT, double TOL) {
    int cont = 1;
    double x;
    double fx;

    while(cont < MAXIT) {
        x = (a + b)/ 2;
        fx = F(x);
        if(F(a) * fx < 0) {
            b = x;
        }
        if(F(b) * fx < 0) {
            a = x;
        }
        if(abs(fx) < TOL) {
            return x;
        }
        cont = cont + 1;
    }
    return x;
}

int main (int argc, char *argv[]) {
    cout<< Biseccion(0, 2, 100, 0.000001)<<endl;
    system("pause");
    return 0;
}

```

1.4. Método 4: Punto Fijo

1.5. Método 5: Muller

Código 4: Lenguaje M.

```

%{
Metodo de Muller
Parametros de Entrada
    @param func: funcion a la cual se le aplicara el algoritmo
    @param x0: primer valor inicial
    @param x1: segundo valor inicial
    @param x2: segundo valor inicial
    @param MAXIT: iteraciones maximas
    @param TOL: tolerancia del algoritmo

Parametros de Salida
    @return r: valor aproximado de x

```

```

        @return error: porcentaje de error del resultado obtenido
    %}

clc;
clear;

function [r, err] = muller(func, x0, x1, x2, MAXIT, TOL)
    iter = 1;
    err = 1;
    iterl = []; % Lista que almacena el numero de iteraciones para despues graficar
    errl = []; % Lista que almacena el % de error de cada iteracion para despues graficar

    while(iter < MAXIT)

        a = ((x1 - x2)*[func(x0) - func(x2)] - (x0 - x2)*[func(x1) - func(x2)]) / ((x0 - x1)*(x0 - x2)*(
            x1 - x2));
        b = (((x0 - x2)^2)*[func(x1) - func(x2)] - ((x1 - x2)^2)*[func(x0) - func(x2)]) / ((x0 - x1)*(x0
            - x2)*(x1 - x2));
        c = func(x2);

        discriminante = b^2 - 4*a*c;

        if(discriminante < 0)
            error("Error, la solucion no es real.")
            return;
        endif

        r = x2 - (2*c) / (b + (sign(b))*(sqrt(discriminante)));
        err = (abs(r - x2)) / (abs(r));
        errl(iter) = err;
        iterl(iter) = iter;
        iter = iter + 1;

        if(err < TOL)
            grafica(iterl, errl);
            return;
        endif

        x0Dist = abs(r - x0);
        x1Dist = abs(r - x1);
        x2Dist = abs(r - x2);

        if (x0Dist > x2Dist && x0Dist > x1Dist)
            x0 = x2;
        elseif (x1Dist > x2Dist && x1Dist > x0Dist)
            x1 = x2;
        endif
        x2 = r;
    endwhile

    grafica(iterl, errl);
    return;
endfunction

```

```

%{
    Parametros de Entrada
    @param listaValoresX: valores del eje 'x'
    @param listaValoresY: valores del eje 'y'

    Parametros de Salida
    @return: Grafico de los datos ingresados
}%}
function grafica(listaValoresX, listaValoresY)
    plot(listaValoresX, listaValoresY, 'bx');
    title("Metodo de Muller");
    xlabel("Iteraciones");
    ylabel("% Error");
endfunction

%Valores iniciales
x0 = 2;
x1 = 2.2;
x2 = 1.8;
%Iteraciones maximas
MAXIT = 100;
%Tolerancia
TOL = 0.0000001;
%Funcion
func = @(x) sin(x) - x/2;
%llamado de la funcion
[r, err] = muller(func, x0, x1, x2, MAXIT, TOL);
printf("##### \n");
printf("Metodo de Muller \n");
printf('r = %f\n%Error = %f \n', r, err);

```

2. Optimización

3. Sistemas de Ecuaciones

4. Polinomio de Interpolación

5. Integración Numérica

6. Diferenciación Numérica

7. Valores y Vectores Propios