

# EP1 - Análise numérica

André Camargo Perello - 9912403

September 2017

# Contents

<b>1</b>	<b>Apresentação</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Introdução</b>	<b>3</b>
<b>3</b>	<b>Informações de compilação</b>	<b>3</b>
<b>4</b>	<b>Scripts</b>	<b>4</b>
4.1	plot.R . . . . .	4
4.2	readInput.py . . . . .	4
<b>5</b>	<b>Classes</b>	<b>4</b>
5.1	CoordList . . . . .	4
5.1.1	Construtor . . . . .	4
5.1.2	addCoord . . . . .	4
5.1.3	makePairs . . . . .	4
5.2	SplineDiff . . . . .	5
5.2.1	Construtor . . . . .	5
5.2.2	getDerivate . . . . .	5
5.2.3	plotHeight . . . . .	5
<b>6</b>	<b>Funções</b>	<b>5</b>
6.1	genPoints . . . . .	5
6.2	plot . . . . .	6
<b>7</b>	<b>Bibliotecas</b>	<b>6</b>
7.1	Spline.h . . . . .	6
7.1.1	set_points . . . . .	6
7.1.2	Operador () . . . . .	6
<b>8</b>	<b>Terminologia e constantes</b>	<b>6</b>
8.1	Distribuição D . . . . .	6
8.2	plotSize . . . . .	6
8.2.1	Função espessura / altura . . . . .	7
8.2.2	Paço . . . . .	7
<b>9</b>	<b>Fase I</b>	<b>7</b>
9.1	Escolha dos arquivos . . . . .	7
9.2	Estudo dos dados . . . . .	7
<b>10</b>	<b>Fase II</b>	<b>7</b>
10.1	Criação dos splines iniciais . . . . .	7
10.2	Geração dos pontos . . . . .	8
10.3	Plot e resultados . . . . .	8
10.3.1	p5lhroot . . . . .	8
10.3.2	arad20 . . . . .	9

10.3.3	clarky . . . . .	9
<b>11</b>	<b>Fase III</b>	<b>10</b>
11.1	Métodos . . . . .	10
11.1.1	Força bruta . . . . .	10
11.1.2	Derivada da função altura . . . . .	10
11.1.3	Derivada da spline da função altura . . . . .	10
11.2	Plot e resultados . . . . .	11
11.2.1	arad20 . . . . .	11
11.2.2	p5lhroot . . . . .	12
11.2.3	clarky . . . . .	12
<b>12</b>	<b>Discussão</b>	<b>13</b>

## 1 Apresentação

Relatório realizado para a disciplina MAP2220 - Fundamentos da análise numérica, ministrada pelo professor Luis Carlos dos Santos.

## 2 Introdução

Para organizar o trabalho desenvolvido neste exercício, foram criadas três fases. São elas:

1. Escolha dos arquivos e estudo dos dados.
2. Criação da spline e comparação com as imagens fornecidas.
3. Cálculo da espessura máxima e de sua posição.

Primeiro iremos discutir sobre como foi feita a compilação do programa. Depois, iremos apresentar os scripts e funções que foram utilizadas no trabalho. Finalmente, apresentamos as fases expostas acima.

## 3 Informações de compilação

Para o desenvolvimento do EP, foi utilizado o compilador g++ com a versão C++11. Para compilar o EP, basta entrar na pasta "numerical", executar o comando "make" e depois disso executar "./numerical" mais o nome do tipo de asa que deseja utilizar. O programa foi testado em três diferentes sistemas operacionais (windows, linux, macOS), entretanto foi completamente desenvolvido no macOS Sierra.

## 4 Scripts

Ambos os scripts utilizados no projeto foram desenvolvidos por mim. Eles serviram como apoio para o programa em c++. São eles:

### 4.1 plot.R

O script foi o mecanismo utilizado para plotar todos os gráficos que serão utilizados neste relatório. Ele recebe como entrada a localização de um arquivo no formato .csv (Comma Separated Values) e o nome da imagem de saída desejada. A chamada do script através do programa em c++ é feita através de uma system call, na forma:

```
p << string("Rscript ../../scripts/plot.R ") << string(path) << " " << name;
system(p.str().c_str());
```

### 4.2 readInput.py

O script recebe como entrada o nome de um arquivo no formato explicado acima e cria uma pasta em /arrays com o nome do arquivo lido e dois arquivos de texto, os pontos da parte inferior ( $y < 0$ ) guardados em low.txt e os da parte superior ( $y > 0$ ) em up.txt. Este script deve ser invocado antes da main, uma vez que gera os arquivos necessários para a execução da mesma.

## 5 Classes

### 5.1 CoordList

auxilia na manipulação dos dados, servindo como uma lista para guardar as coordenadas. Ela possui os seguintes métodos:

#### 5.1.1 Construtor

Inicializa os vetores onde guardaremos nossas coordenadas.

#### 5.1.2 addCoord

Adiciona um ponto no vetor de coordenadas

#### 5.1.3 makePairs

Ordena o vetor de coordenadas para que fique em ordem crescente em relação à coordenada x.

## 5.2 SplineDiff

A classe serve para a segunda parte do programa. Após serem criadas as splines, a classe SplineDiff cria a função altura. Ela possui os seguintes métodos:

### 5.2.1 Construtor

Recebe 3 vetores de tipo double (pontos no eixo X, pontos na spline superior e inferior) e cria um quarto vetor que guarda a altura (diferença entre os pontos superiores e inferiores). O chamador precisa se assegurar de que haja dois Y's associados a cada X.

### 5.2.2 getDerivate

Inicialmente, criamos um vetor de tamanho  $n = 10^6$  e  $h = 10^{-6}$  espaçados uniformemente, onde:

$$x_i = x_{i-1} + h$$

Depois, criamos uma spline baseada na função  $e(x)$ . Utilizando este spline e os pontos gerados acima, calculamos a derivada da função altura. Para isso, foi escolhido o algoritmo apresentado no livro denominado 3 point midpoint formula. O algoritmo foi escolhido pois como tratamos de  $n$  pontos, os pontos das extremidades são irrelevantes, uma vez que a diferença é degenerada perto do um e muito pequena perto do zero. Portanto, tiramos a derivada apenas nos  $n-2$  pontos centrais. O algoritmo implementa a seguinte fórmula:

$$f'(x_0) \approx \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h}$$

Além disso, ela encontra o ponto onde a derivada troca de sinal e o imprime na saída padrão.

Finalmente, plota a derivada chamando a função plot.

### 5.2.3 plotHeight

O método apenas plota a função altura chamando a função plot.

## 6 Funções

### 6.1 genPoints

A função gera cem pontos distribuídos no intervalo  $[0, 1]$ , seguindo a distribuição **D**. Para isso, geramos 100 pontos distribuídos uniformemente no intervalo  $[0, \pi]$  e aplicamos à distribuição **D**. A função retorna estes 100 pontos.

## 6.2 plot

A função `plot` é a interface do programa com o script `plot.R`, gerando os argumentos necessários para a execução de tal. A função recebe como entrada:

- Dois vetores (X, Y) que serão os pontos a serem plotados.
- O tamanho dos vetores.
- O nome dos arquivos de dados iniciais.
- O local para salvar os plots gerados.

A função `plotSpline` é análoga, apenas recebendo dois vetores Y, ao invés de um.

## 7 Bibliotecas

### 7.1 Spline.h

Para a criação da spline, foi utilizada uma biblioteca de código livre desenvolvida pelo usuário do github `ttk592`. A biblioteca tem uma interface muito simples. Ressaltaremos os métodos utilizados na construção da spline:

#### 7.1.1 set\_points

Recebe dois vetores, X e Y, ordenados e cria um polinômio de grau três totalmente diferenciável.

#### 7.1.2 Operador ()

O operador `()` é a interface do usuário com a spline criada. Um exemplo seria: A chamada `spline(x)` retornaria o valor da função no ponto x.

Mais informações da biblioteca podem ser encontradas **aqui**.

## 8 Terminologia e constantes

### 8.1 Distribuição D

D se refere a distribuição fornecida no enunciado:

$$x = \frac{1}{2}(1 - \cos\theta), \forall \theta \in [0, \pi]$$

### 8.2 plotSize

`plotSize` é o numero de pontos utilizados para plotar a imagem de maneira "contínua". No caso,  $10^5$ .

### 8.2.1 Função espessura / altura

A função altura, definida como a diferença entre as imagens dos pontos da distribuição é:

$$e(x) = upSpline(x) - downSpline(x), \forall x \in D$$

Ambos os splines serão explicados na Fase I

### 8.2.2 Paço

A diferença  $h$  entre os pontos no eixo  $x$ . Ou seja:

$$h = x_i - x_{i-1}$$

## 9 Fase I

### 9.1 Escolha dos arquivos

Como determinado na proposta, foram utilizadas as iniciais do meu nome **André Camargo Perello**. Portanto: **a,c,p**. Além disso, foi imposta a restrição do arquivo explicitar a quantidade de pontos e quais fazem parte do spline superior e inferior. Dessa forma, foram escolhidos os seguintes arquivos:

- arad20
- clarky
- p51hroot

### 9.2 Estudo dos dados

Inicialmente, podemos observar que todos os arquivos possuem formas diferentes. A quantidade de pontos em cada um também não é uniforme, uma vez que arad20 possui 52 pontos, clarky possui 122 e p51hroot possui 98. Para a "limpeza" dos dados foi utilizado o script readInput.py. Os arquivos gerados nesta fase se encontram na pasta arrays. Já os arquivos originais se encontram na pasta files.

## 10 Fase II

### 10.1 Criação dos splines iniciais

A fim de obter uma precisão melhor na criação das splines, foram criados um spline para os pontos de cima e uma para os pontos de baixo. no código, são chamados de **UpSpline** e **DownSpline**. A criação é feita através da biblioteca spline.h, onde fornecemos os pontos obtidos na fase 1.

## 10.2 Geração dos pontos

Conforme pedido no enunciado, geramos 100 pontos seguindo a distribuição **D**. Estes pontos terão suas imagens calculadas em relação ao spline construído na secção anterior.

## 10.3 Plot e resultados

Apos a criação dos splines, plotamos dois graficos. o primeiro se refere aos 100 pontos gerados em `genPoints`. Já no segundo gráfico, geramos **plotSize** pontos, a fim de mostrar os splines criados como funções contínuas. Infelizmente não foi possível padronizar o tamanho e posições das imagens, uma vez que todas possuem formatos e resoluções diferentes. Dessa forma, adotei os tamanhos para preservar a resolução de cada uma. Seguem abaixo os plots:

### 10.3.1 p51hroot

Como podemos ver abaixo, os plots gerados (a), (b) possuem o formato do gráfico inicial, comprovando que a interpolação foi bem sucedida. Como esperado, os pontos na figura (a) estão mais concentrados nas extremidades do intervalo  $[0, 1]$ .

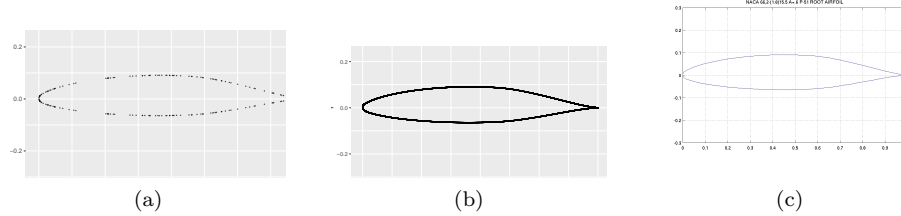


Figure 1: Plots da p51hroot. (a) plot da distribuição pedida. (b) plot das splines. (c) gráfico original



### 10.3.2 arad20

Como podemos ver abaixo, os plots gerados (a), (b) possuem o formato do gráfico inicial, comprovando que a interpolação foi bem sucedida. Como esperado, os pontos na figura (a) estão mais concentrados nas extremidades do intervalo  $[0, 1]$ .

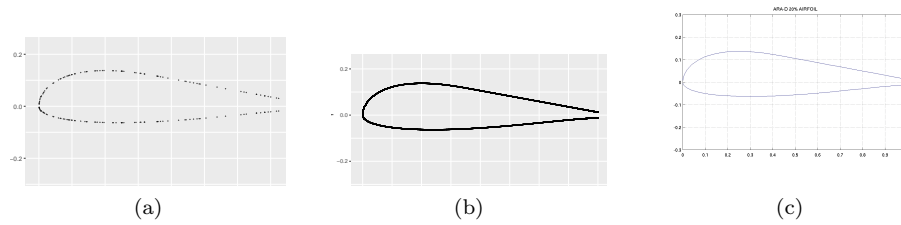


Figure 2: Plots da arad20. (a) plot da distribuição pedida. (b) plot das splines. (c) gráfico original

### 10.3.3 clarky

Como podemos ver abaixo, os plots gerados (a), (b) possuem o formato do gráfico inicial, comprovando que a interpolação foi bem sucedida. Como esperado, os pontos na figura (a) estão mais concentrados nas extremidades do intervalo  $[0, 1]$ .

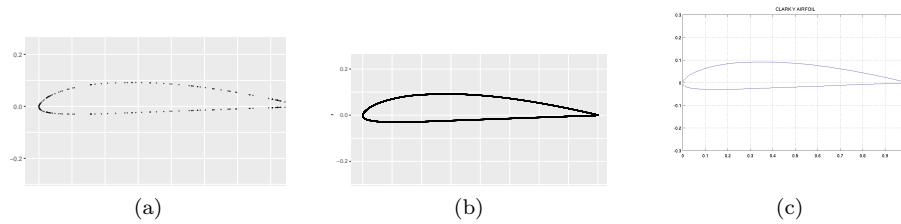


Figure 3: Plots da clarky. (a) plot da distribuição pedida. (b) plot das splines. (c) gráfico original

## 11 Fase III

### 11.1 Métodos

A fim de encontrar a espessura máxima, obtemos a diferença de altura em todos os pontos da distribuição gerada. Para encontrarmos a diferença máxima, foram testados diferentes métodos que serão discutidos abaixo. No fim, decidi interpolar a função altura através de um spline e encontrar a derivada máxima deste. Abaixo, estão todos os métodos testados, assim como o porque de suas falhas/sucessos:

#### 11.1.1 Força bruta

Inicialmente foi testado encontrar o máximo através da força bruta, ou seja, iterar os 100 pontos gerados previamente e encontrar a maior espessura ( $\max\{e(x)\}, \forall x \in [0, 1]$ ). O método apresentou diversos problemas. Como os pontos são concentrados nas extremidades e o máximo se encontra perto do centro, os pontos a serem avaliados no centro são baixos, diminuindo a precisão do método. Dessa forma, o método foi rejeitado. Entretanto, o método não foi em vão, uma vez que me fez realizar que seria muito difícil encontrar uma resposta precisa devido a distribuição fornecida.

#### 11.1.2 Derivada da função altura

Após isto, foi testada apenas encontrar  $x_0$  tal que:

$$e'(x_0) = 0$$

Isto apresentou alguns problemas. Primeiro, devido a característica da distribuição dada, não foi possível encontrar  $h$  tal que:

$$h = x_i - x_{i-1}, \forall i \in \{0, 1, \dots, n\}$$

Desta forma, os algoritmos usuais de cálculo de derivadas foram inviabilizados. Portanto, o método foi rejeitado. Mesmo rejeitado, formou a base para o método final, uma vez que seu maior problema foi o  $h$  variável.

#### 11.1.3 Derivada da spline da função altura

Este é o método implementado no EP. Visto todos os problemas gerados pelos métodos anteriores, busquei algo que iria eliminá-los. Para isso, foi criada uma spline, **sHeight**, baseada na função altura,  $e(x)$ . Depois, são gerados pontos espaçados igualmente e calculadas suas imagens no spline **sHeight**, nos permitindo encontrar a derivada de **sHeight** numericamente. Dessa forma, eliminamos o problema do  $h$  variável, assim como podemos calcular a derivada em mais de cem pontos, aumentando nossa precisão. Entretanto, encontrar o zero numericamente sem um algoritmo se torna um problema. Como zero de

funções ainda não foi tratado em aula, preferi utilizar um método mais simples. Assim, guardamos o ponto em que a derivada troca de sinal, sinalizando que ultrapassamos o máximo. Este será nossa posição de espessura máxima.

## 11.2 Plot e resultados

### 11.2.1 arad20

Temos que a posição de espessura máxima foi de 0.26344 e que a espessura máxima foi de 0.200178. Portanto, o ponto de máximo da função altura é:

$$(x, y) = (0.26344, 0.200178)$$

Podemos observar na figura abaixo que a função altura alcança o seu máximo no intervalo  $[0.25, 0.30]$ , corroborando com o ponto de espessura máxima obtido.

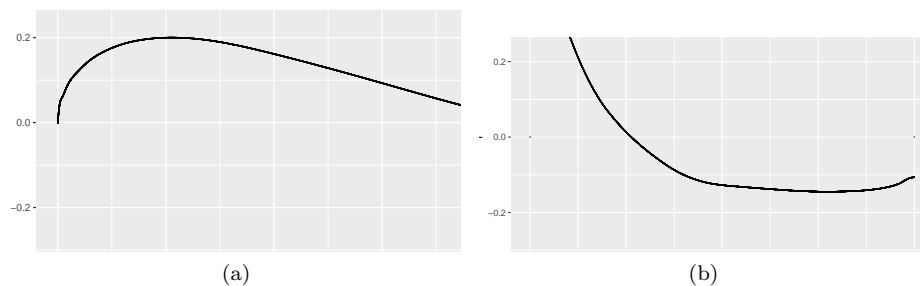


Figure 4: (a) plot da função altura. (b) plot da derivada da função altura.

### 11.2.2 p51hroot

Temos que a posição de espessura máxima foi de 0.45542 e que a espessura máxima foi de 0.155002. Portanto, o ponto de máximo da função altura é:

$$(x, y) = (0.45542, 0.155002)$$

Podemos observar na figura abaixo que a função altura alcança o seu máximo no intervalo  $[0.40, 0.50]$ , corroborando com o ponto de espessura máxima obtido.

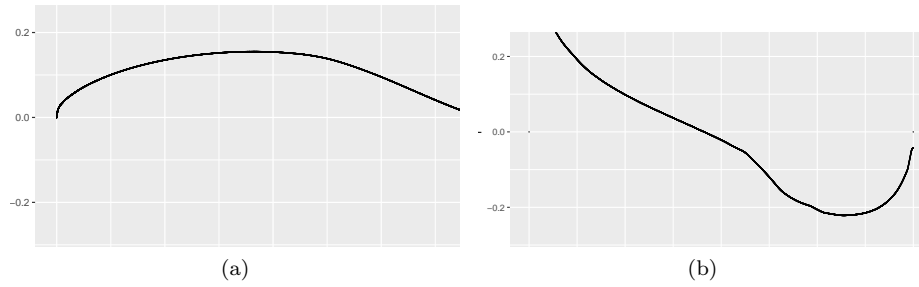


Figure 5: (a) plot da função altura. (b) plot da derivada da função altura.

### 11.2.3 clarky

Temos que a posição de espessura máxima foi de 0.28234 e que a espessura máxima foi de 0.117073. Portanto, o ponto de máximo da função altura é:

$$(x, y) = (0.28234, 0.117073)$$

Podemos observar na figura abaixo que a função altura alcança o seu máximo no intervalo  $[0.25, 0.30]$ , corroborando com o ponto de espessura máxima obtido.

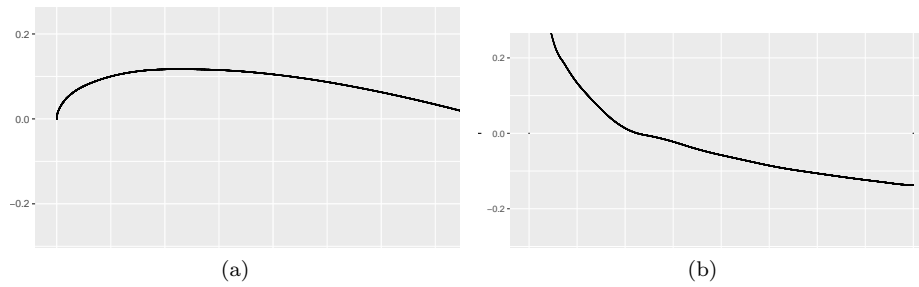


Figure 6: (a) plot da função altura. (b) plot da derivada da função altura.

## 12 Discussão

O programa implementado que foi requisitado no enunciado. Como observado nas secções anteriores, os resultados obtidos não possuem nenhum conflito com os gráficos das funções. O fato de não ser utilizado um algoritmo para encontrar o zero da função derivada pode ser um motivo para uma certa imprecisão nos resultados (muito pequena). Para balancear isto, procurei gerar o maior número de pontos possíveis para o cálculo da derivada, encontrando  $10^6$ , uma vez que qualquer quantidade maior de pontos desestabilizaria o método de calcular a derivada (h ficaria muito pequeno).