

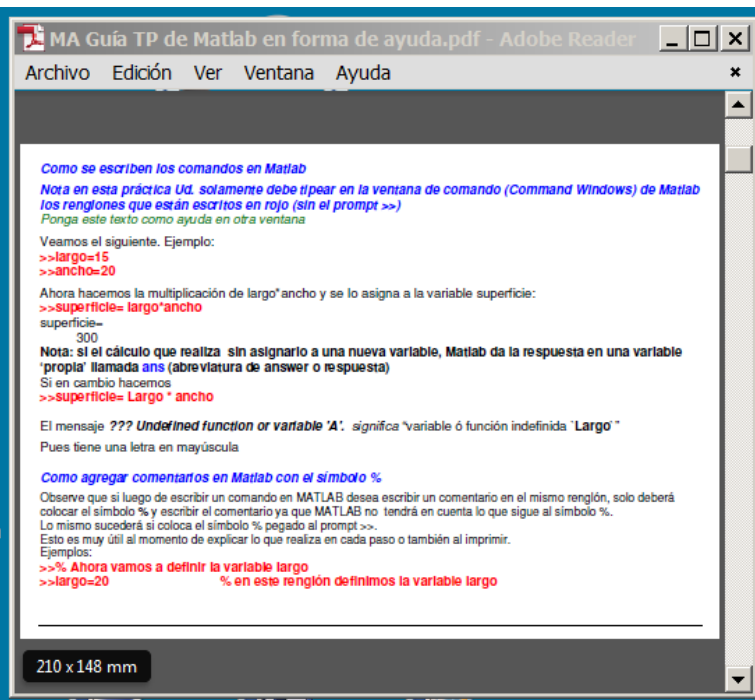
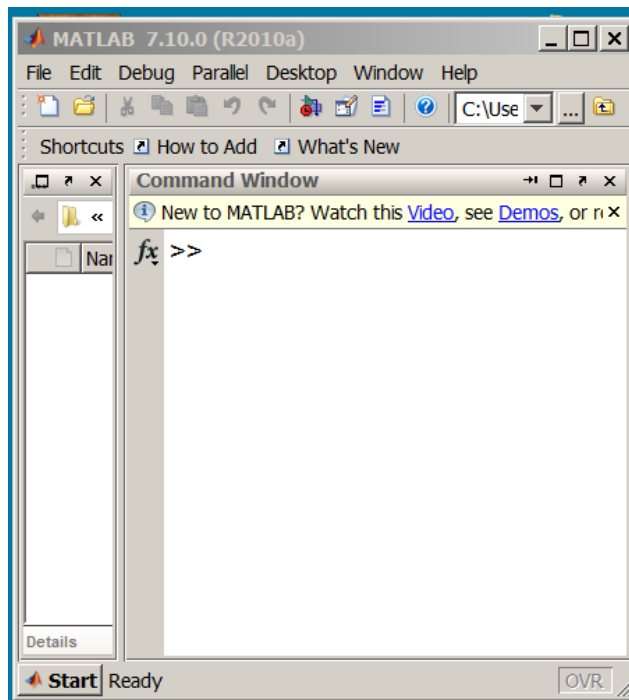
INTRODUCCION FreeMat / MATLAB / Octave

En esta CLASE 2 se desarrollan los siguientes contenidos:

- **FUNCIONES NO POLINOMICAS**
 - **INTRINSECAS: SENO, COSENO, LOG**
 - **OTRAS**
 - **DEFINIRLAS**
 - **HALLAR CEROS O RAICES**
 - **GRAFICAR**
- **RESOLUCION SISTEMAS ECUACIONES LINEALES (SEL)**
 - **MATRICES Y VECTORES**
 - **RESOLUCION GRAFICA**

Antes de comenzar a utilizar esta ayuda (archivo pdf) arranque el programa MATLAB o FreeMat.

Coloque las ventanas en simultáneo, en MOSAICO HORIZONTAL como observa en la figura, de modo de poder leer en la derecha y realizar los comandos (escribirlos) de esta lección.



FUNCIONES NO POLINOMICAS

FUNCIONES INTRINSECAS: SIN, COS, LOG

Como graficar otro tipo de funciones:

*LOG devuelve el logaritmo natural, para hallar el log decimal se debe usar LOG10

Se pueden graficar **dos funciones en el mismo eje**.

Primero se debe:

* generar un vector **alfa**, con valores desde 0 a 2π , o sea se definen 13 valores de ángulos, usando el operador dos puntos.

* calcular los valores del seno (variable y) y del coseno (variable z) para cada **alfa**.

* graficar las funciones usando: comando hold on y plot o bien un solo plot.

>>alfa=0:0.5:2*pi % Este comando genera un vector de 13 valores. pi es un valor propio o intrínseco

>>y= sin(alfa) % Se calcula el seno(alfa) y se almacena en el vector y.

>>z= cos(alfa) % Se calcula el coseno(alfa) y se almacena en la variable o vector z.

>>plot(alfa,y, alfa, z) % Se grafican ambas funciones.

Observar hay dos pares de valores, un par es (alfa, y) y el otro es (alfa, z).

Líneas más gruesas

Para dibujar con un trazo más grueso se puede agregar el parámetro LineWidth,2 al final de los pares de valores graficados

```
>>plot( alfa ,y, alfa , z , 'Linewidth' , 2 )
```

Otra opción para el plot:

```
>>alfa=0:0.5:2*pi
```

```
>>y= sin(alfa)
```

```
>>z= cos(alfa)
```

```
>>plot(alfa,y)
```

```
>>hold on
```

```
>>plot(alfa, z)
```

FUNCIONES NO POLINOMICAS

Comando inline

Para definir y/o graficar una función que no es un polinomio ni una función trigonométrica, se puede definir como función 'en línea' y llamarla por ejemplo $f(x)$. Luego puede ser utilizada, cuando la necesitemos, con sólo asignarla a una variable para un valor o varios valores de x , que son los argumentos que la función utiliza.

Conviene usar `inline` para definir funciones que se van a usar muchas veces en una sesión de trabajo.

>>nombredelafuncion=inline('expresión de la función')

Ejemplo 11: si se quiere definir una función potencial (**x elevado a un exponente no entero**), x elevado a la 2.5: **$y = x^{2.5}$** y se la quiere evaluar en el intervalo $[0, 2]$, con un salto o incremento **dx** de 0.2

Se debe **definir con inline** una función que llamaremos $f1$ (se puede llamar de distintas formas) pero No se pueden usar nombres de funciones propias de Matlab como: `sin`, `cos`, `abs`, `log` etc. Por eso generalmente se usa la letra f seguida de un número.

```
>> f1=inline('x.^2.5')      % se define la función potencial. Observar el punto luego de la x!!!!
>> x=0:0.2:2                %se definen todos los valores de x
>> ypot= f1(x)              % se asigna a la variable ypot todos los valores de f1, para todos los x
```

Nota: si NO se pone el punto antes del operador $^$ la función $f1$ servirá solamente para calcular valores únicos o determinado de x . Por ejemplo `>>f1(3)` o bien `f1(a)`, si la variable $a=5$, pero será sólo un valor.

SI NO SE PONE EL PUNTO no calculará para una serie de valores o vector x .

Ejemplos de uso del comando inline

Definir con Matlab o Freemat las siguientes funciones:

Ejemplo 12: $y=f(x)=\sin^2(x)$ se define:

```
>> f2=inline('sin(x).^2') % ojo no se define como las trigonométricas seno y coseno!
```

f2 =

Inline function:

f2(x) = sin(x).^2

Ejemplo 13: $y= f(x)=\sin^2(x) + \cos^2(x)$ (recordar que siempre da 1, cualquiera sea x)

```
>> f3=inline('sin(x).^2+cos(x).^2')
```

```
>>f3(0)
```

ans=

1

```
>>f3(1)
```

% 1 es un radián. Recordar que las funciones trigonométricas en Matlab operan con ángulos expresados en radianes

ans=

1

En estos ejemplos usamos **funciones propias de Matlab (sin , cos)** y las asignamos a una función definida por nosotros que llamamos f2 y f3

Comando fzero

fzero calcula la (o las) raíces de una ecuación NO POLINOMICA.

Funciona similar a **froots** (pero **froots** sirve **sólo para hallar raíces de polinomios**)

Se debe:

- * definir la función

- * dar un valor **próximo a la raíz**, para que a partir de ella Matlab “busque” la solución (es parecida a la Herramienta Buscar Objetivo de Excel). Para saber qué valor próximo tomar, convendrá primero graficar la función para así poder observar las cercanías de la/s raíz/ces.

Ejemplo 14: Hallar la raíz de la ecuación: $\sqrt{x} - 2 = 0$

En Matlab/freemat la **función raíz cuadrada es sqrt**

$\text{sqrt}(x) - 2 = 0$ (la solución es 4 pues la raíz cuadrada de 4 es 2)

Usamos aquí un ejemplo sencillo para visualizar bien la solución

PASOS EN MATLAB:

1) Se define en fecua la función con inline, podría tener otro nombre:

```
>>fecua = inline( 'sqrt(x) - 2' )
```

2) Para saber donde está la raíz aproximadamente, se **grafica la función** $\sqrt{x} - 2$ entre $x=0$ y $x=5$, y se observa **donde la curva corta el eje x ($y=0$)**. En este ejemplo se observa perfectamente que es en el valor $x=4$

```
>> x=0: 0.2 : 5      % se define x entre 0 y 5
>> y= fecua(x)       % se evalúa la función para esos c y se almacenan en los valores de y
>>plot (x,y)         % se grafica
>>grid on            % se agrega una grilla y para observar que la raíz es cercana a 4
```

Entonces se usa fzero, dando 3 (podría ser 2.5 ó 3.5) como valor próximo a la raíz:

```
>>raíz=fzero(fecua,3)
```

```
ans=
```

```
4
```

Marcar la solución en el eje x (ya se explicó en clase 1)

Para marcar en la gráfica la raíz ($x=4$) se usa el comando **PLOT**. Previo uso de hold on!!

```
>> hold on
>>plot ( [4 4] , [-1 +1] ) % traza una línea vertical en x=4 desde y=-1 hasta y=+1
```

Matrices y Vectores con Matlab y Octave. Operaciones básicas con Matrices

Como escribir una matriz en Matlab

Recordar que la norma es ponerles nombres en mayúsculas.

Se escriben sus elementos por filas, separados por comas o espacios en blanco.

Para cambiar de fila se escribe **un punto y coma (;)** y todo se encierra todo entre corchetes.

Si tenemos la matriz A dada por:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$$

Para escribirla en Matlab usamos el comando:

```
>>A = [ 1 2 ; 3 4]
```

A=

1 2

3 4

Transpuesta de una matriz, el operador apóstrofe

La matriz transpuesta de A se obtiene escribiendo A con un apóstrofe

```
>>B = A' % B es la matriz transpuesta de A
```

B =

1 3

2 4

Como escribir un vector en Matlab

Se quiere escribir un vector FILA, por ejemplo, el vector $\mathbf{vf} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \end{bmatrix}$

>>vf = [1 3] *% Es un vector fila pues se separan los elementos por espacios o comas*

Y si se quiere definir el vector columna \mathbf{vc} :

$$\mathbf{vc} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

Se escribe:

>>vc = [1 ; 3] *% se separan por ; pues es un vector columna*

Otra forma es trasponer el vector fila vf usando el operador apóstrofe:

>>vc=vf '

Solución de un Sistema de Ecuaciones Lineales (SEL) con MATLAB

Tenemos el sistema algebraico de ecuaciones de 2x2 que, como ya sabemos cada ecuación representa una recta:

$$\begin{cases} 1 x_1 - 1 x_2 = -1 \\ 1 x_1 + 1 x_2 = 7 \end{cases}$$

Esto en forma **matricial** se escribe como la operación entre la matriz A y el vector x para dar el vector b:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 7 \end{bmatrix}$$

En Algebra lineal verá que se expresa como: $A * x = b$ donde A es la matriz de coeficientes, x y b son vectores de incógnitas y de términos independientes, respectivamente.

Para resolver este sistema con Matlab/Octave/FreeMat, hay que:

- ✓ definir a la matriz de coeficientes o matriz A
 - ✓ definir el vector b (como vector columna)
 - ✓ utilizar el operador \ (premultiplicar por la inversa)
-

Como se resuelve un SEL con Matlab

1º) Tomemos el sistema anterior.

Escribir el comando para definir la matriz de coeficientes (se puede llamar A):

```
>> A = [ 1 -1 ; 1 1 ]
```

A=

```
1    -1  
1     1
```

2º) Escribir el vector **columna b** (o términos independientes del sistema)

Observar que el vector **b (columna)** se debe escribir separando los elementos por punto y coma ;

```
>>b = [ -1 ; 7 ]
```

b =

```
-1  
7
```

3º) Utilizar el operador \ para resolver el problema. Se escribe entonces:

```
>>x = A \ b % Obtenemos así los valores de  $x_1 = 3$  y  $x_2 = 4$  que son la solución del sistema
```

x =

```
3.0000
```

```
4.0000
```

Los resultados pueden verificarse. Para ello se plantea calcular $A * x$, y ver si se obtiene b :

```
>> A * x      % Verificación  
  
ans =  
    -1  
     7      % vemos que son los valores del vector b.
```
