



UNIVERSIDAD TÉCNICA FEDERICO SANTA MARÍA DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA MECÁNICA

TAREA Nº 2 COMPUTACIÓN CIENTÍFICA IPM458 Magíster en Ciencias de la Ingeniería Mecánica 1er. semestre 2017

<u>Antecedentes</u>

Fecha de publicación: jueves 04 de mayo

Fecha de entrega: lunes 15 de mayo, hasta las 17:00 hrs.

Lugar de entrega: en Secretaría del Departamento de Ingeniería Mecánica.

- 1. Demostrar que la factorización LU de una matriz A, puede ser utilizada para calcular su matriz inversa A⁻¹
- 2. Una *norma* es una función que toma valores reales y que proporciona una "medida" del tamaño o longitud de entidades matemáticas, como los vectores y las matrices. Investigue, defina y explique la *norma de Frobenius* y la *norma infinita ó norma matricial uniforme ó norma renglón suma*. ¿Se pueden utilizar las normas anteriores para evaluar el número de condición de una matriz?, comente.
- 3. Utilizando el programa disponible en el moodle para resolver un sistema lineal de ecuaciones mediante la factorización LU, determinar:
 - a. las fuerzas y reacciones sobre armadura de la figura N°1.
 - b. determinar la el número de condición y la inversa del sistema.

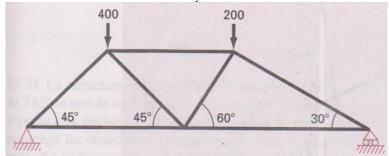


Figura N°1

- 4. Calcular las fuerzas y reacciones sobre la armadura de la figura N°1, considerando adicionalmente la acción de un viento de 1000 [N] cuando sopla:
 - a. en dirección +x
 - b. en dirección –x
 - c. en cuál caso es más desfavorable?

Nota: se puede considerar la acción del viento como cargas puntuales sobre los nodos

5. Desarrolle un programa computacional en FORTRAN, amigable para el usuario, que permita resolver la pregunta N°3, utilizando el método de eliminación de Gauss con pivoteo parcial escalado. Compare sus resultados. ¿Es importante en este caso la técnica de pivoteo parcial escalado? Comente.

Nota: Para el desarrollo del programa se puede utilizar como guía el pseudocódigo de la figura N°2.





UNIVERSIDAD TÉCNICA FEDERICO SANTA MARÍA DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA MECÁNICA

```
SUB Pivot (a, b, s, n, k)
SUB Gauss (a, b, n, x, tol, er)
 DIMENSION s (n)
                                                 p = k
                                     big = ABS(a_{k,k}/s_k)
  er = 0
                                             DO ii = k + 1, n
 D0 \ i = 1, \ n
                        dummy = ABS(a_{i1,k}/s_{i1})
IF \ dummy > big \ THEN
  s_i = ABS(a_{i,1})
    D0 j = 2, n
     IF ABS(a_{i,j})>s_i THEN s_i = ABS(a_{i,j})
                                                          p = ii
    END DO
  END DO
                                                        END IF
  CALL Eliminate(a, s, n, b, tol, er)
                                                      END DO .
  IF er ≠ -1 THEN
                                                      IF p ≠ k THEN
                                                         DO jj = k, n
     CALL Substitute(a, n, b, x)
                                                          dummy = a_{p,jj}
  END IF
                                                          a_{p,jj} = a_{k,jj}
a_{k,jj} = dummy
END Gauss
                                                      a_{k,JJ} = END DO
SUB Eliminate (a, s, n, b, tol, er)
                                                         dummy = b
  DO k = 1, n - 1
                                                         b_p = b_k
b_k = dummy
    CALL Pivot (a, b, s, n, k)
    IF ABS (a_{k,k}/s_k) < tol THEN
                                   dummy = s_p
    er = -1
                                                         S_p = S_k
      EXIT DO
                                                      s_k = dummy
    END IF
    D0 \ i = k + 1, n
                                                     END IF
      factor = a_{i,k}/a_{k,k}
D0 j = k + 1, n
                                                   END pivot
      a_{i,j} = a_{i,j} - factor*a_{k,j}
END DO
                                                    SUB Substitute (a, n, b, x)
                                                      x_n = b_n/a_{n,n}

00 \ i = n - 1, 1, -1
      b_i = b_i - factor * b_k
                                                        sum = 0
    END DO
                                                        D0 j = i + 1, n
sum = sum + a_{i,j} * x_{j}
  END DO
  IF ABS(a_{k,k}/s_k) < tol THEN er = -1
                                                         END DO
END Eliminate
                                                        x_i = (b_i - sum) / a_{i,i}
                                                      END DO
                                                    END Substitute
```

Figura N°2

- 6. Desarrolle un programa computacional en FORTRAN, amigable para el usuario, que permita aproximar la solución del sistema lineal resultante de la pregunta N°3, de forma iterativa, con un criterio de parada en el error relativo porcentual de 0.001, utilizando:
 - a. el método de Gauss Seidel con relajación, utilizando el pseudocódigo de la figura N°3. Resuelva el sistema utilizando un valor de lambda:
 - i. entre 0 y 1 (sub-relajación)
 - ii. entre 1 y 2 (sobre-relajación simultánea ó SOR)
 - b. el método de Jacobi
 - c. realice una comparación entre ambos métodos





UNIVERSIDAD TÉCNICA FEDERICO SANTA MARÍA DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA MECÁNICA

```
SUBROUTINE Gseid (a, b, n, x, imax, es, lambda)
DO i = 1, n
dummy = a_{i,i}
 a_{i,j} = a_{i,j} / dummy
END DO
DO j = 1, n
   b_i = b_i / dummy
END DO
 D0 \ i = 1, \ n
sum = b_i
 DO \ j = 1, \ n
  IF i \neq j THEN sum = sum - a_{i,j} * x_j
FND DO
 END DO
x = sum
END DO
 iter=1
centinela=1
DO i = 1, n
old = x_i
sum = b'_i
D0 \ j = 1, n
IF \ i \neq j \ THEN \ sum = sum - a_{i,j} * x_j
END DO
 x_i = lambda*sum + (1.-lambda)*old
IF centinela = 1 AND x_i \neq 0. THEN ea = ABS((x_i - old)/x_i)*100.
IF ea > es THEN centinela = 0
END 1F
END DO
iter = iter + 1
 IF centinela = 1 OR (iter ≥ imax) EXIT
 END DO
END Gseid
```

Figura N°3

Nota importante:

Para comprobar la correcta implementación de los programas, se deberá enviar al ayudante del curso, en un mail, el(los) archivo(s) fuente (*.f90) y ejecutable desarrollados en la tarea.