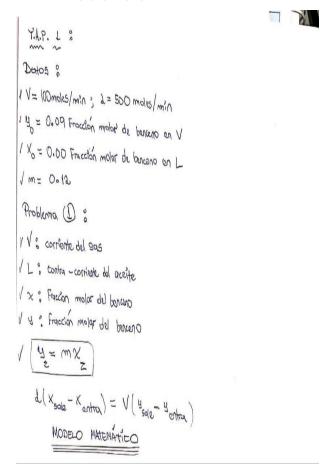
TAP 1 - MATEIII

Gabriel Jimenez — Alberto Oporto — Frings Barrueta — Renato Rodriguez 20 de abril de 2020

1 TAP 1

1.1 Problema a



1.2 Problema b:

```
Ejercicio b:
A:
   512. -500.
                 0.
                        0.
                               0.
  -12.
         512.
                -500.
                        0.
                               0.
  0.
         -12.
                512.
                       -500.
                               0.
                -12.
          0.
                              -500.
   0.
                       512.
                 0.
                       -12.
                               512.
   0.
          0.
b:
   9.
   0.
   0.
   0.
   0.
```

1.3 Problema c:

```
Ejercicio c:

Solucion por gauss con pivote

0.018

0.000432

0.0000104

0.0000002

5.829D-09
```

1.4 Problema d:

```
Ejercicio d:
A:
  512. -500.
 -12.
        512. -500.
        -12.
               637. -625.
                      512. -500.
                     -12.
                           512.
b:
  0.
Determinado
x:
  0.017998
  0.0004299
  0.0000083
  0.0000002
   4.663D-09
```

1.5 Problema e:

```
Ejercicio e:
N:
        -600.
   615.
  -15.
         615. -600.
                 615.
         -15.
                       -600.
                -15.
                        615.
                             -600.
   ο.
                       -15.
                               615. -600.
                              -15.
                                      615.
в:
   11.25
   Ο.
 x:
   0.01875
   0.0004687
   0.0000117
   0.0000003
   7.320D-09
   1.785D-10
```

1.6 Problema f:

```
Ejercicio f:
P =
 614. -1. -1. -1. -16.
                          614.
    611. -1.
                -16. 614. -601.
 -1.
 -1.
      -1. 606. 614. -601. -1.
 -1.
     -16. 614. 599.
                      -1. -1.
 -16. 614. -601. -1.
                    590. -1.
 614. -601. -1. -1.
                      -1.
                            579.
```

1.7 Problema g:

```
Ejercicio G:

X =

0.000169

0.0176837

0.0178256

-0.0177694

-0.0002398

0.0181761
```

1.8 Problema h:

```
Ejercicio h:
                                             0.
-0.0016287 1.
                                             0.
-0.0016287 -0.0016393
-0.0016287 -0.0261893 1.0131608
                                             0.
                      -0.9901366 -26.539605
-0.0260586 1.00487
           -0.9819993 -0.0016231 0.6269719 0.0142261 1.
                                        -16.
                                                    614.
 614. -1.
        610.99837 -1.0016287 -16.001629
                                        613.97394 -600.
                   605.99673 613.97214 -600.01955 -0.9835987
                             -23.473213
                                        622.9698
                                                   -14.717045
                   0.
       -1.137D-13 0.
                                         15911.89
                                                   226.36354
        1.617D-15 0.
                                                   -618.19429
```

1.9 Problema i:

```
Ejercicio i:

0.000169

0.0176837

0.0178256

-0.0177694

-0.0002398

0.0181761
```

2 Matrices Adicionales

2.1 Plates

- La función Plates genera la matriz de coeficientes. Tiene 3 parametros: La cantidad de filas y los factor "Vm" y "Lm". Estos dos factores son multiplicadores que a V y L respectivamente que equivalen a su valor porcentual.

```
exec('plates.sci')

filas=5

[A·b] = plates(filas,1,1)

disp('Ejercicio·b:')

printf('A:\n')

disp(A)
printf('\n')

printf('\n')

printf('b:\n')

disp(b)
printf('\n')
```

2.2 PlatesD

- La funcion PlatesD, basicamente hace lo mismo que Plates, pero modificada para el problema D con el factor 1.25 con la variable L para la fila 3.

```
//-Una-función-que-crea-con-filas-arbitrarias
//·la·matriz·A·de·coeficientes·y·el·vector·b
//-filas: El número de platos
//-Vm:-El-multiplicador-a-la-corriente-de-gas
 //-Lm:-EL-multiplicador-a-la-corriente-de-aceite
function [A, b] = platesD(filas, Vm, Lm)
     //-Constantes
     V=100*Vm
     L=500*Lm
     y0=0.09
    x0=0
    m=0.12
    //-Vector-b
    b = zeros(filas,1)
    b (1) -= -V^{\pm}y0
     //-Matriz-de-coeficientes
     _A = - zeros (filas, - filas+2)
     //.La.fila.que.forma.el.resto.de.filas
      fila = -[-V*m \cdot L + m*V \cdot -L] 
     \texttt{fila3} := \cdot \left[ -V^*m \cdot L^*1.25 + m^*V \cdot -L^*1.25 \right] \cdot // \cdot \texttt{La} \cdot \texttt{fila} \cdot 3 \cdot \texttt{es} \cdot \texttt{especial}
    //-Repitiendo-la-misma-fila-pero-con-un-padding-de-Os
     for ·i ·= ·1: filas
     >> if(i -== -3)
     » else
            filaExt = [zeros(1, -i-1) \cdot fila \cdot zeros(1, -filas+2-3-(i-1))]
     » end
        A(i,:) = -filaExt
     //-En-la-primera-fila-el--V*m-no-existe-y-en-la-última-fila
    //-el--L-tampoco.
     A = - A(:, 2:filas+1)
endfunction
```

2.3 PMatrix

- La funcion PMatrix genera la matriz para el problema F.

```
| exec('plates.sci')
2
3 // · Una · función · que · crea · la · matriz · P · de · orden · 6
function · [P] ·= · PMatrix()
2
3
4
5
6
7
8
       ORDER - = - 6
       //-La-misma-matriz-que-en-el-ejercicio-e
       [N, \cdot b] = -plates(6, \cdot 1.25, \cdot 1.2)
       //-Resultado
       P -= - zeros (ORDER, - ORDER)
LO
11 >>
       for · i · = · 1:ORDER
            for . j . = .1:ORDER
12 »
                 if(-i-=-j)
.3 ×
                      P(i,j) = N(i,j) - i*j
4 >
            >> >>
                 else
15 ×
            >> P(i,j) -= -N(7-i,j) -- -1
                 end
.8 ×
            end
       end
o endfunction
```