Métodos Numéricos Avanzados PRÁCTICAS

Tema 2. Introducción a la optimización numérica

Cuarto Curso de Grado en Física (Primer cuatrimestre)

Prof.: José Antonio Sánchez Pelegrín

Problemas de Optimización (I)

Curso 2023 – 2024



Universidad de Córdoba Dpto. Informática y Análisis Numérico

Práctica 3.1. Escribe una función de MATLAB, llamada aurea, que resuelva un problema de optimización en una variable, utilizando el método de la sección áurea. El encabezamiento será:

```
function [optimo, valor, nit, conver] = aurea(fun, a, b, maxiter, toler)
  3
  %% Aproxima el óptimo (mínimo) de una función unimodal en un intervalo
  % usando el método de la sección áurea
  % fun = función para buscarle el mínimo
          = intervalo inicial
  % maxiter = numero máximo de iteraciones admitidas
10
  % toler
             = tolerancia de parada
11
  % Se ha de tener la función:
  % fun.m función y=fun(x) donde se define la función a optimizar
14
15
  % Argumentos de salida:
  % optimo = óptimo aproximado
18
  % valor = valor de la función en el óptimo aproximado
19
  % nit = iteraciones realizadas hasta alcanzar la tolerancia
  % conver = 1 si se alcanza la tolerancia
21
         = 0 si no se alcanza la tolerancia en las iteraciones dadas.
22
```

Práctica 3.2. Utiliza el método de la sección áurea para obtener el mínimo y el máximo de la función

$$h(x) = \frac{1}{(x - 0.3)^2 + 0.01} + \frac{1}{(x - 0.9)^2 + 0.04},$$

en el intervalo [0.5, 1].

Comprueba los resultado obtenidos usando la orden fminbnd de MATLAB.

Práctica 3.3. Escribe una función de MATLAB, llamada gradientec, que resuelva el sistema lineal **Ax** = **b** de matriz simétrica definida positiva, utilizando el método del gradiente conjugado. El encabezamiento y sus primeras líneas serán:

```
function [sol,iteraciones,resrel,cod]=gradientec(A,b,toler,maxiter,detalle)
1
  2
  %% Aplica el método de gradiente conjugado para
3
  응
             encontrar la solución de Ax=b
4
  % Datos
5
6
         A = matriz del sistema (simétrica, definida positiva)
         b = segundo miembro del sistema
8
        toler = tolerancia en el residuo para terminar de iterar
9
10
        maxiter = numero máximo de iteraciones admitidas
         detalle = 0 No se muestran las iteraciones
11
                 = 1 Se muestran las iteraciones
12
13
   % Argumentos de salida:
14
15
          = solución del sistema de ecuaciones con (residuo < toler
  % sol
16
  % iteraciones = iteraciones realizadas hasta alcanzar la tolerancia
  % resrel = residuo relativo norm(b-A*sol)/norm(b)
18
  % cod
              = 1 si se alcanza la tolerancia
19
               = 0 si no se alcanza la tolerancia en las iteraciones dadas.
20
21
  if nargin < 3</pre>
22
      toler=eps; maxiter=1000; detalle=1;
23
  elseif nargin < 4
24
     maxiter=1000; detalle=1;
  elseif nargin < 5
26
      detalle=1;
27
  end
```

Para comprobar, previamente si se trata de una matriz simétrica y definida positiva se puede utilizar la siguiente función:

```
function def_positiva(A)
  % Función que permite comprobar si una matriz A simétrica
   % es definida positiva viendo si todos sus autovalores son positivos
   % Comprobación de que la matriz A sea simétrica
5
   if A' == A
6
      disp('La matriz es simétrica')
       % Se calculan los autovectores (v) y los autovalores (lambda) de A
8
       [v, lambda] = eig(A);
9
      if all(diag(lambda)>0)
10
          disp('La matriz es definida positiva')
11
12
           disp('La matriz no es definida positiva')
13
       end
14
  else
15
       disp('La matriz no es simétrica')
16
  end
```

Práctica 3.4. Considera el sistema lineal

$$\begin{pmatrix} 10 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 9 & -1 & 2 & -3 \\ 2 & -1 & 7 & 3 & -5 \\ 3 & 2 & 3 & 12 & -1 \\ 4 & -3 & -5 & -1 & 15 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \\ x_5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ -27 \\ 14 \\ -17 \\ 12 \end{pmatrix}.$$

- (a) Comprueba que la matriz A es simétrica definida positiva usando la función def_positiva.
- (b) Calcula la solución del sistema usando la división inversa de MATLAB.
- (c) Resuelve ahora el sistema utilizando el método de gradiente conjugado que has implementado en el ejercicio anterior, y compara los resultados. Muestra la solución obtenida, el número de iteraciones que ha necesitado y el residuo relativo.
- (d) Utiliza la función pcg (*preconditioned conjugate gradient*), implementada en MATLAB. Su sintaxis es:

$$[x,flag,relres,iter] = pcg(A,b,tol,maxiter)$$

- flag = 0 denota que el criterio de parada ha sido alcanzado;
- relres= norm(b-A*x)/norm(b);
- iter contiene la cantidad de iteraciones efectuadas.

Muestra aquí, también, todos los datos obtenidos.