

Métodos Numericos

José Sarango

Tabla de Contenidos

Conjunto de ejercicios	2
1. Para cada uno de los siguientes sistemas lineales, obtenga, de ser posible, una solución con métodos gráficos. Explique los resultados desde un punto de vista geométrico.	2
2. Utilice la eliminación gaussiana con sustitución hacia atrás y aritmética de redondeo de dos dígitos para resolver los siguientes sistemas lineales. No reordene las ecuaciones. (La solución exacta para cada sistema es $1 = -1, 2 = 2, 3 = 3$.)	9
3. Utilice el algoritmo de eliminación gaussiana para resolver, de ser posible, los siguientes sistemas lineales, y determine si se necesitan intercambios de fila:	11
4. Use el algoritmo de eliminación gaussiana y la aritmética computacional de precisión de 32 bits para resolver los siguientes sistemas lineales.	16
5. Dado el sistema lineal:	18
Ejercicios Aplicados	21
6. Suponga que en un sistema biológico existen n especies de animales y m fuentes de alimento. Si x_j representa la población de las j -ésimas especies, para cada $j = 1, \dots, n$; b_i representa el suministro diario disponible del i -ésimo alimento y a_{ij} representa la cantidad del i -ésimo alimento.	21
Ejercicios Teóricos	22
7. Repita el ejercicio 4 con el método de Gauss-Jordan	22

Conjunto de ejercicios

1. Para cada uno de los siguientes sistemas lineales, obtenga, de ser posible, una solución con métodos gráficos. Explique los resultados desde un punto de vista geométrico.

a. $x_1 + 2x_2 = 0$
 $x_1 - x_2 = 0$

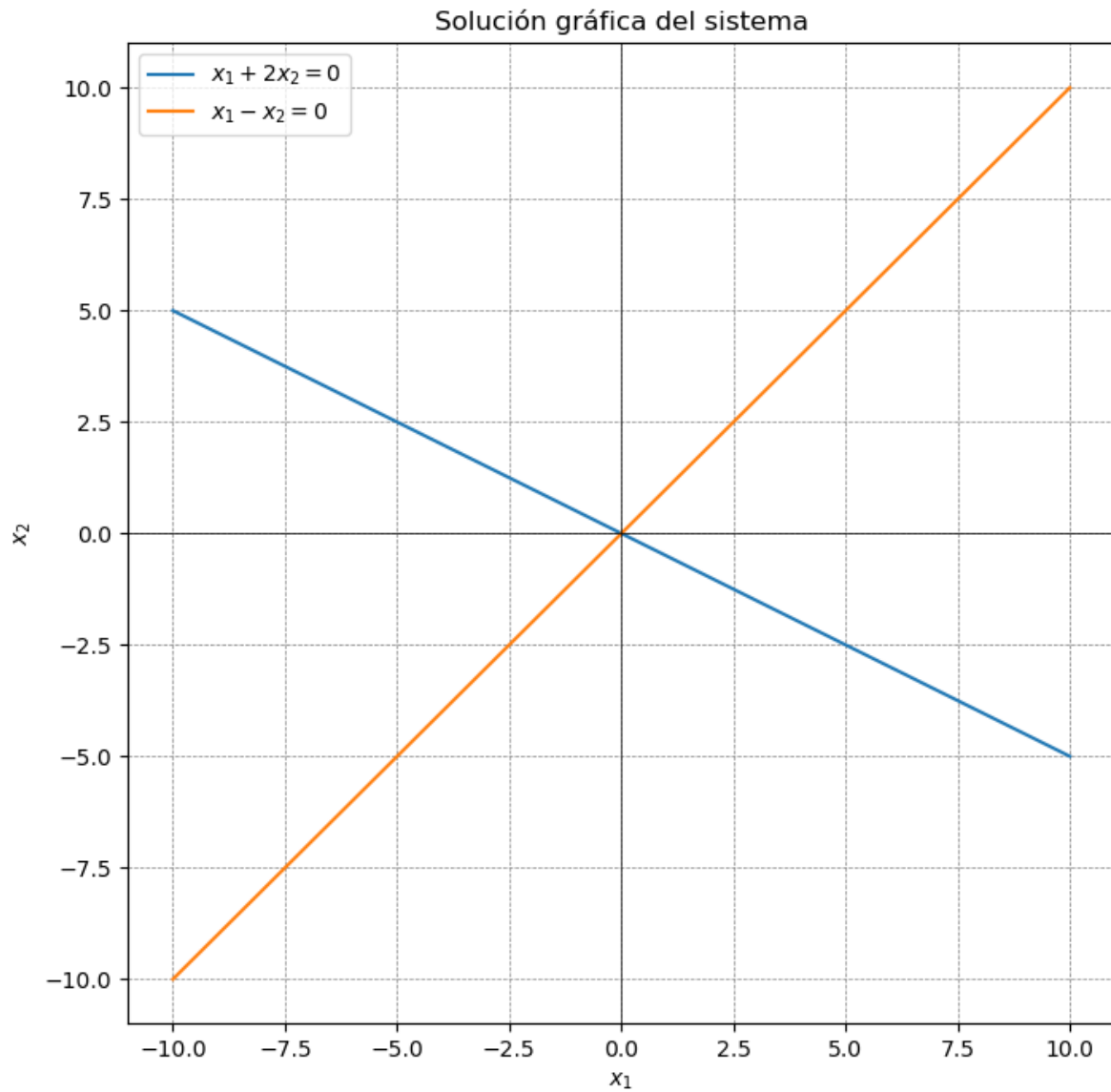
```
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np

# Definimos las funciones de las rectas
def f1(x):
    return -x / 2

def f2(x):
    return x

# Valores de x
x = np.linspace(-10, 10, 400)

# Graficamos
plt.figure(figsize=(8, 8))
plt.plot(x, f1(x), label='$x_1 + 2x_2 = 0$')
plt.plot(x, f2(x), label='$x_1 - x_2 = 0$')
plt.axhline(0, color='black',linewidth=0.5)
plt.axvline(0, color='black',linewidth=0.5)
plt.grid(color = 'gray', linestyle = '--', linewidth = 0.5)
plt.legend()
plt.xlabel('$x_1$')
plt.ylabel('$x_2$')
plt.title('Solución gráfica del sistema')
plt.show()
```



b. $x_1 + 2x_2 = 3$
 $-2x_1 - 4x_2 = 6$

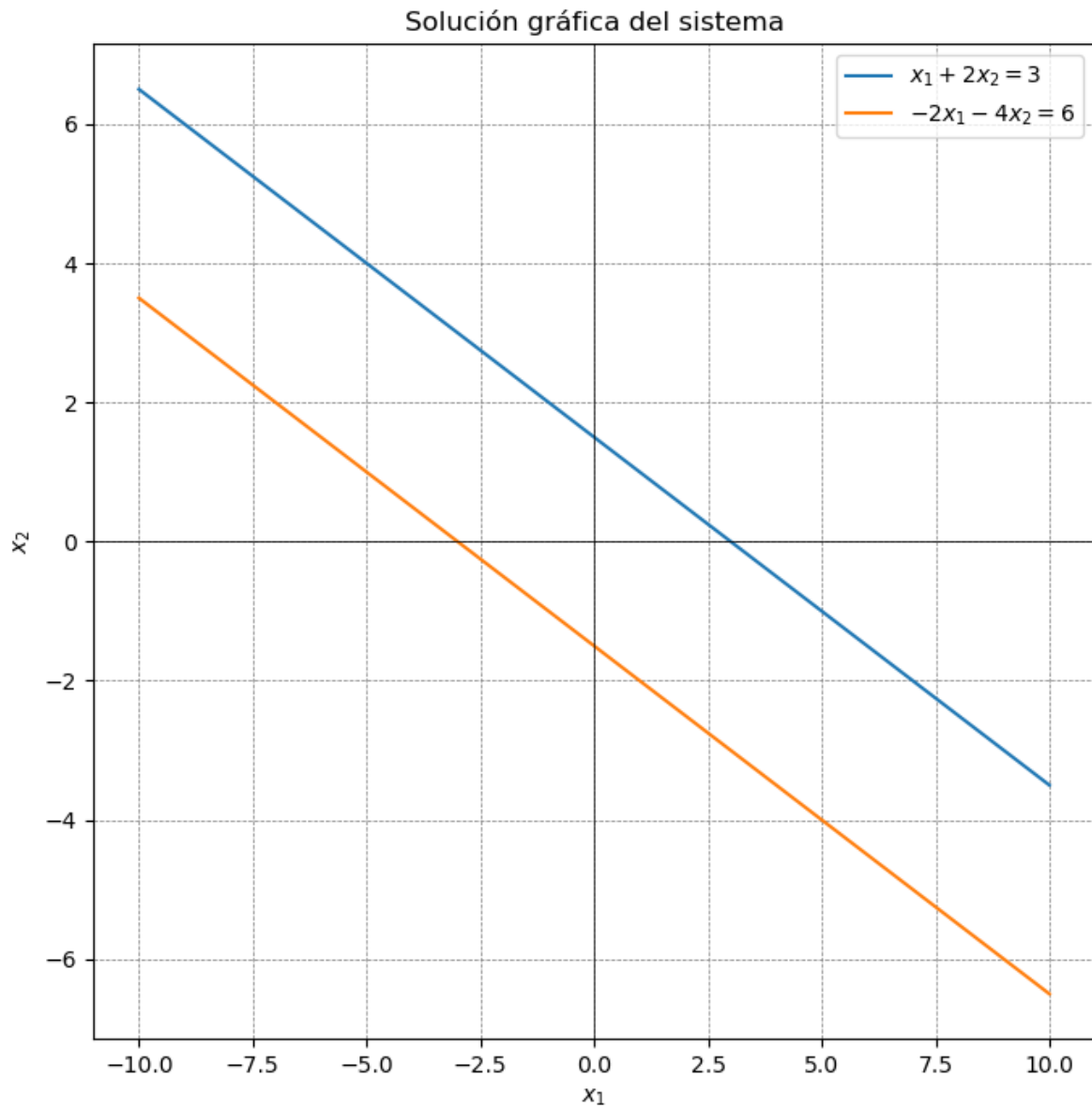
```
# Definimos las funciones de las rectas
def f3(x):
    return (3 - x) / 2

def f4(x):
    return (-6 - 2 * x) / 4
```

```

# Graficamos
plt.figure(figsize=(8, 8))
plt.plot(x, f3(x), label='$x_1 + 2x_2 = 3$')
plt.plot(x, f4(x), label='$-2x_1 - 4x_2 = 6$')
plt.axhline(0, color='black',linewidth=0.5)
plt.axvline(0, color='black',linewidth=0.5)
plt.grid(color = 'gray', linestyle = '--', linewidth = 0.5)
plt.legend()
plt.xlabel('$x_1$')
plt.ylabel('$x_2$')
plt.title('Solución gráfica del sistema')
plt.show()

```



c. $2x_1 + x_2 = 1$

$x_1 + x_2 = 2$

$x_1 - 3x_2 = 5$

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

# Definimos las funciones de las rectas
def f1(x):
```

```

    return -1 - 2 * x

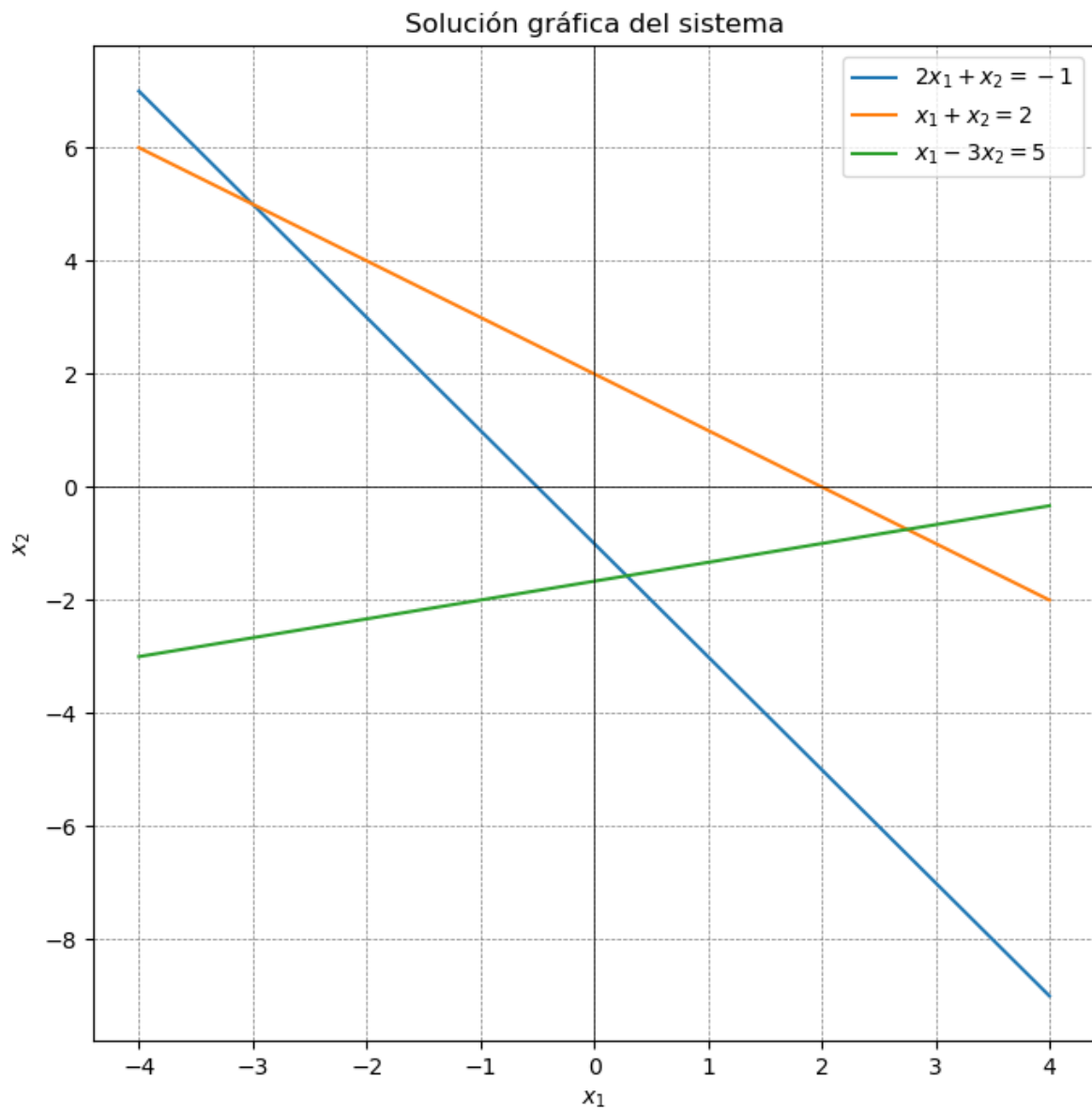
def f2(x):
    return 2 - x

def f3(x):
    return (x - 5) / 3

# Valores de x
x = np.linspace(-4, 4, 400)

# Graficamos
plt.figure(figsize=(8, 8))
plt.plot(x, f1(x), label='$2x_1 + x_2 = -1$')
plt.plot(x, f2(x), label='$x_1 + x_2 = 2$')
plt.plot(x, f3(x), label='$x_1 - 3x_2 = 5$')
plt.axhline(0, color='black', linewidth=0.5)
plt.axvline(0, color='black', linewidth=0.5)
plt.grid(color = 'gray', linestyle = '--', linewidth = 0.5)
plt.legend()
plt.xlabel('$x_1$')
plt.ylabel('$x_2$')
plt.title('Solución gráfica del sistema')
plt.show()

```



d. $2x_1 + x_2 + x_3 = 1$
 $2x_1 + 4x_2 - x_3 = -1$

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D

# Definimos las ecuaciones del sistema
def plane1(x1, x2):
```

```

    return 1 - 2*x1 - x2

def plane2(x1, x2):
    return (2 - 2*x1 - 4*x2) / -1

# Creamos una malla para los valores de x1 y x2
x1 = np.linspace(-4, 4, 200)
x2 = np.linspace(-4, 4, 200)
x1, x2 = np.meshgrid(x1, x2)

# Calculamos los valores de x3 para cada plano
x3_plane1 = plane1(x1, x2)
x3_plane2 = plane2(x1, x2)

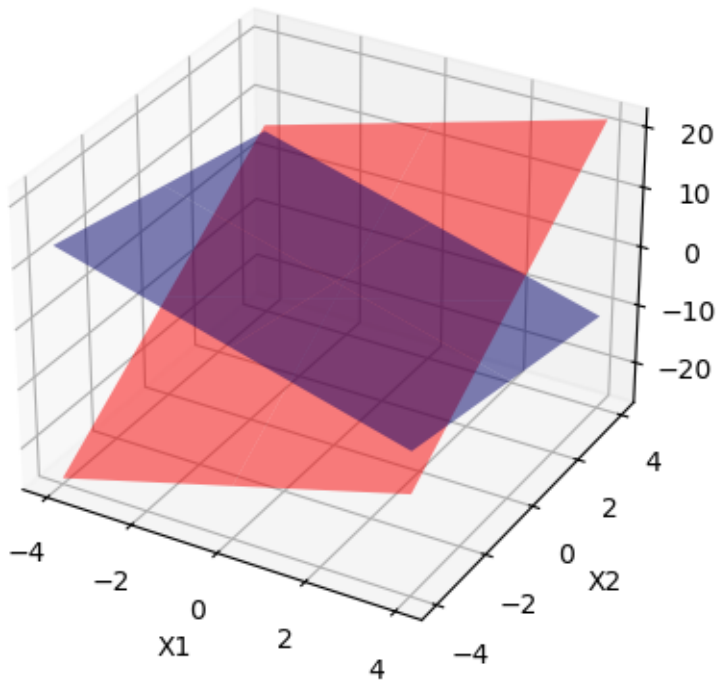
# Creamos la figura y el eje 3D
fig = plt.figure()
ax = fig.add_subplot(111, projection='3d')

# Graficamos los planos
ax.plot_surface(x1, x2, x3_plane1, color='blue', alpha=0.5, rstride=100, cstride=100)
ax.plot_surface(x1, x2, x3_plane2, color='red', alpha=0.5, rstride=100, cstride=100)

# Configuramos las etiquetas de los ejes
ax.set_xlabel('X1')
ax.set_ylabel('X2')
ax.set_zlabel('X3')

# Mostramos la gráfica
plt.show()

```

2. Utilice la eliminación gaussiana con sustitución hacia atrás y aritmética de redondeo de dos dígitos para resolver los siguientes sistemas lineales. No reordene las ecuaciones. (La solución exacta para cada sistema es $1 = -1$, $2 = 2$, $3 = 3$.)

```
def gauss_elimination_with_rounding(A, b):
    n = len(A)
    M = A

    for i in range(n):
        M[i] = [round(elem, 2) for elem in M[i]]
        b[i] = round(b[i], 2)

    for k in range(n):
        for i in range(k+1, n):
            if M[i][k] != 0.0:
                lam = round(M[i][k] / M[k][k], 2)
                M[i] = [round(M[i][j] - lam * M[k][j], 2) for j in range(n)]
                b[i] = round(b[i] - lam * b[k], 2)
```

```

x = [0 for i in range(n)]
for i in range(n-1, -1, -1):
    s = sum(M[i][j] * x[j] for j in range(i, n))
    x[i] = round((b[i] - s) / M[i][i], 2)
return x

```

$$\begin{aligned}
 \mathbf{a.} \quad & -x_1 + 4x_2 + x_3 = 8, \\
 & 5/3x_1 + 2/3x_2 + 2/3x_3 = 1, \\
 & 2x_1 + x_2 + 4x_3 = 11.
 \end{aligned}$$

```

A_a = [
    [-1, 4, 1],
    [5/3, 2/3, 2/3],
    [2, 1, 4]
]
b_a = [8, 1, 11]
solution_a = gauss_elimination_with_rounding(A_a, b_a)
print("Solución del sistema a:", solution_a)

```

Solución del sistema a: [-0.99, 1.0, 3.01]

$$\begin{aligned}
 \mathbf{b.} \quad & 4x_1 + 2x_2 - x_3 = -5, \\
 & 1/9x_1 + 1/9x_2 - 1/3x_3 = -1, \\
 & x_1 + 4x_2 + 2x_3 = 9.
 \end{aligned}$$

```

A_b = [
    [4, 2, -1],
    [1/9, 1/9, -1/3],
    [1, 4, 2]
]
b_b = [-5, -1, 9]
solution_b = gauss_elimination_with_rounding(A_b, b_b)
print("Solución del sistema b:", solution_b)

```

Solución del sistema b: [-1.0, 1.0, 3.0]

3. Utilice el algoritmo de eliminación gaussiana para resolver, de ser posible, los siguientes sistemas lineales, y determine si se necesitan intercambios de fila:

$$\begin{aligned} a. x_1 - x_2 + 3x_3 &= 2, \\ 3x_1 - 3x_2 + x_3 &= -1, \\ x_1 + x_2 &= 3. \end{aligned}$$

```
import logging
from sys import stdout
from datetime import datetime

logging.basicConfig(
    level=logging.INFO,
    format="[%(asctime)s] [% (levelname)s] %(message)s",
    stream=stdout,
    datefmt="%m-%d %H:%M:%S",
)
logging.info(datetime.now())

import numpy as np

def eliminacion_gaussiana(A: np.ndarray) -> np.ndarray:
    if not isinstance(A, np.ndarray):
        logging.debug("Convirtiendo A a numpy array.")
        A = np.array(
            A, dtype=float
        ) # convertir en float, porque si no, convierte en enteros
    assert A.shape[0] == A.shape[1] - 1, "La matriz A debe ser de tamaño n-by-(n+1)."
```

$$n = A.shape[0]$$

```
    n_adds = 0
    n_mults = 0
    intercambios = []
    for i in range(0, n - 1): # loop por columna

        # --- encontrar pivote
        p = None # default, first element
        for pi in range(i, n):
            if A[pi, i] == 0:
                # must be nonzero
                continue

            if p is None:
                # first nonzero element
```

```

        p = pi
        continue

    if abs(A[pi, i]) < abs(A[p, i]):
        p = pi

if p is None:
    # no pivot found.
    logging.info(f"\n{A}")
    raise ValueError("No existe solución única.")

if p != i:
    logging.info(f"Intercambiando filas {i} y {p}.")
    # swap rows
    _aux = A[i, :].copy()
    A[i, :] = A[p, :].copy()
    A[p, :] = _aux
    intercambios.append((i, p))

# --- Eliminación: loop por fila
for j in range(i + 1, n):
    m = A[j, i] / A[i, i]
    A[j, i:] = A[j, i:] - m * A[i, i:]
    n_mults += 1 + (n + 1 - i - 1)
    n_adds += n + 1 - i - 1

logging.info(f"\n{A}")

if A[n - 1, n - 1] == 0:
    # Sin embargo, esto solo se accede al finalizar la matriz... Con todos los pivotes
    if A[n - 1, n] == 0:
        raise ValueError("Infinitas soluciones.")
    else:
        raise ValueError("Sin solución.")

# --- Sustitución hacia atrás
solucion = np.zeros(n)
solucion[n - 1] = A[n - 1, n] / A[n - 1, n - 1]

n_mults += 1

for i in range(n - 2, -1, -1):

```

```

    suma = 0
    n_adds -= 1
    for j in range(i + 1, n):
        suma += A[i, j] * solucion[j]
        n_mults += 1
        n_adds += 1
    solucion[i] = (A[i, n] - suma) / A[i, i]
    n_adds += 1
    n_mults += 1

    return solucion, n_adds, n_mults, intercambios

```

```

if __name__ == "__main__":
    A = np.array([
        [1,-1,3,2],[3,-3,1,-1],[1,1,0,3]], dtype=float)

    print("Matriz original:")
    print(A)
    print("\nSolución por eliminación gaussiana:")
    solucion, n_adds, n_mults, intercambios = eliminacion_gaussiana(A.copy())
    print("Solución:", solucion)
    print("Sumas:", n_adds)
    print("Multiplicaciones:", n_mults)
    print("Intercambios de filas:", intercambios)

```

Matriz original:

```

[[ 1. -1.  3.  2.]
 [ 3. -3.  1. -1.]
 [ 1.  1.  0.  3.]]

```

Solución por eliminación gaussiana:

Solución: [1.1875 1.8125 0.875]

Sumas: 11

Multiplicaciones: 17

Intercambios de filas: [(1, 2)]

$$b. 2x_1 - 1.5x_2 + 3x_3 = 1,$$

$$x_1 + 2x_3 = 3,$$

$$4x_1 - 4.5x_2 + 5x_3 = 1.$$

```

if __name__ == "__main__":
    A = np.array([
        [2,-1.5,3,1],[-1,0,2,3],[4,-4.5,5,1]], dtype=float)

    print("Matriz original:")
    print(A)
    print("\nSolución por eliminación gaussiana:")
    solucion, n_adds, n_mults, intercambios = eliminacion_gaussiana(A.copy())
    print("Solución:", solucion)
    print("Sumas:", n_adds)
    print("Multiplicaciones:", n_mults)
    print("Intercambios de filas:", intercambios)

```

Matriz original:

```

[[ 2. -1.5  3.  1.]
 [-1.  0.  2.  3.]
 [ 4. -4.5  5.  1.]]

```

Solución por eliminación gaussiana:

Solución: [-1. -0. 1.]

Sumas: 11

Multiplicaciones: 17

Intercambios de filas: [(0, 1)]

$$c.2x_1 = 3,$$

$$\text{\$}x_1 + 1.5x_2 = 4.5, \text{\$}$$

$$\text{\$}-3x_2 + 0.5x_3 = -6.6, \text{\$}$$

$$2x_1 - 2x_2 + x_3 + x_4 = 0.8,$$

```

if __name__ == "__main__":
    A = np.array([
        [2,0,0,0,3],[1,1.5,0,0,4.5],[0,-3,0.5,0,-6.6],[2,-2,1,1,0.8]], dtype=float)

    print("Matriz original:")
    print(A)
    print("\nSolución por eliminación gaussiana:")
    solucion, n_adds, n_mults, intercambios = eliminacion_gaussiana(A.copy())
    print("Solución:", solucion)
    print("Sumas:", n_adds)
    print("Multiplicaciones:", n_mults)
    print("Intercambios de filas:", intercambios)

```

Matriz original:

```
[[ 2.  0.  0.  0.  3. ]
 [ 1.  1.5 0.  0.  4.5]
 [ 0. -3.  0.5 0. -6.6]
 [ 2. -2.  1.  1.  0.8]]
```

Solución por eliminación gaussiana:

Solución: [1.5 2. -1.2 3.]

Sumas: 26

Multiplikaciones: 36

Intercambios de filas: [(0, 1)]

$$d.x_1 + x_2 + x_4 = 2,$$

$$2x_1 + x_2 - x_3 + x_4 = 1, \$$$

$$4x_1 - x_2 - 2x_3 + 2x_4 = 0, \$$$

$$3x_1 - x_2 - x_3 + 2x_4 = -3,$$

```
if __name__ == "__main__":
    A = np.array([
        [1,1,0,1,2],[2,1,-1,1,1],[4,-1,-2,2,0],[3,-1,-1,2,-3]], dtype=float)

    print("Matriz original:")
    print(A)
    print("\nSolución por eliminación gaussiana:")
    solucion, n_adds, n_mults, intercambios = eliminacion_gaussiana(A.copy())
    print("Solución:", solucion)
    print("Sumas:", n_adds)
    print("Multiplikaciones:", n_mults)
    print("Intercambios de filas:", intercambios)
```

Matriz original:

```
[[ 1.  1.  0.  1.  2.]
 [ 2.  1. -1.  1.  1.]
 [ 4. -1. -2.  2.  0.]
 [ 3. -1. -1.  2. -3.]]
```

Solución por eliminación gaussiana:

ValueError: Sin solución.

4. Use el algoritmo de eliminación gaussiana y la aritmética computacional de precisión de 32 bits para resolver los siguientes sistemas lineales.

a. $1/4x_1 + 1/5x_2 + 1/6x_3 = 9$

$1/3x_1 + 1/4x_2 + 1/5x_3 = 8$

$1/2x_1 + x_2 + 2x_3 = 8$

b. $3.333x_1 + 15920x_2 - 10.333x_3 = 15913$

$2.222x_1 + 16.71x_2 + 9.612x_3 = 25.544$

$1.5611x_1 + 5.1791x_2 + 1.6852x_3 = 8.4254$

c. $x_1 + 1/2x_2 + 1/3x_3 + 1/4x_4 = 1/6$,

$1/2x_1 + 1/3x_2 + 1/4x_3 + 1/5x_4 = 1/7$

$1/3x_1 + 1/4x_2 + 1/5x_3 + 1/6x_4 = 1/8$

$1/4x_1 + 1/5x_2 + 1/6x_3 + 1/7x_4 = 1/9$

d. $2x_1 + x_2 - x_3 + x_4 - 3x_5 = 7$, $x_1 + 2x_3 - x_4 + x_5 = 2$

$-2x_2 - x_3 + x_4 - x_5 = -5$

$3x_1 + x_2 - 4x_3 + 5x_5 = 6$

$x_1 - x_2 - x_3 - x_4 + x_5 = -3$

```
def gauss_elimination_32bit(A, b):
    n = len(A)
    M = np.array(A, dtype=np.float32)
    b = np.array(b, dtype=np.float32)

    for k in range(n):
        for i in range(k+1, n):
            if M[i][k] != 0.0:
                lam = M[i][k] / M[k][k]
                M[i] = M[i] - lam * M[k]
                b[i] = b[i] - lam * b[k]

    x = np.zeros(n, dtype=np.float32)
    for i in range(n-1, -1, -1):
        s = np.dot(M[i][i+1:], x[i+1:])
        x[i] = (b[i] - s) / M[i][i]
    return x

# Sistema a
A_a_4 = [
    [1/4, 1/5, 1/6],
    [1/3, 1/4, 1/5],
    [1/2, 1, 2]
```



```

]
b_a_4 = [9, 8, 8]
solution_a_4 = gauss_elimination_32bit(A_a_4, b_a_4)
print("Solución del sistema a:", solution_a_4)

# Sistema b
A_b_4 = [
    [3.333, 15920, -10.333],
    [2.222, 16.71, 9.612],
    [1.5611, 5.1791, 1.6852]
]
b_b_4 = [15913, 28.544, 8.4254]
solution_b_4 = gauss_elimination_32bit(A_b_4, b_b_4)
print("Solución del sistema b:", solution_b_4)

# Sistema c
A_c_4 = [
    [1, 1/2, 1/3, 1/4],
    [1/2, 1/3, 1/4, 1/5],
    [1/3, 1/4, 1/5, 1/6],
    [1/4, 1/5, 1/6, 1/7]
]
b_c_4 = [1/6, 1/7, 1/8, 1/9]
solution_c_4 = gauss_elimination_32bit(A_c_4, b_c_4)
print("Solución del sistema c:", solution_c_4)

# Sistema d
A_d_4 = [
    [2, 1, -1, 1, -3],
    [1, 0, 2, -1, 1],
    [-2, -1, 0, 1, -1],
    [3, 1, -4, 0, 5],
    [1, -1, -1, -1, 1]
]
b_d_4 = [7, 2, -5, 6, -3]
solution_d_4 = gauss_elimination_32bit(A_d_4, b_d_4)
print("Solución del sistema d :", solution_d_4)

```

```

Solución del sistema a: [-227.07666  476.92264 -177.69217]
Solución del sistema b: [0.99970937 1.0000001  1.0001061 ]
Solución del sistema c: [-0.03174768  0.5952596  -2.3810065   2.7778137 ]
Solución del sistema d : [1.9506171  2.62963    0.79012346 1.6666667  0.13580254]

```

5.Dado el sistema lineal:

$$\begin{aligned}x_1 - x_2 + ax_3 &= -2, \\ -x_1 + 2x_2 - ax_3 &= 3, \\ ax_1 + x_2 + x_3 &= 2.\end{aligned}$$

a.Encuentre el valor(es) de para los que el sistema no tiene soluciones.

```
import sympy as sp

a = sp.symbols('a')
A = sp.Matrix([
    [1, -1, a],
    [-1, 2, -a],
    [a, 1, 1]
])

det_A = A.det()

valores_a = sp.solve(det_A, a)
print("Valores de 'a' para que el S.E no tenga solución:", valores_a)
```

Valores de 'a' para que el S.E no tenga solución: [-1, 1]

b.Encuentre el valor(es) de para los que el sistema tiene un número infinito de soluciones.

```
import sympy as sp

# Definir las variables
x1, x2, x3 = sp.symbols('x1 x2 x3')

# Sistema para a = 1
a1_system = sp.Matrix([
    [1, -1, 1, -2],
    [-1, 2, -1, 3],
    [1, 1, 1, 2]
])

# Sistema para a = -1
a_minus1_system = sp.Matrix([
    [1, -1, -1, -2],
```

```

    [-1, 2, 1, 3],
    [-1, 1, 1, 2]
])

# Convertir a sistemas aumentados y calcular la forma escalonada reducida por filas
a1_rref, a1_pivots = a1_system.rref()
a_minus1_rref, a_minus1_pivots = a_minus1_system.rref()

print("Sistema para a = 1 en RREF:")
print(a1_rref)

print("\nSistema para a = -1 en RREF:")
print(a_minus1_rref)

# Determinar si el sistema tiene infinitas soluciones
def check_infinite_solutions(system_rref):
    num_rows, num_cols = system_rref.shape
    rank = len(system_rref[:, :-1].rref()[1])
    return rank < num_rows

# Verificar para cada sistema
infinite_solutions_a1 = check_infinite_solutions(a1_rref)
infinite_solutions_a_minus1 = check_infinite_solutions(a_minus1_rref)

print("\nEl sistema para a = 1 tiene infinitas soluciones:", infinite_solutions_a1)
print("El sistema para a = -1 tiene infinitas soluciones:", infinite_solutions_a_minus1)

```

Sistema para a = 1 en RREF:
Matrix([[1, 0, 1, 0], [0, 1, 0, 0], [0, 0, 0, 1]])

Sistema para a = -1 en RREF:
Matrix([[1, 0, -1, -1], [0, 1, 0, 1], [0, 0, 0, 0]])

El sistema para a = 1 tiene infinitas soluciones: True
El sistema para a = -1 tiene infinitas soluciones: True

```

import sympy as sp
x1, x2, x3 = sp.symbols('x1 x2 x3')
# Sistema para a = 1
a1_system = sp.Matrix([
    [1, -1, 1, -2],

```

```

[-1, 2, -1, 3],
[1, 1, 1, 2]
])
# Sistema para a = -1
a_minus1_system = sp.Matrix([
[1, -1, -1, -2],
[-1, 2, 1, 3],
[-1, 1, 1, 2]
])
# Convertir a sistemas aumentad
a1_rref = a1_system.rref()
a_minus1_rref = a_minus1_system.rref()
a1_rref, a_minus1_rref
print("Los valores de para que el sistema de ecuaciones tenga infinitas soluciones es: -1")

```

Los valores de para que el S.E tenga infinitas soluciones es: -1

c. Suponga que existe una única solución para una a determinada, encuentre la solución.

```

import numpy as np

def solve_system(a):
    A = np.array([
        [1, -1, a],
        [-1, 2, -a],
        [a, 1, 1]
    ])
    b = np.array([-2, 3, 2])
    # Resolver el sistema de ecuaciones
    x = np.linalg.solve(A, b)
    return x

# Probar con un valor de a diferente de 1 y -1, por ejemplo, a = 0
a = 0
solution = solve_system(a)

print("Para que exista solución única el valor de a es: 0")
print("La solución es:", solution)

```

Para que exista solución única el valor de a es: 0
 La solución es: [-1. 1. 1.]

Ejercicios Aplicados

6. Suponga que en un sistema biológico existen n especies de animales y m fuentes de alimento. Si x_j representa la población de las j -ésimas especies, para cada $j = 1, \dots, n$; b_i representa el suministro diario disponible del i -ésimo alimento y a_{ij} representa la cantidad del i -ésimo alimento.

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1, \quad a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \dots \quad \dots \quad \dots \quad a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m$$

representa un equilibrio donde existe un suministro diario de alimento para cumplir con precisión con el promedio diario de consumo de cada especie.

a. Si

$$A = [A_{ij}] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 3 \\ 1 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$x = (x_j) = [1000, 500, 350, 400], \quad b = (b_i) = [3500, 2700, 900].$$

a. ¿Existe suficiente alimento para satisfacer el consumo promedio diario?

```
import numpy as np
# Definir la matriz A
A = np.array([
    [1, 2, 0, 3],
    [1, 0, 2, 2],
    [0, 1, 0, 1]
])
# Definir el vector x
x = np.array([1000, 500, 350, 400])
# Definir el vector b
b = np.array([3500, 2700, 900])
# Pregunta a: ¿Existe suficiente alimento para satisfacer el consumo promedio diario?
comida_suficiente = np.allclose(np.dot(A, x), b)
print("¿Existe suficiente alimento para satisfacer el consumo promedio diario?\n", comida_suficiente)
```

```
¿Existe suficiente alimento para satisfacer el consumo promedio diario?
False
```

b. ¿Cuál es el número máximo de animales de cada especie que se podría agregar de forma individual al sistema con el suministro de alimento que cumpla con el consumo?

```
max_increments = np.floor(b / A.sum(axis=1))
print("Número máximo de animales de cada especie que se podría agregar de forma individual: \
```

Número máximo de animales de cada especie que se podría agregar de forma individual:
[583. 540. 450.]

c. Si la especie 1 se extingue, ¿qué cantidad de incremento individual de las especies restantes se podría soportar?

```
A_without_1 = A[:, 1:]
max_increment_without_1 = np.floor(b / A_without_1.sum(axis=1))
print("Incremento sin la especie 1:", max_increment_without_1)
```

Incremento sin la especie 1: [700. 675. 450.]

d. Si la especie 2 se extingue, ¿qué cantidad de incremento individual de las especies restantes se podría soportar?

```
A_without_2 = np.delete(A, 1, axis=1)
max_increment_without_2 = np.floor(b / A_without_2.sum(axis=1))
print("Incremento sin la especie 2:", max_increment_without_2)
```

Incremento sin la especie 2: [875. 540. 900.]

Ejercicios Teóricos

7. Repita el ejercicio 4 con el metodo de Gauss-Jordan

```
import numpy as np

def gauss_jordan(A, b):
    A = np.array(A, dtype=np.float32)
    b = np.array(b, dtype=np.float32)

    Ab = np.hstack([A, b.reshape(-1, 1)])
    n = len(b)
```

```

for i in range(n):
    Ab[i] = Ab[i] / Ab[i][i]

    for j in range(n):
        if i != j:
            factor = Ab[j][i]
            Ab[j] = Ab[j] - factor * Ab[i]

x = Ab[:, -1]

return x

```

```

# Sistema a
A_a_4 = [
    [1/4, 1/5, 1/6],
    [1/3, 1/4, 1/5],
    [1/2, 1, 2]
]
b_a_4 = [9, 8, 8]
solution_a_4 = gauss_jordan(A_a_4, b_a_4)
print("Solución del sistema a:", solution_a_4)

# Sistema b
A_b_4 = [
    [3.333, 15920, -10.333],
    [2.222, 16.71, 9.612],
    [1.5611, 5.1791, 1.6852]
]
b_b_4 = [15913, 28.544, 8.4254]
solution_b_4 = gauss_jordan(A_b_4, b_b_4)
print("Solución del sistema b:", solution_b_4)

# Sistema c
A_c_4 = [
    [1, 1/2, 1/3, 1/4],
    [1/2, 1/3, 1/4, 1/5],
    [1/3, 1/4, 1/5, 1/6],
    [1/4, 1/5, 1/6, 1/7]
]
b_c_4 = [1/6, 1/7, 1/8, 1/9]
solution_c_4 = gauss_jordan(A_c_4, b_c_4)
print("Solución del sistema c:", solution_c_4)

```

```

# Sistema d
A_d_4 = [
    [2, 1, -1, 1, -3],
    [1, 0, 2, -1, 1],
    [-2, -1, 0, 1, -1],
    [3, 1, -4, 0, 5],
    [1, -1, -1, -1, 1]
]
b_d_4 = [7, 2, -5, 6, -3]
solution_d_4 = gauss_jordan(A_d_4, b_d_4)
print("Solución del sistema d:", solution_d_4)

```

Solución del sistema a: [-227.07668 476.9226 -177.69215]

Solución del sistema b: [0.9998865 1.0000001 1.0001063]

Solución del sistema c: [-0.03174722 0.5952536 -2.380991 2.7778032]

Solución del sistema d: [1.9506173 2.6296291 0.7901234 1.6666666 0.13580248]

Link del repositorio: https://github.com/armando-2002/Metodos_Numericos/tree/7d63723077c7f0b033031d646