

Comparación de los tiempos de ejecución de algoritmos secuenciales iterativos para la resolución de sistemas de ecuaciones lineales programados en Julia y Python

Max B. Austria ¹

Instituto de Investigaciones en Matemáticas Aplicadas y Sistemas (IIMAS),
UNAM

¹austriamax@ciencias.unam.mx

Resumen

El presente documento expone los resultados de los tiempos de ejecución de algoritmos secuenciales para resolver sistemas de ecuaciones lineales iterativamente mediante Python y Julia: Gradiente Conjugado (GC), Gauss-Seidel(GS), Jacobi (Jac) y Sobre Relajación Sucesiva (SRS).

Palabras clave: Sistemas de Ecuaciones Lineales, Métodos Numéricos, Ejecución Secuencial, Python, Julia, Tiempo de ejecución.

Introducción

Los sistemas de ecuaciones lineales son de la forma

$$Ax = b.$$

Donde

- ▶ x es un vector de dimensión n (el número de incógnitas).
- ▶ A es una matriz cuadrada de $n \times n$, con los coeficientes del sistema.
- ▶ b un vector con los términos independientes.

Por lo común, los métodos de resolución de dichos sistemas suelen clasificarse como: Métodos directos y Métodos iterativos.

Métodos iterativos

Los *métodos iterativos* están basados en construir una secuencia de soluciones aproximadas $\{x^{(k)}\}_{k=1,2,\dots}$, que a medida que el contador de iteraciones k aumente; se aproxime a la solución exacta.

Esta secuencia se construye usando *fórmulas de recurrencia*. Hay varias fórmulas de recurrencia y es posible obtenerlas de diferentes maneras. Por ejemplo:

$$x^{(k)} = Gx^{(k-1)} + c$$

Métodos iterativos

Hay muchos métodos iterativos para resolver sistemas de ecuaciones. Algunos de los más clásicos son:

- ▶ Método de Jacobi.
- ▶ Método de Gauss-Seidel.
- ▶ Método de Sobre Relajación.

Por otro lado hay otros basados en técnicas de optimización, como los métodos de iteración por subespacios, entre el cual se encuentra:

- ▶ Método del gradiente conjugado.

Características

Algunas características a considerar cuando se quiere resolver un sistema de ecuaciones lineales son las siguientes:

- ▶ Los métodos directos, resultan caros de resolver para grandes sistemas de ecuaciones.
- ▶ Los métodos iterativos que se nombraron (Jacobi, Gauss-Seidel, SRS) son sencillos de implementar. Sin embargo su convergencia se considera lenta.
- ▶ El método del gradiente conjugado puede ser mirado como un método directo, ya que en un número finito de pasos conduce a la solución exacta, en la práctica se utiliza como un método iterativo.

Experimento

Para cumplir con los objetivos se diseñó el siguiente experimento:

- ▶ Se implementó un sistema de ecuaciones $Ax = b$ de tamaño variable.
 - ▶ Se tomaron los tamaños $n = 20, 40, 50, 80, 100$.
 - ▶ La construcción de la matriz A y el vector b se encuentra en el anexo C.
 - ▶ La solución del sistema de ecuaciones siempre es $x = (1, 1, \dots, 1)'_n$.
- ▶ Se implementaron los algoritmos mencionados en Julia y Python.
 - ▶ La implementación en Julia se encuentra en el anexo A y contiene ejemplos de su funcionamiento.
 - ▶ La implementación en Python se encuentra en el anexo B y también contiene ejemplos.

Experimento

- ▶ La implementación del experimento se puede encontrar en el anexo D.
 - ▶ Todas las ejecuciones toman al origen como la inicialización de la solución (x_0).
 - ▶ Todas las ejecuciones tienen por objetivo alcanzar una precisión de $e = 0.000001$.
 - ▶ Todas las ejecuciones tienen un límite de iteraciones igual a 100 (itermax).
 - ▶ La implementación se realiza en Julia y realiza llamadas a Python a través del paquete PyCall.
 - ▶ Por cada cambio de $N = 20, 40, 50, 80, 100$ y cada algoritmo se realizaron 300 repeticiones.
 - ▶ El experimento finaliza cuando se escribe un archivo CSV con los datos de las simulaciones.
- ▶ El experimento se realizó en una computadora: Intel(R) Core(TM) i5-7200U CPU @ 2.50GHz con 4 procesadores.

Experimento

Al final de los anexos se encuentra el tabulado de los valores medios por algoritmo y parámetros.

Resultados

- ▶ En general se observa una tendencia creciente entre el tiempo de ejecución y el tamaño de la entrada (T).

Resultados

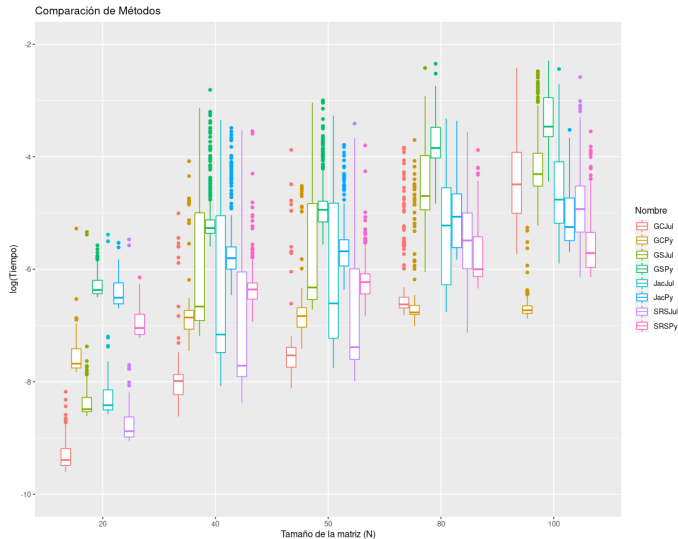


Figure: Tendencia creciente entre el tiempo y el tamaño de la entrada.

Resultados

- ▶ Para sistemas con menos de 50 ecuaciones, Julia Domina a Python en practicamente todos los algoritmos con cualquier parámetro.
- ▶ Para 80 y 100 ecuaciones es necesario ir caso por caso.

Resultados

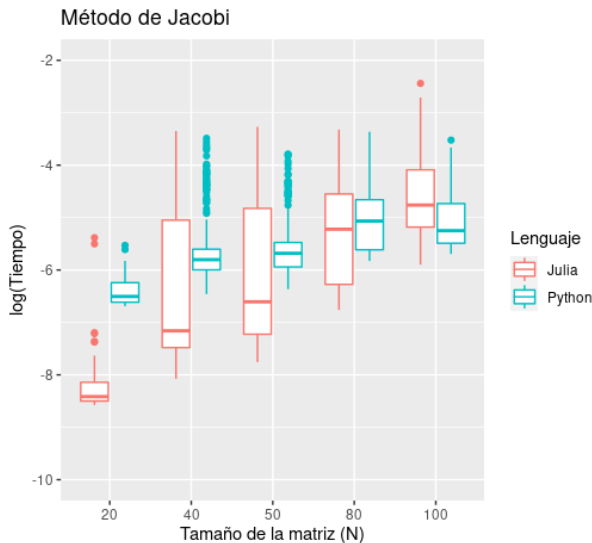


Figure: Diferencias entre las implementaciones en escala logarítmica.

Resultados

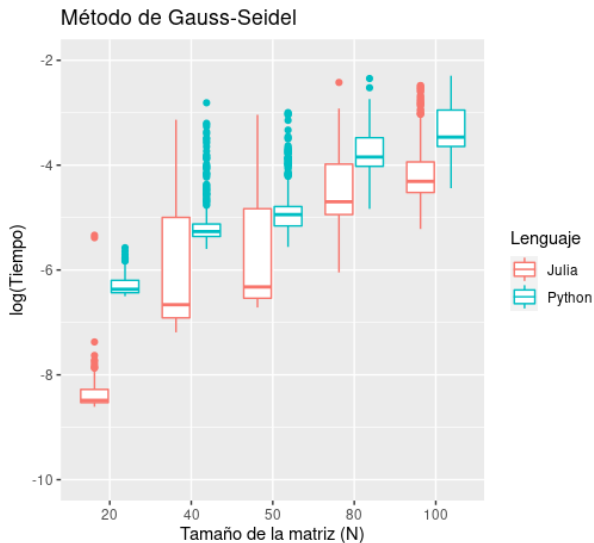


Figure: Diferencias entre las implementaciones en escala logarítmica

Resultados

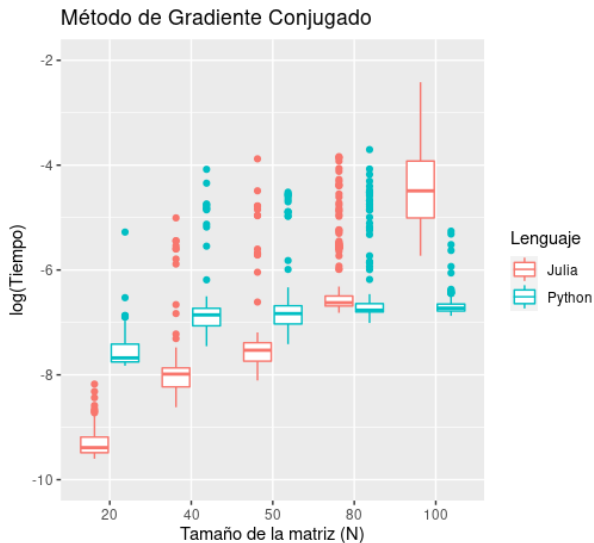


Figure: Diferencias entre las implementaciones en escala logarítmica.

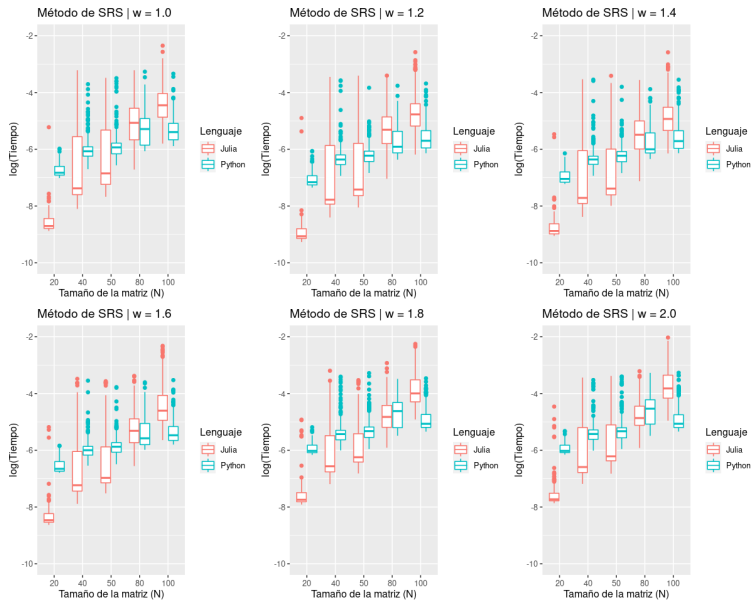


Figure: Diferencias entre las implementaciones en escala logarítmica.

Conclusiones

Después de lo expuesto se puede concluir que:

- ▶ Julia es una buena opción para ejecutar algoritmos secuenciales.
- ▶ La implementación del algoritmo es relevante para el tiempo de ejecución.
- ▶ Conocer diferentes algoritmos de solución es necesario para mantener la calidad de los resultados en tiempo y forma.
- ▶ El método del gradiente conjugado es una gran opción para sistemas de ecuaciones lineales pequeños.
- ▶ Para sistemas grandes, hay algoritmos más apropiados.

Conclusiones

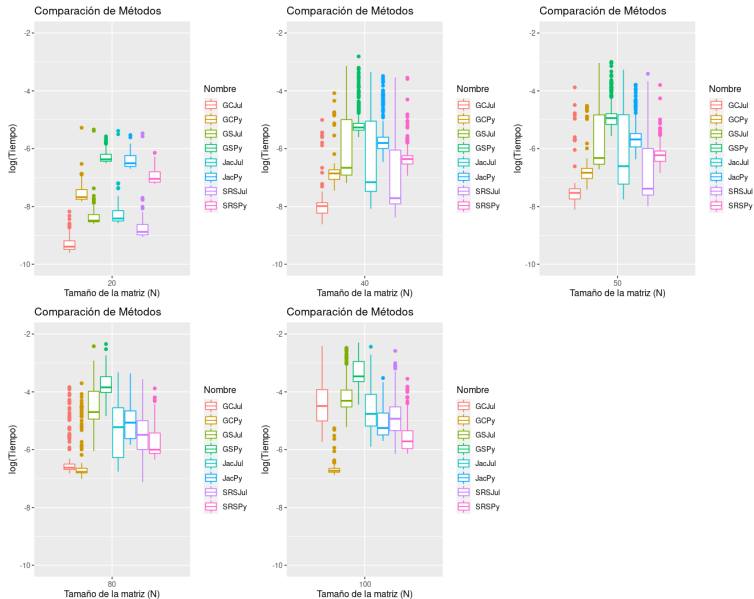


Figure: Diferencias entre las implementaciones en escala

Bibliografía

[1] Sauer, Timothy, and Jesús Elmer Murrieta Murrieta. *Análisis numérico*. Pearson Educación, 2013.

[2] The Julia Programming Language [TheJuliaLanguage]. (2020, mayo 25). Julia for data science - video 2: Linear algebra, by Dr. Huda Nassar (for JuliaAcademy.Com). Youtube.
<https://www.youtube.com/watch?v=bndXPpRHPg0>

[3] PyCall.jl: Package to call Python functions from the Julia language. (s/f).

[4] Shaw, Zed A. *Learn Python the hard way: A very simple introduction to the terrifyingly beautiful world of computers and code*. Addison-Wesley, 2013.

Anexo A: Algoritmos para resolver sistemas de ecuaciones lineales implementados en Julia

Paquetes

```
In [1]: using LinearAlgebra, BenchmarkTools, Plots
```

Métodos

Implementación del método de Jacobi.

```
In [2]: function JacJul(
    A::Array{Float64,2},
    b::Array{Float64,1},
    x0::Array{Float64,1},
    e::Float64,
    itermax::Int64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it::Int64 = 1

    #Matriz diagonal
    D::Array{Float64,2} = Diagonal(A)

    #Inversa de la matriz diagonal
    Dinv::Array{Float64,2} = inv(D)

    #Matriz triangular inferior
    L ::Array{Float64,2}= tril(A,-1)

    #Matriz triangular superior
    U::Array{Float64,2} = triu(A,1)

    #Iterando la solucion
    x::Array{Float64,1} = Dinv*(b- (L+U)*x0)

    #Calculando el residuo
    r::Array{Float64,1} = A*x-b

    #Normas de los residuos
    normresJAC::Array{Float64,1} = [norm(r)];

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresJAC[it] > e) && (it <= itermax))

        #Iterando la solucion
        x = Dinv*(b- (L+U)*x)

        #Calculando el residuo
        r = A*x-b

        #Normas de los residuos
        normresJAC = [normresJAC;norm(r)];

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1
    end
```

```
end

return x, normresJAC

end;
```

Implementación de método de Sobre Relajación Sucesiva.

```
In [3]: function SRSJul(
    A::Array{Float64,2},
    b::Array{Float64,1},
    x0::Array{Float64,1},
    w::Float64,
    e::Float64,
    itermax::Int64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #w:= ponderador
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it::Int64 = 1

    #Matriz diagonal
    D::Array{Float64,2} = Diagonal(A)

    #Matriz triangular superior
    U::Array{Float64,2} = triu(A, 1)

    #Matriz triangular inferior
    L::Array{Float64,2} = tril(A, -1)

    #alfa es una matriz auxiliar
    alfa::Array{Float64,2} = inv(w*L+D)

    #gama es un vector auxiliar
    gama::Array{Float64,1} = w*inv(D+w*L)*b

    #Iterando la solucion
    x::Array{Float64,1} = alfa*((1-w)*D*x0-w*U*x0) + gama

    #Calculando el residuo
    r::Array{Float64,1} = A*x-b

    #Normas de los residuos
    normresSCS::Array{Float64,1} = [norm(r)];

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresSCS[it] > e) && (it <= itermax))

        #Multiplicando
        x = alfa*((1-w)*D*x-w*U*x) + gama

        #Calculando la diferencia
        r = A*x-b

        #Normas de los residuos
        normresSCS = [normresSCS; norm(r)];

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1
    end

    return x, normresSCS

end;
```

Implementación de método de Gauss - Seidel.

In [4]:

```
function GSJul(
    A::Array{Float64,2},
    b::Array{Float64,1},
    x0::Array{Float64,1},
    e::Float64,
    itermax::Int64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it::Int64 = 1

    #Matriz triangular inferior
    L::Array{Float64,2} = tril(A)

    #Matriz triangular superior
    U::Array{Float64,2} = triu(A,1)

    #Iterando la solucion
    x::Array{Float64,1} = inv(L)*(b-U*x0);

    #Calculando el residuo
    r::Array{Float64,1} = b-A*x

    #Normas de los residuos
    normresGAUSS::Array{Float64,1} = [norm(r)];

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresGAUSS[it] > e) && (it <= itermax))

        #Iterando la solucion
        x = inv(L)*(b-U*x);

        #Calculando el residuo
        r = b - A*x

        #Normas de los residuos
        normresGAUSS = [normresGAUSS;norm(r)];

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1

    end

    return x, normresGAUSS
end;
```

Implementación de método de gradiente conjugado.

In [5]:

```
function GCJul(
    A::Array{Float64,2},
    b::Array{Float64,1},
    x0::Array{Float64,1},
    e::Float64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion

    #Iteración
```

```
it::Int64 = 1

#numeq := numero de ecuaciones
numeq::Int64 = size(A,1)

#Iterando la solucion
x::Array{Float64,1} = x0;

#Calculando el residuo
r::Array{Float64,1} = b - A*x

#Vectores auxiliares
d::Array{Float64,1} = r;
s::Array{Float64,1} = r;

#Normas de los residuos
normresGC::Array{Float64,1} = [norm(r)];

#Constantes auxiliares
a::Float64 = 0.0
beta::Float64 = 0.0

#Por cada ecuacion, hacer lo siguiente:
for k in 1:numeq

    #Si la norma del vector es mayor a
    #la presicion entonces
    if normresGC[it] > e

        #a:= constante auxiliar
        a = r'r/(d'A*d)

        #Iterando la solucion
        x = x + a*d

        #s:= vector auxiliar
        s = r - a*A*d

        #beta:= constante auxiliar
        beta = s's/r'r

        #d:= vector auxiliar
        d = s + beta*d

        #actualizando los residuos
        r = s

        #Normas de los residuos
        normresGC = [normresGC; norm(r)];

    else
        return x, normresGC
    end

end

return x, normresGC
end;
```

Ejemplo:

Matriz de coeficientes (A)

In [6]:

```
A = [3.0 -1.0 0.0 0.0 0.0 0.5;
      -1.0 3.0 -1.0 0.0 0.5 0.0;
      0.0 -1.0 3.0 -1.0 0.0 0.0;
      0.0 0.0 -1.0 3.0 -1.0 0.0;
      0.0 0.5 0.0 -1.0 3.0 -1.0;
      0.5 0.0 0.0 0.0 -1.0 3.0;]
```

```
Out[6]: 6x6 Array{Float64,2}:
 3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0  0.5
-1.0  3.0 -1.0  0.0  0.5  0.0
 0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0  0.0
 0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0
 0.0  0.5  0.0 -1.0  3.0 -1.0
 0.5  0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0
```

Vector de constantes (b)

```
In [7]: b = [5/2 3/2 1 1 3/2 5/2]
b = b[1,:]
```

```
Out[7]: 6-element Array{Float64,1}:
 2.5
 1.5
 1.0
 1.0
 1.5
 2.5
```

Inicialización de la solución (x_0)

```
In [8]: x0 = zeros(size(b))
```

```
Out[8]: 6-element Array{Float64,1}:
 0.0
 0.0
 0.0
 0.0
 0.0
 0.0
```

Error máximo (e)

```
In [9]: e = 0.000001
```

```
Out[9]: 1.0e-6
```

Número máximo de iteraciones (itermax)

```
In [10]: itermax = 100
```

```
Out[10]: 100
```

Solución

```
In [11]: A\b
```

```
Out[11]: 6-element Array{Float64,1}:
 1.0
 1.0
 1.0
 1.0
 1.0
 1.0
```

**** Algoritmo de Jacobi ****

```
In [12]: SolJac,histJac = JacJul(A,b,x0,e,itermax);
```

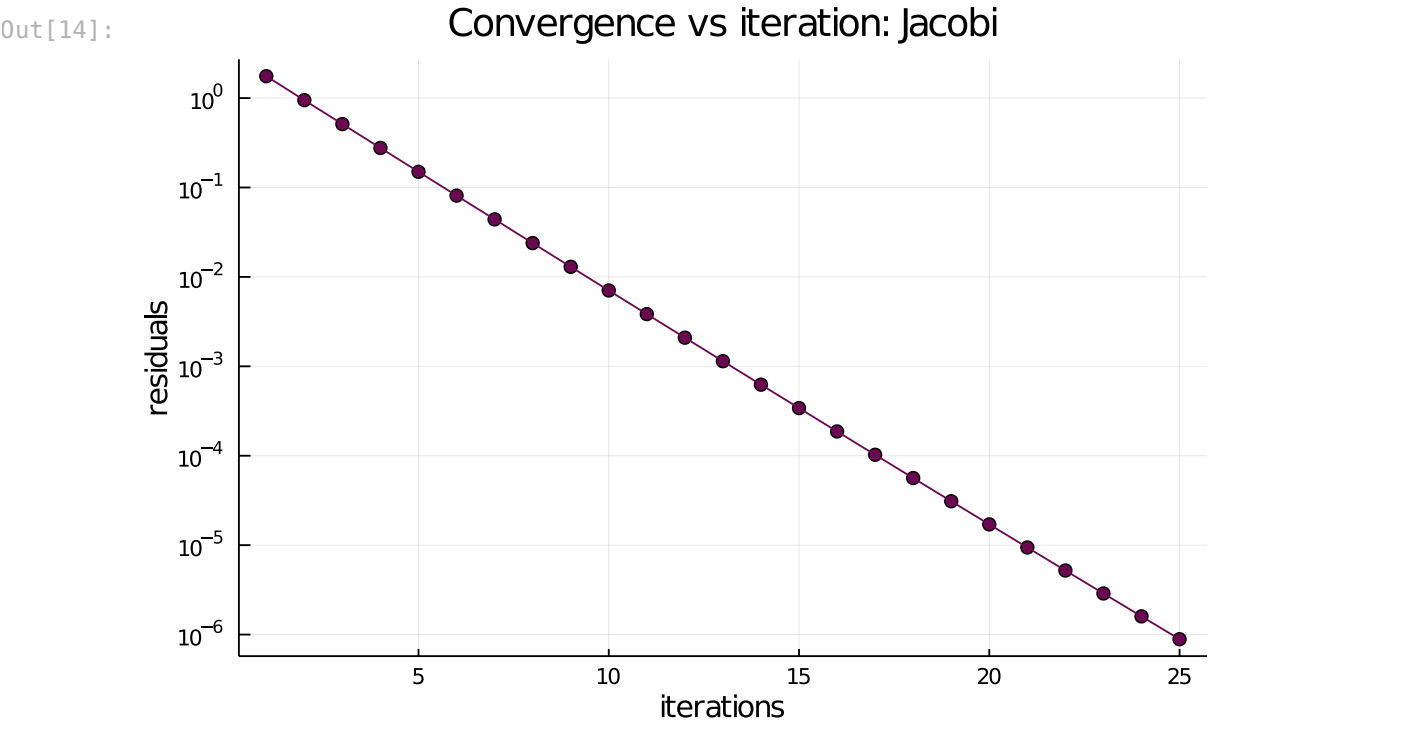
Solución

```
In [13]: SolJac
```

```
Out[13]: 6-element Array{Float64,1}:
 0.9999999976171963
 0.9999997813867877
 0.9999997976579562
 0.9999997976579562
 0.9999997813867877
 0.9999999976171963
```

Precisión vs Iteraciones

```
In [14]: scatter(histJac, markersize=4, c="#6b0851", leg=false)
plot!(histJac, color="#6b0851", leg=false )
plot!(xaxis="iterations" , yaxis = ("residuals", :log))
plot!(title="Convergence vs iteration: Jacobi")
```



**** Algoritmo de Sobre-Relajación ****

```
In [15]: #Peso
w = 1.1;
SolSRS,histSRS = SRSJul(A,b,x0,w,e,itermax);
```

Solución

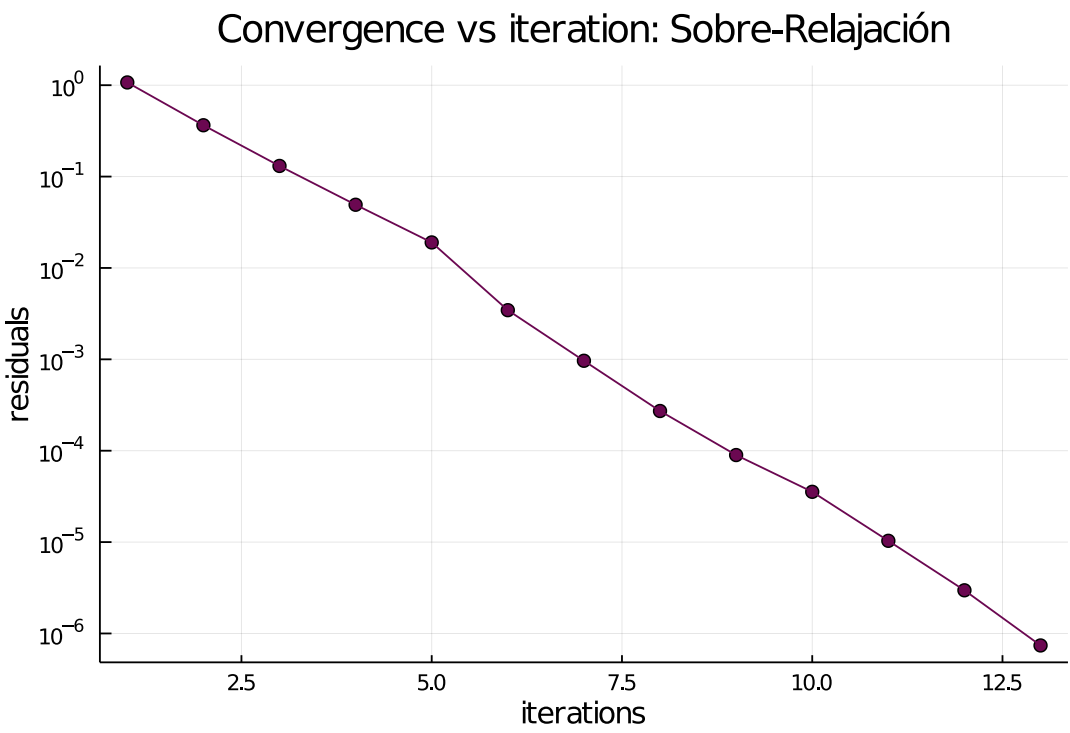
```
In [16]: SolSRS
```

```
Out[16]: 6-element Array{Float64,1}:
 1.0000001279675337
 0.9999999438723751
 0.9999997391036273
 0.999999769408286
 0.9999998817019154
 0.99999996097816
```

Precisión vs Iteraciones

```
In [17]: scatter(histSRS, markersize=4, c="#6b0851", leg=false)
plot!(histSRS, color="#6b0851", leg=false )
plot!(xaxis="iterations" , yaxis = ("residuals", :log))
plot!(title="Convergence vs iteration: Sobre-Relajación")
```

Out[17]:



** Algoritmo de Gauss - Seidel **

In [18]:

```
SolGS,histGS = GSJul(A,b,x0,e,itermax);
```

Solución

In [19]:

```
SolGS
```

Out[19]:

```
6-element Array{Float64,1}:
 1.0000002137455963
 1.0000002688269807
 1.0000002052803891
 1.000000079328917
 0.9999999631217477
 0.9999999520829831
```

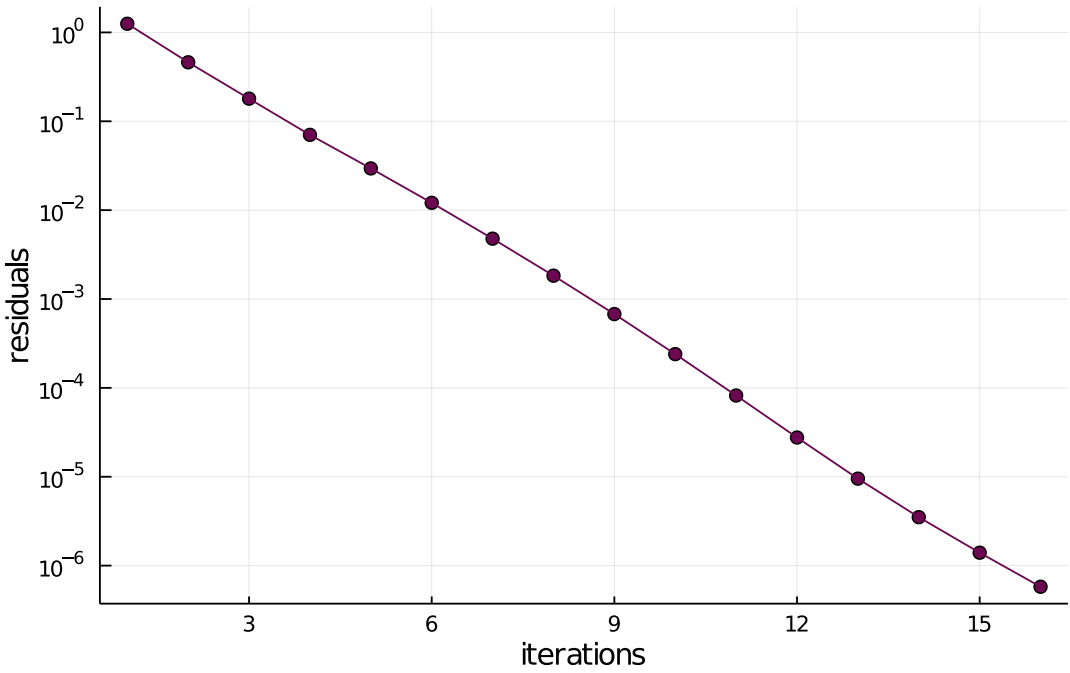
Precisión vs Iteraciones

In [20]:

```
scatter(histGS, markersize=4, c="#6b0851", leg=false)
plot!(histGS, color="#6b0851", leg=false)
plot!(xaxis="iterations", yaxis = ("residuals", :log))
plot!(title="Convergence vs iteration: Gauss - Seidel")
```

Out[20]:

Convergence vs iteration: Gauss - Seidel



** Algoritmo del Gradiente Conjugado **

In [21]:

```
SolGC,histGC = GCJul(A,b,x0,e);
```

Solución por el método de Gradiente Conjugado

In [22]:

```
SolGC
```

Out[22]:

```
6-element Array{Float64,1}:
 1.0
 1.0
 0.9999999999999998
 0.9999999999999998
 1.0
 0.9999999999999999
```

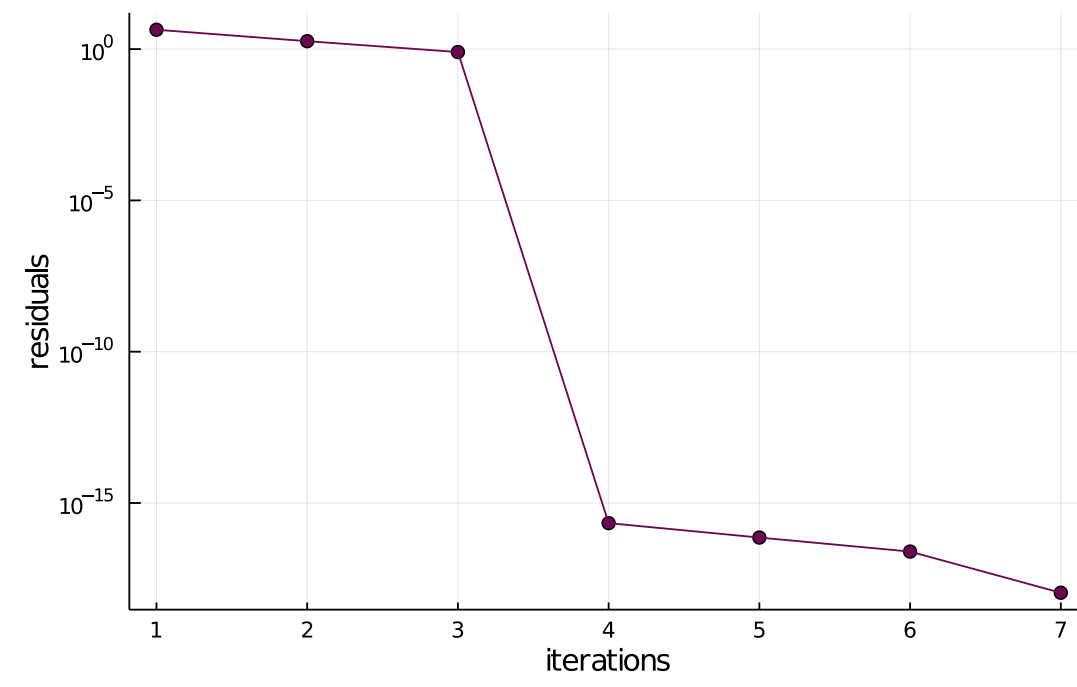
Precisión vs Iteraciones

In [23]:

```
scatter(histGC, markersize=4, c="#6b0851", leg=false)
plot!(histGC, color="#6b0851", leg=false)
plot!(xaxis="iterations", yaxis = ("residuals", :log))
plot!(title="Convergence vs iteration: Gradiente Conjugado")
```

Out[23]:

Convergence vs iteration: Gradiente Conjugado



Anexo B: Algoritmos para resolver sistemas de ecuaciones lineales implementados en Python

Paquetes

```
In [1]: import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
```

Métodos

Implementación del método de Jacobi.

```
In [2]: def JacPy(A,b,x0,e,itermax):

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it = 1

    #Matriz diagonal
    D = np.diag(np.diag(A))

    #Inversa de la matriz diagonal
    Dinv = np.linalg.inv(D)

    #Matriz triangular superior
    U = np.triu(A, k=1)

    #Matriz triangular inferior
    L = np.tril(A, k=-1)

    #Iterando la solucion
    x = Dinv.dot(b - (L+U).dot(x0))

    #Calculando el residuo
    r = A.dot(x)- b

    #Normas de los residuos
    normresJAC = [np.linalg.norm(r,1)]

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresJAC[it-1] > e) and (it <= itermax)):

        #Iterando la solucion
        x = Dinv.dot(b - (L+U).dot(x))

        #Calculando la diferencia
        r = A.dot(x)- b

        #Normas de los residuos
        normresJAC = np.concatenate((normresJAC,
                                     np.linalg.norm(r,1)),
                                     axis = None)

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1
```

```
return x, normresJAC
```

Implementación de método de Sobre Relajación Sucesiva.

```
In [3]: def SRSPy(A,b,x0,w,e,itermax):

    #A:= Matriz
    #b:= vector
    #w:= ponderador
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración máxima
    #x0:= inicialización

    #Iteración
    it = 1

    #Matriz diagonal
    D = np.diag(np.diag(A))

    #Matriz triangular superior
    U = np.triu(A, k=1)

    #Matriz triangular inferior
    L = np.tril(A, k=-1)

    #alfa es una matriz auxiliar
    alfa = np.linalg.inv(w*L+D)

    #gama es un vector auxiliar
    gama = w*np.linalg.inv(D+w*L).dot(b)

    #Iterando la solucion
    x = alfa.dot((1-w)*D.dot(x0)-w*U.dot(x0)) + gama

    #Calculando el residuo
    r = A.dot(x)-b

    #Normas de los residuos
    normresSCS = [np.linalg.norm(r,1)]

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresSCS[it-1] > e) and (it <= itermax)):

        #Multiplicando
        x = alfa.dot((1-w)*D.dot(x)-w*U.dot(x)) + gama

        #Calculando la diferencia
        r = A.dot(x)-b

        #Normas de los residuos
        normresSCS = np.concatenate((normresSCS,
                                     np.linalg.norm(r,1)),
                                     axis = None)

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1

    return x, normresSCS
```

Implementación de método de Gauss - Seidel.

```
In [4]: def GSPy(A,b,x0,e,itermax):

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
```

```

#e:= presicion
#itermax:= iteración maxima

#Iteración
it = 1

#Matriz triangular inferior
U = np.triu(A, k=1)

#Matriz triangular superior
L = np.tril(A)

#Iterando la solución
x = np.linalg.inv(L).dot(b-U.dot(x0));

#Calculando el residuo
r = b-A.dot(x)

#Respaldando la norma
normresGS = [np.linalg.norm(r,1)]

#Repetir hasta el maximo numero de
#iteraciones o alcanzar la precision
while ((normresGS[it-1] > e) and (it <= itermax)):

    #Iterando la solucion
    x = np.linalg.inv(L).dot(b-U.dot(x));

    #Calculando el residuo
    r = b-A.dot(x)

    #Normas de los residuos
    normresGS = np.concatenate((normresGS,
                                np.linalg.norm(r,1)),
                                axis = None);

    #Aumentando la iteracion
    it = it + 1

return x, normresGS

```

Implementación de método de gradiente conjugado.

```

In [5]: def GCPy(A,b,x0,e):

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion

    #Iteración
    it = 1

    #numeq := numero de ecuaciones
    numeq = A.shape[1]

    #Iterando la solucion
    x = x0;

    #Calculando el residuo
    r = b - A.dot(x)

    #Vectores auxiliares
    d = r;

    #Vector para guardar las convergencias
    normresGC = [np.linalg.norm(r,1)]

    #Por cada ecuacion, hacer lo siguiente:
    for k in range(numeq):

```

```

#Si la norma del vector es mayor a
#la presicion entonces
if normresGC[it-1] > e:

    #a:= constante auxiliar
    a = np.transpose(r).dot(r)[0][0]/np.transpose(d).dot(A.dot(d))[0][0]

    #Iterando la solucion
    x = x + a*d

    #s:= vector auxiliar
    s = r - a*A.dot(d)

    #beta:= constante auxiliar
    beta = np.transpose(s).dot(s)[0][0]/np.transpose(r).dot(r)[0][0]

    #d:= vector auxiliar
    d = s + beta*d

    #actualizando los residuos
    r = s

    #Normas de los residuos
    normresGC = np.concatenate((normresGC,
                                np.linalg.norm(r,1)),
                                axis = None);

    it = it + 1

else:

    return x, normresGC

return x, normresGC

```

Ejemplo:

Matriz de coeficientes (A)

```

In [6]: A = np.array([[ 3.0, -1.0,  0.0,  0.0,  0.0,  0.5],
                    [-1.0,  3.0, -1.0,  0.0,  0.5,  0.0],
                    [ 0.0, -1.0,  3.0, -1.0,  0.0,  0.0],
                    [ 0.0,  0.0, -1.0,  3.0, -1.0,  0.0],
                    [ 0.0,  0.5,  0.0, -1.0,  3.0, -1.0],
                    [ 0.5,  0.0,  0.0,  0.0, -1.0,  3.0]])

A

```

```

Out[6]: array([[ 3. , -1. ,  0. ,  0. ,  0. ,  0.5],
               [-1. ,  3. , -1. ,  0. ,  0.5,  0. ],
               [ 0. , -1. ,  3. , -1. ,  0. ,  0. ],
               [ 0. ,  0. , -1. ,  3. , -1. ,  0. ],
               [ 0. ,  0.5,  0. , -1. ,  3. , -1. ],
               [ 0.5,  0. ,  0. ,  0. , -1. ,  3. ]])

```

Vector de constantes (b)

```

In [7]: b = np.array([[2.5], [1.5], [1], [1], [1.5], [2.5]])

b
Out[7]: array([[2.5],
               [1.5],
               [1. ],
               [1. ],
               [1.5],
               [2.5]])

```

Inicialización de la solución (x_0)

```
In [8]: x0 = np.zeros((A.shape[1], 1))
x0
```

```
Out[8]: array([[0.],
              [0.],
              [0.],
              [0.],
              [0.],
              [0.]])
```

Error máximo (e)

```
In [9]: e = 0.000001
```

Número máximo de iteraciones (itermax)

```
In [10]: itermax = 100
```

Solución

```
In [11]: np.linalg.solve(A, b)
```

```
Out[11]: array([[1.],
                [1.],
                [1.],
                [1.],
                [1.],
                [1.]])
```

**** Algoritmo de Jacobi ****

```
In [12]: SolJac,histJac = JacPy(A,b,x0,e,itermax)
```

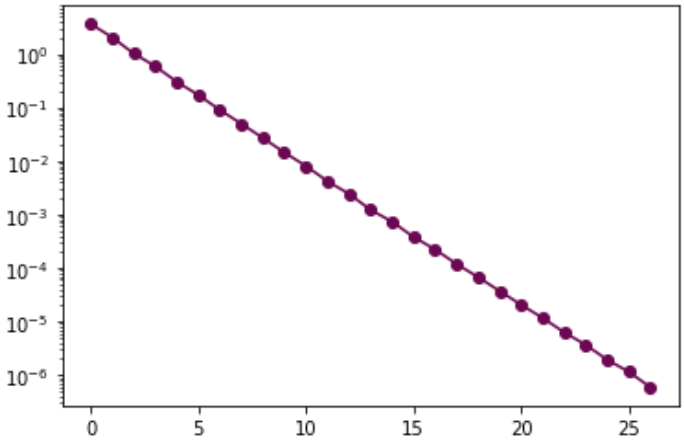
Solución

```
In [13]: SolJac
```

```
Out[13]: array([[1.          ],
                [0.99999993],
                [0.99999994],
                [0.99999994],
                [0.99999993],
                [1.          ]])
```

Precisión vs Iteraciones

```
In [14]: plt.plot(histJac, color="#6b0851", marker='o')
plt.yscale('log')
plt.show()
```



**** Algoritmo de Sobre-Relajación ****

```
In [15]: #Peso
w = 1.1;
SolSRS,histSRS = SRSPy(A,b,x0,w,e,itermax);
```

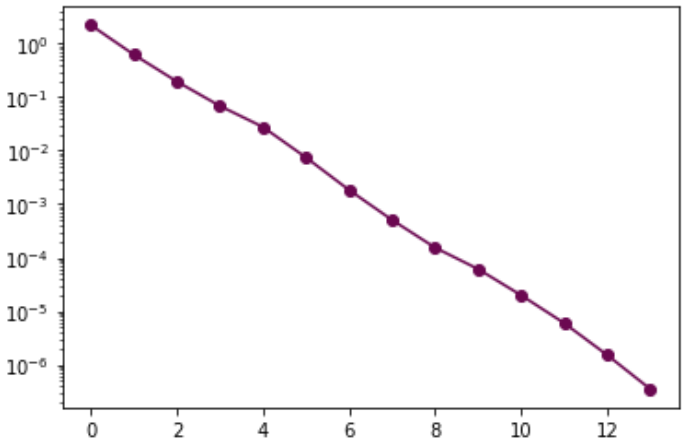
Solución

```
In [16]: SolSRS
```

```
Out[16]: array([[0.99999997],
                [0.99999992],
                [0.99999991],
                [0.99999995],
                [0.99999999],
                [1.00000001]])
```

Precisión vs Iteraciones

```
In [17]: plt.plot(histSRS, color="#6b0851", marker='o')
plt.yscale('log')
plt.show()
```



**** Algoritmo de Gauss - Seidel ****

```
In [18]: SolGS,histGS = GSPy(A,b,x0,e,itermax)
```

Solución

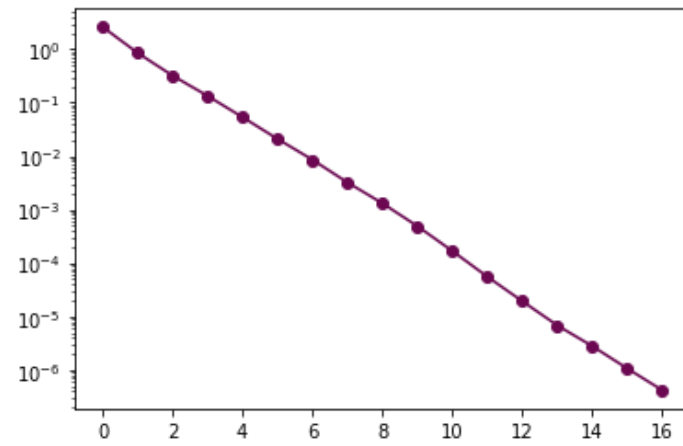
```
In [19]: SolGS
```

```
Out[19]: array([[1.0000001 ],
```

```
[1.00000011],  
[1.00000006],  
[1.00000001],  
[0.99999997],  
[0.99999997]])
```

Precisión vs Iteraciones

```
In [20]: plt.plot(histGS, color="#6b0851", marker='o')  
plt.yscale('log')  
plt.show()
```



**** Algoritmo del Gradiente Conjugado ****

```
In [21]: SolGC,histGC = GCPy(A,b,x0,e)
```

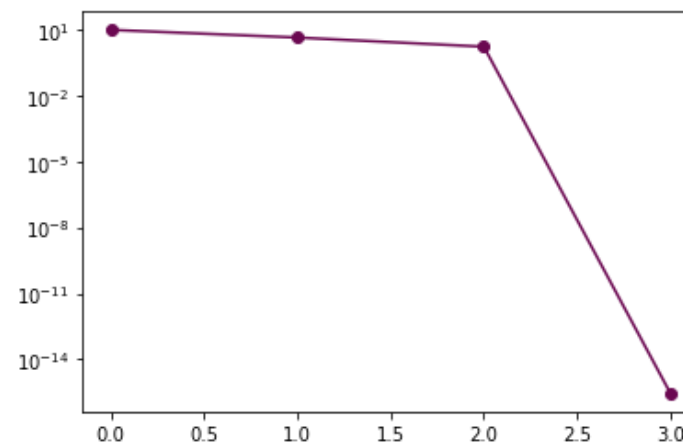
Solución

```
In [22]: SolGC
```

```
Out[22]: array([[1.],  
[1.],  
[1.],  
[1.],  
[1.],  
[1.]])
```

Precisión vs Iteraciones

```
In [23]: plt.plot(histGC, color="#6b0851", marker='o')  
plt.yscale('log')  
plt.show()
```



Anexo C: Construcción de sistemas de ecuaciones lineales implementados en Julia

Paquetes

```
In [1]: using LinearAlgebra
```

Métodos

Implementación del método de Jacobi.

```
In [2]: function SistEQ(tam::Int64, x::Array{Float64,1})

    #tam:= tamaño del sistema de EQ
    #x:= solución del sistema

    #Matriz de coeficientes (A)
    A::Array{Float64,2} = diagm(1 => -ones(tam-1),
                                0 => 3*ones(tam),
                                -1 => -ones(tam-1))

    for i in 1:tam
        if A[i,tam-i+1] == 0.0
            A[i,tam-i+1] = 0.5
        end
    end

    #Vector de constantes (b)
    b::Array{Float64,1} = A*x

    return A,b
end;
```

Ejemplo:

Tamaño de la entrada (tam)

```
In [3]: tam = 5;
```

Matriz de coeficientes (A)

```
In [4]: A,b = SistEQ(tam,ones(tam))
A
```

```
Out[4]: 5×5 Array{Float64,2}:
 3.0 -1.0  0.0  0.0  0.5
-1.0  3.0 -1.0  0.5  0.0
 0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0
 0.0  0.5 -1.0  3.0 -1.0
 0.5  0.0  0.0 -1.0  3.0
```

Vector de constantes (b)

```
In [5]: b
```

```
Out[5]: 5-element Array{Float64,1}:
 2.5
 1.5
 1.0
 1.5
 2.5
```

Tamaño de la entrada (tam)

```
In [6]: tam = 6;
```

Matriz de coeficientes (A)

```
In [7]: A,b = SistEQ(tam,ones(tam))
A
```

```
Out[7]: 6×6 Array{Float64,2}:
 3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0  0.5
-1.0  3.0 -1.0  0.0  0.5  0.0
 0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0  0.0
 0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0
 0.0  0.5  0.0 -1.0  3.0 -1.0
 0.5  0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0
```

Vector de constantes (b)

```
In [8]: b
```

```
Out[8]: 6-element Array{Float64,1}:
 2.5
 1.5
 1.0
 1.0
 1.5
 2.5
```

Tamaño de la entrada (tam)

```
In [9]: tam = 10;
```

Matriz de coeficientes (A)

```
In [10]: A,b = SistEQ(tam,ones(tam))
A
```

```
Out[10]: 10×10 Array{Float64,2}:
 3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.5
-1.0  3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.5  0.0
 0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0  0.5  0.0  0.0
 0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0  0.5  0.0  0.0  0.0
 0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0  0.0
 0.0  0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0  0.0  0.0
 0.0  0.0  0.5  0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0  0.0
 0.0  0.5  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0 -1.0
 0.5  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0  0.0 -1.0  3.0
```

Vector de constantes (b)

```
In [11]: b
```

```
Out[11]: 10-element Array{Float64,1}:
 2.5
 1.5
 1.5
 1.5
 1.0
 1.0
 1.5
 1.5
 1.5
 2.5
```

Anexo D: Implementación

Paquetes

Paquetes de Julia

PyCall nos permite llamar a Python desde Julia

```
In [1]: #using Pkg
        #Pkg.add(PackageSpec(name="PyCall", rev="master"))
        #Pkg.build("PyCall")
        #Pkg.add("CSV")
        #Pkg.add("Tables")
```

```
In [3]: using PyCall
```

```
In [4]: using CSV, LinearAlgebra, Tables
```

Paquetes de Python

```
In [5]: py"""
import numpy as np
"""
```

Métodos

A continuación se agregaran las funciones de Python y Julia, llamados desde Julia.

```
In [6]: function JacJul(
        A::Array{Float64,2},
        b::Array{Float64,1},
        x0::Array{Float64,1},
        e::Float64,
        itermax::Int64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it::Int64 = 1

    #Matriz diagonal
    D::Array{Float64,2} = Diagonal(A)

    #Inversa de la matriz diagonal
    Dinv::Array{Float64,2} = inv(D)

    #Matriz triangular inferior
    L ::Array{Float64,2}= tril(A,-1)

    #Matriz triangular superior
    U::Array{Float64,2} = triu(A,1)

    #Iterando la solucion
    x::Array{Float64,1} = Dinv*(b- (L+U)*x0)

    #Calculando el residuo
    r::Array{Float64,1} = A*x-b

    #Normas de los residuos
    normresJAC::Array{Float64,1} = [norm(r)];

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresJAC[it] > e) && (it <= itermax))

        #Iterando la solucion
        x = Dinv*(b- (L+U)*x)

        #Calculando el residuo
```

```
        r = A*x-b

        #Normas de los residuos
        normresJAC = [normresJAC;norm(r)];

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1

    end

    return x, normresJAC

end;
```

```
In [7]: py"""
def JacPy(A,b,x0,e,itermax):

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it = 1

    #Matriz diagonal
    D = np.diag(np.diag(A))

    #Inversa de la matriz diagonal
    Dinv = np.linalg.inv(D)

    #Matriz triangular superior
    U = np.triu(A, k=1)

    #Matriz triangular inferior
    L = np.tril(A, k=-1)

    #Iterando la solucion
    x = Dinv.dot(b - (L+U).dot(x0))

    #Calculando el residuo
    r = A.dot(x)- b

    #Normas de los residuos
    normresJAC = [np.linalg.norm(r,1)]

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresJAC[it-1] > e) and (it <= itermax)):

        #Iterando la solucion
        x = Dinv.dot(b - (L+U).dot(x))

        #Calculando la diferencia
        r = A.dot(x)- b

        #Normas de los residuos
        normresJAC = np.concatenate((normresJAC,
                                     np.linalg.norm(r,1)),
                                     axis = None)

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1

    return x, normresJAC
"""
```

```
In [8]: function SRSJul(
        A::Array{Float64,2},
        b::Array{Float64,1},
        x0::Array{Float64,1},
        w::Float64,
        e::Float64,
        itermax::Int64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #w:= ponderador
    #e:= presicion
```

```
#itermax:= iteración maxima

#Iteración
it::Int64 = 1

#Matriz diagonal
D::Array{Float64,2} = Diagonal(A)

#Matriz triangular superior
U::Array{Float64,2} = triu(A, 1)

#Matriz triangular inferior
L::Array{Float64,2} = tril(A, -1)

#alfa es una matriz auxiliar
alfa::Array{Float64,2} = inv(w*L+D)

#gama es un vector auxiliar
gama::Array{Float64,1} = w*inv(D+w*L)*b

#Iterando la solucion
x::Array{Float64,1} = alfa*((1-w)*D*x0-w*U*x0) + gama

#Calculando el residuo
r::Array{Float64,1} = A*x-b

#Normas de los residuos
normresSCS::Array{Float64,1} = [norm(r)];

#Repetir hasta el maximo numero de
#iteraciones o alcanzar la precision
while ((normresSCS[it] > e) && (it <= itermax))

    #Multiplicando
    x = alfa*((1-w)*D*x-w*U*x) + gama

    #Calculando la diferencia
    r = A*x-b

    #Normas de los residuos
    normresSCS = [normresSCS; norm(r)];

    #Aumentando la iteracion
    it = it + 1
end

return x, normresSCS

end;
```

In [9]:

```
py"""
def SRSPy(A,b,x0,w,e,itermax):

    #A:= Matriz
    #b:= vector
    #w:= ponderador
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración máxima
    #x0:= inicialización

    #Iteración
    it = 1

    #Matriz diagonal
    D = np.diag(np.diag(A))

    #Matriz triangular superior
    U = np.triu(A, k=1)

    #Matriz triangular inferior
    L = np.tril(A, k=-1)

    #alfa es una matriz auxiliar
    alfa = np.linalg.inv(w*L+D)

    #gama es un vector auxiliar
    gama = w*np.linalg.inv(D+w*L).dot(b)

    #Iterando la solucion
    x = alfa.dot((1-w)*D.dot(x0)-w*U.dot(x0)) + gama

    #Calculando el residuo
    r = A.dot(x)-b
```

```
#Normas de los residuos
normresSCS = [np.linalg.norm(r,1)]

#Repetir hasta el maximo numero de
#iteraciones o alcanzar la precision
while ((normresSCS[it-1] > e) and (it <= itermax)):

    #Multiplicando
    x = alfa.dot((1-w)*D.dot(x)-w*U.dot(x)) + gama

    #Calculando la diferencia
    r = A.dot(x)-b

    #Normas de los residuos
    normresSCS = np.concatenate((normresSCS,
                                   np.linalg.norm(r,1)),
                                   axis = None)

    #Aumentando la iteracion
    it = it + 1

    return x, normresSCS
"""
```

In [10]:

```
function GSJl(
    A::Array{Float64,2},
    b::Array{Float64,1},
    x0::Array{Float64,1},
    e::Float64,
    itermax::Int64)

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion
    #itermax:= iteración maxima

    #Iteración
    it::Int64 = 1

    #Matriz triangular inferior
    L::Array{Float64,2} = tril(A)

    #Matriz triangular superior
    U::Array{Float64,2} = triu(A,1)

    #Iterando la solucion
    x::Array{Float64,1} = inv(L)*(b-U*x0);

    #Calculando el residuo
    r::Array{Float64,1} = b-A*x

    #Normas de los residuos
    normresGAUSS::Array{Float64,1} = [norm(r)];

    #Repetir hasta el maximo numero de
    #iteraciones o alcanzar la precision
    while ((normresGAUSS[it] > e) && (it <= itermax))

        #Iterando la solucion
        x = inv(L)*(b-U*x);

        #Calculando el residuo
        r = b - A*x

        #Normas de los residuos
        normresGAUSS = [normresGAUSS;norm(r)];

        #Aumentando la iteracion
        it = it + 1

    end

    return x, normresGAUSS
end;
```

In [11]:

```
py"""
def GSPy(A,b,x0,e,itermax):
```

```

#A:= Matriz de coeficientes
#b:= vector de constantes
#x0:= inicialización
#e:= presicion
#itermax:= iteración maxima

#Iteración
it = 1

#Matriz triangular inferior
U = np.triu(A, k=1)

#Matriz triangular superior
L = np.tril(A)

#Iterando la solución
x = np.linalg.inv(L).dot(b-U.dot(x0));

#Calculando el residuo
r = b-A.dot(x)

#Respaldando la norma
normresGS = [np.linalg.norm(r,1)]

#Repetir hasta el maximo numero de
#iteraciones o alcanzar la precision
while ((normresGS[it-1] > e) and (it <= itermax)):

    #Iterando la solucion
    x = np.linalg.inv(L).dot(b-U.dot(x));

    #Calculando el residuo
    r = b-A.dot(x)

    #Normas de los residuos
    normresGS = np.concatenate((normresGS,
                                np.linalg.norm(r,1)),
                                axis = None);

    #Aumentando la iteracion
    it = it + 1

return x, normresGS
"""

```

In [12]:

```

function GCJul(
    A::Array{Float64,2},
    b::Array{Float64,1},
    x0::Array{Float64,1},
    e::Float64)

#A:= Matriz de coeficientes
#b:= vector de constantes
#x0:= inicialización
#e:= presicion

#Iteración
it::Int64 = 1

#numeq := numero de ecuaciones
numeq::Int64 = size(A,1)

#Iterando la solucion
x::Array{Float64,1} = x0;

#Calculando el residuo
r::Array{Float64,1} = b - A*x

#Vectores auxiliares
d::Array{Float64,1} = r;
s::Array{Float64,1} = r;

#Normas de los residuos
normresGC::Array{Float64,1} = [norm(r)];

#Constantes auxiliares
a::Float64 = 0.0
beta::Float64 = 0.0

#Por cada ecuacion, hacer lo siguiente:
for k in 1:numeq

    #Si la norma del vector es mayor a

```

```

#la presicion entonces
if normresGC[it] > e

    #a:= constante auxiliar
    a = r'r/(d'*A*d)

    #Iterando la solucion
    x = x + a*d

    #s:= vector auxiliar
    s = r - a*A*d

    #beta:= constante auxiliar
    beta = s's/r'r

    #d:= vector auxiliar
    d = s + beta*d

    #actualizando los residuos
    r = s

    #Normas de los residuos
    normresGC = [normresGC; norm(r)];

else
    return x, normresGC
end

end

return x, normresGC
end;

```

In [13]:

```

py"""
def GCPy(A,b,x0,e):

    #A:= Matriz de coeficientes
    #b:= vector de constantes
    #x0:= inicialización
    #e:= presicion

    #Iteración
    it = 1

    #numeq := numero de ecuaciones
    numeq = A.shape[1]

    #Iterando la solucion
    x = x0;

    #Calculando el residuo
    r = b - A.dot(x)

    #Vectores auxiliares
    d = r;

    #Vector para guardar las convergencias
    normresGC = [np.linalg.norm(r,1)]

    #Por cada ecuacion, hacer lo siguiente:
    for k in range(numeq):

        #Si la norma del vector es mayor a
        #la presicion entonces
        if normresGC[it-1] > e:

            #a:= constante auxiliar
            a = np.transpose(r).dot(r)/np.transpose(d).dot(A.dot(d))

            #Iterando la solucion
            x = x + a*d

            #s:= vector auxiliar
            s = r - a*A.dot(d)

            #beta:= constante auxiliar
            beta = np.transpose(s).dot(s)/np.transpose(r).dot(r)

            #d:= vector auxiliar
            d = s + beta*d

            #actualizando los residuos
            r = s

```



```
        #Normas de los residuos
        normresGC = np.concatenate((normresGC,
                                     np.linalg.norm(r,1)),
                                    axis = None);

        it = it + 1

    else:

        return  x, normresGC

    return x, normresGC
"""
```

```
In [14]: function SistEQ(tam::Int64, x::Array{Float64,1})

    #tam:= tamaño del sistema de EQ
    #x:= solución del sistema

    #Matriz de coeficientes (A)
    A::Array{Float64,2} = diagm(1 => -ones(tam-1),
                                0 => 3*ones(tam),
                                -1 => -ones(tam-1))

    for i in 1:tam
        if A[i,tam-i+1] == 0.0
            A[i,tam-i+1] = 0.5
        end
    end

    #Vector de constantes (b)
    b::Array{Float64,1} = A*x

    return A,b
end;
```

Evaluando los algoritmos e implementaciones

Precisión fija (e)

```
In [15]: e = 0.000001;
```

Número máximo de iteraciones (itermax)

```
In [16]: itermax = 100;
```

Número de simulaciones

```
In [17]: NSim = 100;
```

Ejemplo

Se ejecutaron algunos ejemplos para que Julia constriya sus archivos temporales.

Primero se construyen los parámetros de los algoritmos:

```
In [18]: tam = 10;
A,b = SistEQ(tam,ones(tam));
x0 = zeros(tam);
w = 1.1;
```

Ejecutando los ejemplos:

```
In [19]: @time sol,hist = JacJul(A,b,x0,e,itermax);

0.078937 seconds (151.76 k allocations: 7.691 MiB)
```

```
In [20]: @time sol,hist = py"JacPy"(A,b,x0,e,itermax);

0.914357 seconds (2.15 M allocations: 109.166 MiB, 2.72% gc time)
```

```
In [21]: @time sol,hist = SRSJul(A,b,x0,w,e,itermax);

0.000092 seconds (414 allocations: 66.359 KiB)
```

```
In [22]: @time sol,hist = py"SRSPy"(A,b,x0,w,e,itermax);

0.023760 seconds (29.40 k allocations: 1.519 MiB)
```

```
In [23]: @time sol,hist = GSJul(A,b,x0,e,itermax);

0.000094 seconds (401 allocations: 45.031 KiB)
```

```
In [24]: @time sol,hist = py"GSPy"(A,b,x0,e,itermax);

0.000998 seconds (99 allocations: 4.672 KiB)
```

```
In [25]: @time sol,hist = GCJul(A,b,x0,e);

0.000058 seconds (254 allocations: 27.703 KiB)
```

```
In [26]: @time sol,hist = py"GCPy"(A,b,x0,e);

0.025329 seconds (29.36 k allocations: 1.518 MiB)
```

Simulando

Creando una tabla para respaldar los datos

Id:= Id de la simulación.

Nombre:= Nombre del algoritmo y simulación.

Ejecucion:= Julia ó Python.

N:= Tamaño de la entrada 20,40,50,80 ó 100.

Tiempo:= Tiempo de ejecución.

Numlte:= Número de iteraciones.

w:= Peso del método de sobre relajación.

```
In [27]: Datos = Array{Any}(undef,5*18*NSim, 7);
```

Simulando

```
In [28]: #Id del ejercicio.
id = 1

#n corre sobre el tamaño de la entrada
for n in [20,40,50,80,100]

    #Incializando la solución
    x0 = zeros(n)

    #Solución real
    x = ones(n)

    #Construyendo el sistema de ecuaciones
    A,b = SistEQ(n,x);

    #s cuenta el numero de simulaciones
    for s in 1:NSim

        #Ejecutando JacJul
        x0 = zeros(n)
        tiempo = @elapsed sol,hist = JacJul(A,b,x0,e,itermax);
        Datos[id,:] = [id, "JacJul", "Julia", n, tiempo, size(hist,1),0.0]
        id = id + 1

        #Ejecutando JacPy
        tiempo = @elapsed sol,hist = py"JacPy"(A,b,x0,e,itermax);
        Datos[id,:] = [id, "JacPy", "Python", n, tiempo, size(hist,1),0.0]
        id = id + 1

    end
end
```

```

for w in [1.0,1.2,1.4,1.6,1.8,2.0]

    #Ejecutando SRSJul
    tiempo = @elapsed sol,hist = SRSJul(A,b,x0,w,e,itermax);
    Datos[id,:] = [id, "SRSJul", "Julia", n, tiempo, size(hist,1),w]
    id = id + 1

    #Ejecutando SRSPy
    tiempo = @elapsed sol,hist = py"SRSPy"(A,b,x0,w,e,itermax);
    Datos[id,:] = [id, "SRSPy", "Python", n, tiempo, size(hist,1),w]
    id = id + 1

end

#Ejecutando GSJul
tiempo = @elapsed sol,hist = GSJul(A,b,x0,e,itermax);
Datos[id,:] = [id, "GSJul", "Julia", n, tiempo, size(hist,1),0.0]
id = id + 1

#Ejecutando GSPy
tiempo = @elapsed sol,hist = py"GSPy"(A,b,x0,e,itermax);
Datos[id,:] = [id, "GSPy", "Python", n, tiempo, size(hist,1),0.0]
id = id + 1

#Ejecutando GCJul
tiempo = @elapsed sol,hist = GCJul(A,b,x0,e);
Datos[id,:] = [id, "GCJul", "Julia", n, tiempo, size(hist,1),0.0]
id = id + 1

#Ejecutando GCPy
tiempo = @elapsed sol,hist = py"GCPy"(A,b,x0,e);
Datos[id,:] = [id, "GCPy", "Python", n, tiempo, size(hist,1),0.0]
id = id + 1

#Imprimiendo progreso
println("Tamaño N = ",n," Núm de Sim s = ",s)

end

end

```

Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 1
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 2
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 3
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 4
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 5
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 6
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 7
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 8
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 9
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 10
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 11
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 12
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 13
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 14
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 15
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 16
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 17
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 18
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 19
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 20
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 21
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 22
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 23
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 24
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 25
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 26
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 27
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 28
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 29
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 30
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 31
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 32
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 33
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 34
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 35
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 36
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 37
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 38
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 39
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 40
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 41
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 42
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 43

Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 44
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 45
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 46
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 47
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 48
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 49
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 50
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 51
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 52
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 53
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 54
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 55
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 56
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 57
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 58
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 59
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 60
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 61
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 62
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 63
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 64
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 65
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 66
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 67
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 68
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 69
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 70
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 71
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 72
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 73
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 74
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 75
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 76
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 77
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 78
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 79
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 80
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 81
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 82
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 83
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 84
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 85
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 86
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 87
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 88
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 89
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 90
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 91
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 92
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 93
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 94
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 95
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 96
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 97
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 98
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 99
Tamaño N = 20 Núm de Sim s = 100
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 1
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 2
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 3
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 4
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 5
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 6
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 7
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 8
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 9
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 10
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 11
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 12
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 13
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 14
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 15
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 16
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 17
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 18
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 19
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 20
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 21
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 22
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 23
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 24
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 25
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 26
Tamaño N = 40 Núm de Sim s = 27

[illegible][illegible]

[illegible][illegible]

Tamano N = 100 Núm de Sim s = 64
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 65
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 66
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 67
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 68
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 69
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 70
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 71
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 72
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 73
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 74
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 75
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 76
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 77
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 78
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 79
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 80
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 81
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 82
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 83
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 84
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 85
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 86
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 87
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 88
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 89
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 90
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 91
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 92
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 93
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 94
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 95
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 96
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 97
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 98
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 99
Tamano N = 100 Núm de Sim s = 100

Exportando los datos

In [29]:

CSV.write("DatosProy2.csv",Tables.table(Datos),writeheader = false)

[Warning: `writeheader=false` is deprecated in favor of `header=false`
 caller = ip:0x0
] @ Core :-1

Out[29]:

"DatosProy2.csv"

Tabulado

Nombre	N	w	Freq	media
GCJul	20	0	300	9,226060333333333e-05
GCJul	40	0	300	0,000431778556666667
GCJul	50	0	300	0,000808637813333333
GCJul	80	0	300	0,00234513241
GCJul	100	0	300	0,01749389442
GCPy	20	0	300	0,00053680772
GCPy	40	0	300	0,00128655791
GCPy	50	0	300	0,00137983773333333
GCPy	80	0	300	0,00203670412
GCPy	100	0	300	0,00128548714
GSJul	20	0	300	0,000260962096666667
GSJul	40	0	300	0,00601398226666667
GSJul	50	0	300	0,00750617396333333
GSJul	80	0	300	0,0148410223633333
GSJul	100	0	300	0,01960627934
GSPy	20	0	300	0,00186896014333333
GSPy	40	0	300	0,00729056066666667
GSPy	50	0	300	0,00961538102333333
GSPy	80	0	300	0,0262778092633333
GSPy	100	0	300	0,0388188607966667
JacJul	20	0	300	0,000281577266666667
JacJul	40	0	300	0,00456452801
JacJul	50	0	300	0,00535245062666667
JacJul	80	0	300	0,00689606937666667
JacJul	100	0	300	0,01446811983
JacPy	20	0	300	0,00167588550333333
JacPy	40	0	300	0,00640967394333333
JacPy	50	0	300	0,00445353861333333
JacPy	80	0	300	0,00753485980333333
JacPy	100	0	300	0,00704131403666667
SRSJul	20	1	300	0,00020518001
SRSJul	40	1	300	0,00383789634333333
SRSJul	50	1	300	0,00437237013333333
SRSJul	80	1	300	0,00743250781666667
SRSJul	100	1	300	0,0153907449033333
SRSJul	20	1.2	300	0,00016993276
SRSJul	40	1.2	300	0,00256953991
SRSJul	50	1.2	300	0,00278189531333333
SRSJul	80	1.2	300	0,00611042574666667
SRSJul	100	1.2	300	0,0115132217766667
SRSJul	20	1.4	300	0,000183953226666667
SRSJul	40	1.4	300	0,00197200166
SRSJul	50	1.4	300	0,00213549355
SRSJul	80	1.4	300	0,00501545947
SRSJul	100	1.4	300	0,00995183219
SRSJul	20	1.6	300	0,000283491763333333
SRSJul	40	1.6	300	0,00211698022666667
SRSJul	50	1.6	300	0,00277673954

Tabulado

SRSJul	80	1.6	300 0,00597113000666667
SRSJul	100	1.6	300 0,01644522381
SRSJul	20	1.8	300 0,00059829406
SRSJul	40	1.8	300 0,00350849693
SRSJul	50	1.8	300 0,00376747304333333
SRSJul	80	1.8	300 0,00952306247
SRSJul	100	1.8	300 0,0285359874133333
SRSJul	20	2	300 0,000619826326666667
SRSJul	40	2	300 0,00418149639333333
SRSJul	50	2	300 0,00480777538
SRSJul	80	2	300 0,00991465015
SRSJul	100	2	300 0,0301907120833333
SRSPy	20	1	300 0,00119027406
SRSPy	40	1	300 0,00280286734333333
SRSPy	50	1	300 0,00341490623
SRSPy	80	1	300 0,0058141328
SRSPy	100	1	300 0,00553670714333333
SRSPy	20	1.2	300 0,000873064306666667
SRSPy	40	1.2	300 0,00217876849
SRSPy	50	1.2	300 0,00223823256666667
SRSPy	80	1.2	300 0,00377460367666667
SRSPy	100	1.2	300 0,00406908695333333
SRSPy	20	1.4	300 0,000967647826666667
SRSPy	40	1.4	300 0,00208828312
SRSPy	50	1.4	300 0,00222538768666667
SRSPy	80	1.4	300 0,00365580196666667
SRSPy	100	1.4	300 0,00431145816
SRSPy	20	1.6	300 0,00144421756333333
SRSPy	40	1.6	300 0,00276943333
SRSPy	50	1.6	300 0,00315693455
SRSPy	80	1.6	300 0,00522035894666667
SRSPy	100	1.6	300 0,00511308587666667
SRSPy	20	1.8	300 0,00267412998
SRSPy	40	1.8	300 0,00534601931666667
SRSPy	50	1.8	300 0,00566975328
SRSPy	80	1.8	300 0,0107731143566667
SRSPy	100	1.8	300 0,00821597288666667
SRSPy	20	2	300 0,00264281893
SRSPy	40	2	300 0,00529279843
SRSPy	50	2	300 0,00621833765333333
SRSPy	80	2	300 0,01148236515
SRSPy	100	2	300 0,00858874309666667