## Algoritmos y arquitecturas de alto rendimiento | 29451 | Semestre 2022-2

## Primera evaluación

A continuación se presentan tres problemas de programación. Deberán entregar el archivo de código fuente mediante correo electrónico. El código fuente en C/C++ debe estar comentado, explicando el funcionamiento del programa.

**1.** La formula de Leibniz para calcular  $\pi$ :

$$\sum_{i=0}^{\infty} \frac{(-1)^i}{(2i+1)} = \frac{\pi}{4}$$

Con esta formula, que es una serie infinita, se puede hallar el valor de  $\pi$ . El verdadero potencial de ella está en poder lograr una aproximación bastante buena del valor de  $\pi$  usando solo operaciones matemáticas básicas y repeticiones. Para realizar esta aproximación se substituye el valor de infinito en la sumatoria por un valor n. Construir un programa que lea n y después genere los términos desde i=0 hasta i < n, después se suman los elementos y este resultado se multiplica por 4 para hallar el valor aproximado de  $\pi$ . Imprimir el resultado. (nota: se notará si quedó bien al ver el valor de  $\pi$  entregado, que debe acercarse más al valor de  $\pi$  entre más términos se usen)

- **2.** Construir un programa que lea un número entero positivo n y después genere n valores de manera aleatoria (entre 0 y 10) y los guarde en un vector. El programa deberá hallar la media de los elementos, y después buscar entre ellos aquellos que sean mayores que la media. El resultado que entregara el programa es la media de los números y una lista de elementos que cumplan con la condición de ser mayores que la media. (nota: se deberá usar un segundo vector para la lista de elementos mayores que la media)
- **3.** Una aplicación sencilla de la multiplicación de matrices es el uso de transformaciones lineales, por ejemplo la rotación.

$$A = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$$

Construir un programa que lea 4 parejas x, y (que representan los cuatros vertices de un cuadrilatero), así como un valor para  $\theta$ , y calcule los valores resultantes (x', y') de aplicar la transformación a los puntos dados.

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$