

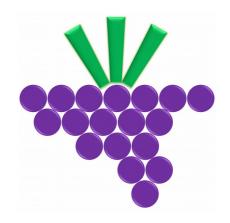
Introducción a Octave



para ciencias aplicadas e ingeniería



Unidad 2-A



Daniel Millán, Nicolas Muzi, Eduardo Rodríguez San Rafael, Argentina, Abril-Mayo de 2020











Unidad 2-A



A. Operaciones con vectores/ matrices

- 1. Vectores/matrices como arreglos de números.
- 2. Operaciones con vectores/matrices.
- 3. Tipos de matrices predefinidos.
- 4. Operador (:). Matriz vacía []. Borrado filas/columnas.
- 5. Operadores relacionales. Operadores lógicos.

B. Trazado de gráficos

- 6. Función *plot()*.
 - Estilos de línea y marcadores.
 - Añadir curvas a un gráfico ya existente.
 - Control de los ejes: axis().
- 7. Control de ventanas gráficas: *figure*().
- 8. Otras funciones gráficas 2D.
- 9. Resumen funciones para gráficas 3D.





 Los vectores se pueden definir directamente introduciendo los elementos que lo componen, separados por comas o espacios, por ejemplo:

```
>> u=[1,2,3] % vector fila
```

- Observamos que **u** es un vector fila.
- En el caso de desear un vector columna utilizamos;
 >> v=[1;2;3] % vector columna
- Para transformar un vector fila en columna se debe transponer dicho vector mediante la orden (comilla).

Ejemplo: ¿Matemáticamente es posible calcular la suma de **u** y **v**? ¿Qué sucede cuando realizo esta suma en Octave?

Octave genera por defecto vectores fila:

```
>> w(1)=1; w(2)=4; w(3)=9; 
>> w
```





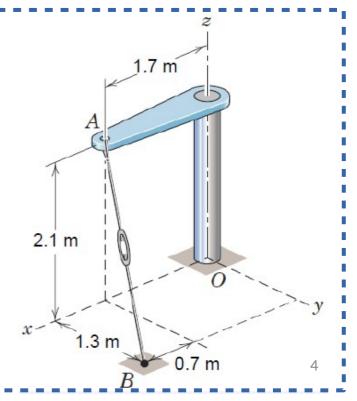
Producto escalar, vectorial y tensorial

```
>> u=[1,2,3]; v=[1,1,1];
>> dot(u,v) %producto escalar o punto (u.v)
>> cross(u,v) %producto vectorial o cruz (uxv)
>> u'*v %producto tensorial o abierto (u∞v)
```

Ejemplo: El tensor de la figura, se ajusta hasta que la tensión del cable *AB* es de 2.5kN.

Determinar, con Octave, el momento M=r x T respecto al punto O de la tensión del cable, que actúa en el punto A, y la magnitud de ese momento [¿Unidades?].

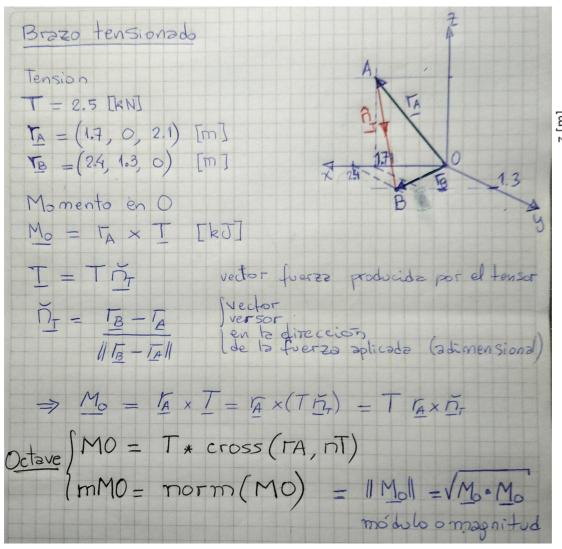


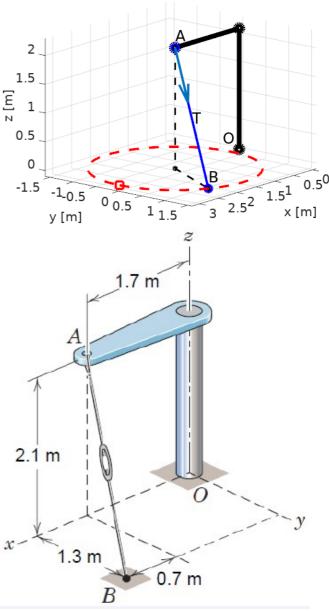
















Las matrices se crean introduciendo sus elementos de la

Las matrices se crean introduciendo sus elementos de la siguiente manera
$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & -3 \\ 2 & 1 & 5 \\ -2 & 5 & 3 \end{bmatrix}$$

 Adicionalmente es posible crear matrices mediante vectores filas/columnas

```
>> f1=[1 4 -3]; f2=[2 1 5]; f3=[2 5 -3];
>> Af=[f1;f2;f3]
```



Ejemplo: Calcular

- la transpuesta de A := A^T,
- comprobar la inversa: A-1 = inv(A).



2. Operaciones con vectores/matrices

- Operadores aritméticos:
 - + adición o suma
 - sustracción o resta
 - * multiplicación
 - ' traspuesta
 - ^ potenciación
 - \ división-izquierda
 - / división-derecha

Ejemplo: comprobar las operadores anteriores empleando las

matrices

$$m{A} = egin{bmatrix} 1 & 1 \ 0 & 1 \end{bmatrix}, \qquad m{A}^{-1} = egin{bmatrix} 1 & -1 \ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$m{B} = egin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}, \qquad m{B}^{-1} = egin{bmatrix} 1 & 0 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$$





2. Operaciones con vectores/matrices

Resolución de sistemas lineales

$$Ax = b$$

donde **A** es una matriz invertible de NxN (filas x columnas), **x** y **b** son vectores columna de Nx1 no nulos.

 La resolución de este sistema de ecuaciones se puede realizar de 2 formas diferentes

$$\mathbf{x} = \text{inv}(\mathbf{A})^* \mathbf{b}$$

$$x = A b$$

Ejemplo: Dada la matriz **A=[1 4 -3; 2 1 5; 3.1 5.1 3.1]** y el vector **b=[1;2;3]**, obtenga el vector solución **x** mediante **2** *formas* **diferentes** y compruebe los resultados obtenidos mediante el cálculo de la norma del vector resto.



$$resto = \|\boldsymbol{A} \ \boldsymbol{x}_{sol} - \boldsymbol{b}\|$$



2. Operaciones con vectores/matrices

Operadores aritméticos elemento a elemento (*, ^, \ y /).
 Para ello basta precederlos por un punto (.)

```
Ejemplo: funcionamiento de los operadores aritméticos
>> [1 2 3 4].^2
>> [1 2 3 4].*[1 -1 1 -1]

>> [1 -1;1 -1].^3
>> [1 2;3 4]*[1 -1;1 -1]
>> [1 2;3 4].*[1 -1;1 -1]

>> [1 2;3 4].\[1 -1;1 -1]
```





3. Tipos de matrices predefinidos

- eye(4) forma la matriz unidad de tamaño (4×4)
- zeros(3,5) forma una matriz de ceros de tamaño (3×5)
- zeros(4) ídem de tamaño (4×4)
- ones(2,3) forma una matriz de unos de tamaño (2×3)
- linspace(0,1,7) genera un vector con 7 valores igualmente espaciados entre 0 y 1
- rand(3) crea una matriz de números aleatorios entre 0 y 1, con distribución uniforme, de tamaño (3×3)
- randn(4) matriz de números aleatorios de 4×4, con distribución normal, de valor medio 0 y varianza 1.
- magic(4) crea una matriz (4×4) con los números 1, 2, ... 4*4, tal que todas las filas y columnas suman lo mismo.
- hilb(5) matriz de Hilbert de 5×5. El elemento (i,j) está dado por (1/(i+j-1)). Esta matriz produce grandes errores numéricos al resolver sistemas lineales A x = b.





3. Tipos de matrices predefinidos

- Formación de un matriz a partir de Otras ya definidas
 - recibiendo alguna de sus propiedades (por ejemplo el tamaño),
 - por composición de varias submatrices más pequeñas,
 - modificándola de alguna forma.

Ejemplo: Dada la matriz **A=floor(5*rand(3))** y el vector **x=[1;2;3]** comprobar las siguientes sentencias

- [m,n]=size(A) devuelve el número de filas y de columnas de la matriz A.
 n=length(x) calcula el número de elementos de un vector x.
- zeros(size(A)) forma una matriz de ceros del mismo tamaño que A ones(size(A)) ídem pero crea una matriz de unos
- **B=diag(x)** forma una matriz diagonal **B** cuyos elementos diagonales son los elementos del vector **x**.
- \succ x=diag(B) forma un vector x a partir de los elementos de la diagonal de B.
- diag(diag(A)) crea una matriz diagonal a partir de la diagonal de la matriz.
- >> B=diag(diag(A))
- >> C=[A, eye(3); zeros(3), B]





4. Operador (:). Matriz vacía []. Borrado filas/columnas.

 El operador ":" es muy importante y puede usarse de varias formas.

¡Probar y jugar, es la mejor forma de aprender!

Ejemplo:

```
Arreglo de números o vector
```

```
>> x=1:10
```

>> x=1:2:10

>> x=1:1.5:10

>> x=10:-1:1

```
>> x=[0.0:pi/50:2*pi]';
```

>> y=sin(x); z=cos(x);

>> [x y z]

```
Matrices
```

```
>> A=magic(5)
```

>> A(2,3)

>> A(5,1:4)

>> A(3,:)

>> A(end,:)

>> A(3:5,:)

>> A([1 2 5],:)

>> A(:) % vector columna

>> B=eye(size(A));

>> B([2 4 5],:)=A(1:3,:)





4. Operador (:). Matriz vacía []. Borrado filas/columnas.

- Una matriz definida sin ningún elemento entre los corchetes es una matriz que <u>existe</u>, pero que está <u>vacía</u>, o lo que es lo mismo que tiene dimensión cero.
- Las funciones exist() e isempty() permiten chequear si una variable existe y si está vacía.

```
Ejemplo: verificamos el funcionamiento de las órdenes anteriores
>> A=magic(3)
>> B=[]
>> exist("B"), exist("C")
>> isempty(A),isempty(B)
>> A(:,3)=[]
```

 En el último ejemplo se ha eliminado la 3ª columna de A asignándole la matriz vacía.





Operadores relacionales. Operadores lógicos.

- Operadores relacionales, se aplican a vectores y matrices:
 - < menor que
 - > mayor que
 - <= menor o igual que
 - >= mayor o igual que
 - == igual que
 - ~= distinto que (!= es equivalente)
- La comparación se realiza elemento a elemento, y el resultado es otra matriz de unos y ceros del mismo tamaño.

Ejemplo: comprabos el funcionamiento empleando

- >> A=[1 2;0 3]; B=[4 2;1 5];
- >> A==B
- >> A~=B





Operadores relacionales. Operadores lógicos.

- Operadores lógicos: 0=false 1=true
 - & and, función equivalente: and(A,B). Se evalúan siempre ambos operandos, y el resultado es true sólo si ambos son true.
 - **&&** and breve, si el primer operando es *false* ya no se evalúa el segundo, pues el resultado final será *false*.
 - or, función equivalente: or(A,B). Se evalúan ambos operandos, y el resultado es false sólo si ambos son false.
 - or breve, si el primer operando es true no se evalúa el segundo, pues el resultado final no puede ser más que true.
 - negación lógica, función equivalente: not(A)

xor(A,B) or exclusivo, devuelve 0 en el caso en que ambos sean 1 ó 0.

Ejemplo: comprabos el funcionamiento empleando

- >> A=[1 2;0 3]; B=[4 2;1 5];
- >> A&B
- >> A&&B



Introducción a Octave

para ciencias aplicadas e ingeniería



San Rafael, Argentina 2020







