Página Principal / Mis cursos / Carreras de Grado / Ingeniería en Informática / Período Lectivo 2024 / Cálculo Numérico 2024

/ EVALUACIONES / Evaluación continua 1

Comenzado el Thursday, 25 de April de 2024, 09:02

Estado Finalizado

Finalizado en Thursday, 25 de April de 2024, 09:47

Tiempo empleado 44 minutos 34 segundos

Calificación 6,50 de 10,00 (65%)

Pregunta **1**

Parcialmente correcta

Se puntúa 6,50 sobre 10,00

Considere el sistema Ax=b, cuya matriz A tiene las entradas

$$a_{ij} = \left\{ egin{array}{ll} 2, & ext{si } j=i, ext{para } i=1,2,\ldots,40 \ -1, & ext{si } j=i+1, ext{para } i=1,2,\ldots,39 \ -1, & ext{si } j=i-1, ext{para } i=2,3,\ldots,40 \ 0, & ext{en otro caso}. \end{array}
ight.$$

y las entradas del vector b se definen como $b_i=1.5i-6$ para $i=1,2,\ldots,40$.

(a) Resuelva el sistema con el método de eliminación de Gauss, y determine el valor de x_{20} .

$$x_{20} = \boxed{5145}$$

(b) Resuelva el sistema utilizando los métodos de Jacobi, Gauss-Seidel y SOR (con $\omega=1.85$) y diga cuántas iteraciones fueron necesarias en cada caso. Utilice como criterio de convergencia la norma infinito del error relativo entre dos iteraciones sucesivas, comenzando las iteraciones con el vector nulo y considerando un error de 10^{-5} . Si considera que algún método no converge, coloque resultado 0.

Jacobi: 1926 ☑ iteraciones.

Gauss-Seidel: 1083 ☑ iteraciones.

SOR: 95 ☑ iteraciones.

Comentario:

Los valores de iteraciones son muy próximos. Habría que revisar el criterio de parada.



Aquí debe adjuntar un archivo del script con el cual resolvió el ejercicio. El nombre del archivo debe tener la siguiente forma:

Apellido_ControlX.m

Recuerde que el ejercicio no tendrá validez si no sube el script, aún si los resultados reportados son correctos.

```
function[T] = jacobi_T(A)
D_s = diag(diag(A));
L_s = tril(A,-1);
U_s = triu(A,1);
T = -inv(D_s)^*(L_s+U_s);
endfunction
function [T] = gauss_seidel_T(A)
D_s = diag(diag(A));
L_s = tril(A,-1);
U_s = triu(A,1);
T = - inv(D_s+L_s)*U_s;
endfunction
function [T] = sor_T(A,w)
D_s = diag(diag(A));
L_s = tril(A, -1);
U_s = triu(A,1);
T = -inv(D_s+w^*L_s) * ((1-w)^*D_s-w^*U_s);
endfunction
```

■ Consultas del Tema 8

Grinovero CFI.m

Ir a...

Evaluación continua 2 ►