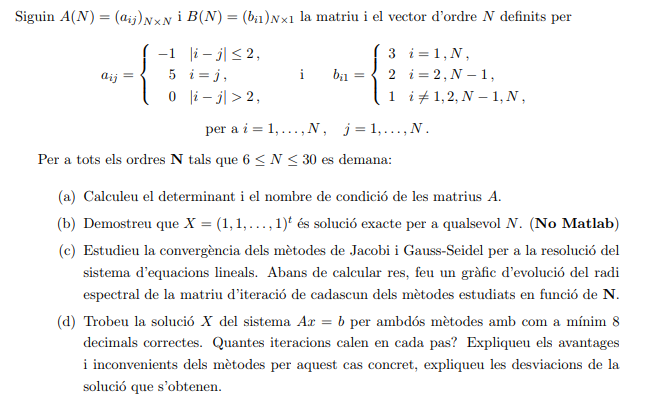
Pràctica 2 – Enunciat B  
Computació Numèrica

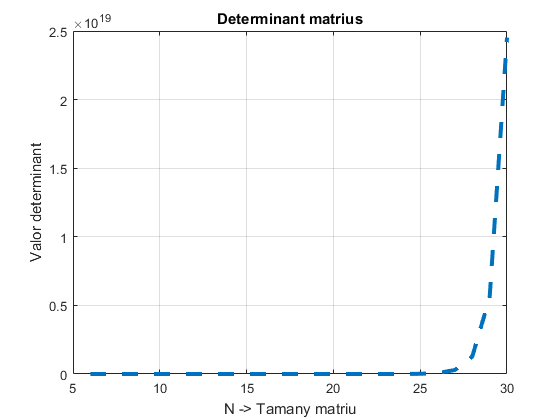
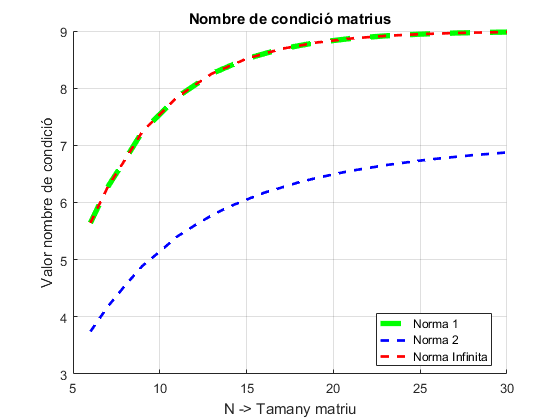
**David Moreno Borràs**

**2017-18 Q2**

1 | Àlgebra lineal numèrica: mètodes iteratius

1. Per començar s’inicialitzen la matriu A i el vector b amb la funció initMatriu.m (a l’annex) segons la definició de l’enunciat.

S’inicialitzen per valors entre 6 i 30 i el resultat dels seus determinants i nombres de condició és el de la següent taula i plots:

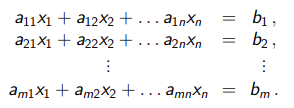


|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **N** | **Determinant** | **Nombre de condició** |
| 6 | 9313 | 5,641791045 |
| 7 | 40920 | 6,270967742 |
| 8 | 179712 | 6,75 |
| 9 | 789096 | 7,242921013 |
| 10 | 3464545 | 7,541899441 |
| 11 | 15210629 | 7,844459621 |
| 12 | 66779280 | 8,049087591 |
| 13 | 293179500 | 8,254736842 |
| 14 | 1287135720 | 8,385137386 |
| 15 | 5650860869 | 8,515809873 |
| 16 | 24808738945 | 8,601425277 |
| 17 | 1,08917E+11 | 8,687115371 |
| 18 | 4,78173E+11 | 8,742216687 |
| 19 | 2,0993E+12 | 8,797338121 |
| 20 | 9,21647E+12 | 8,833131975 |
| 21 | 4,04627E+13 | 8,868931299 |
| 22 | 1,77641E+14 | 8,89205072 |
| 23 | 7,79892E+14 | 8,915171619 |
| 24 | 3,42393E+15 | 8,930146927 |
| 25 | 1,50319E+16 | 8,945122636 |
| 26 | 6,59939E+16 | 8,95480666 |
| 27 | 2,8973E+17 | 8,964490793 |
| 28 | 1,27199E+18 | 8,970758467 |
| 29 | 5,58437E+18 | 8,97702617 |
| 30 | 2,45168E+19 | 8,981080759 |

Al plot dels nombres de condició també he afegit el càlcul d’aquest utilitzant la norma 1, la 2 i la infinita per veure si hi ha alguna diferència. Com es pot apreciar entre la 1 i la infinita no hi ha diferència però la 2 és més petita.

Per guardar les dades simplement dins un for de 6 a 30 s’anaven generant les matrius i els resultats dels càlculs s’anaven guardant per després poder fer el plot. El codi complet està a l’annex.

1. Si X = (1,1,....,1)t és solució exacte per qualsevol N, això vol dir que totes les línies satisfan:



En efecte, per la pròpia definició de la matriu la suma de totes les files satisfan l’anterior:

Les **files 1 i n** tenen b = 3 i la suma dels elements de la fila de la matriu A sempre dona 3 ja que sempre hi ha un 5 a cada fila (diagonal de la matriu A) i només 2 posicions que compleixen |i-j| <= 2, per tant hi haurà dos -1: 5 -1 -1 = 3

En el cas de les **files 2 i n-1** hi ha una posició més que compleix|i-j| <= 2 per tant la resta és 2, com al vector b.

Finalment per la resta de files tenim un 5 i quatre -1s sempre, independentment de la mida de la matriu, per tant dona 1 la suma de tots els ai\*xi.

1. Per estudiar la convergència hem de veure el radi espectral de la matriu B del sistema equivalent x = Bx + C. Els dos mètodes seran convergents si i només si el radi espectral és menor que 1.

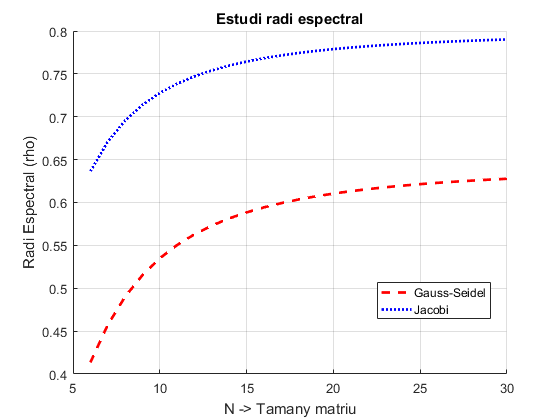
En els dos casos calculem les matrius auxiliars necessàries (diagonal, lower triangular i upper triangular) i fem un for de 6 a 30 on calculem rho de B:

aux = inv(D);

Bj = -aux \*(L+U);

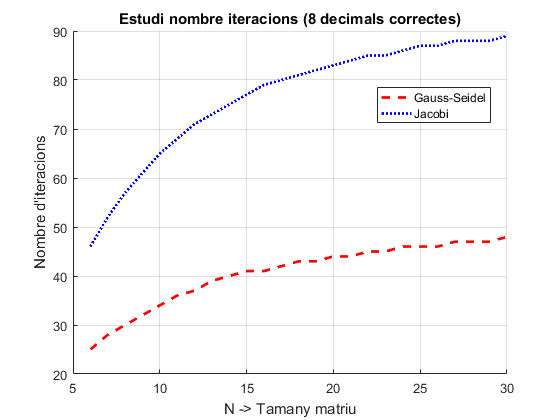
rhoJ = max(abs(eig(Bj)));

Si aquest rho és menor que 1, és convergent. Guardem els resultats a una matriu i obtenim els següents gràfics on podem veure que els dos mètodes convergeixen sempre per valors d’N entre 6 i 30.



1. Per trobar la solució amb 8 decimals correctes agafem un valor de tolerància tol = 0.000000005. Fem servir la funció “itera.m” (als annexes) a la que li passem tol, el nombre màxim d’iteracions, i les matrius necessàries.

Per cada valor d’N entre 6 i 30 es guarda a una taula el nombre d’iteracions que ha necessitat el mètode per obtenir un resultat amb 8 decimals correctes. Aquests són els resultats:



Com podem veure, el nombre d’iteracions necessàries als dos mètodes augmenta amb la mida de la matriu i el mètode de Jacobi necessita moltes més que el de Gauss-Seidel ja que aquest té una velocitat de convergència (*-log(rho)*) major, com hem vist a l’anterior apartat.

Al codi estan comentades les línies:

% filename = 'GaussSeidelIteracions.xlsx';

% xlswrite(filename,iteracionsGauss);

Perquè al principi la representació de les dades l’havia fet amb excel però al final ho fet tot amb Matlab per així poder tenir els dos mètodes a un mateix plot i poder apreciar millor les diferències.

**Annex**

Codis Matlab Exercici 1: Àlgebra lineal numèrica: mètodes iteratius

Estudi determinants i nombres de condició

%% Inicialització matrius

[A, b] = initMatriu(6);

detA = det(A);

taulaDet = (zeros(30-6,1));

taulaCond = (zeros(30-6,1));

taulaCond2 = (zeros(30-6,1));

taulaCondInf = (zeros(30-6,1));

i = 1;

taulaDet(i) = det(A);

taulaCond(i) = cond(A,1)

taulaCond2(i) = cond(A)

taulaCondInf(i) = cond(A,'inf')

i = i + 1;

for n=7:30

[A, b] = initMatriu(n);

taulaDet(i) = det(A);

taulaCond(i) = cond(A,1);

taulaCond2(i) = cond(A);

taulaCondInf(i) = cond(A,'inf');

i = i + 1;

end

%% Plot determinant

t = 6:30;

plot(t, taulaDet,'--','LineWidth',3), title('Determinant matrius')

ylabel('Valor determinant')

xlabel('N -> Tamany matriu')

grid('on')

%% Plot nombre condició

t = 6:30;

hold all,

plot(t, taulaCond,'--','Color','g','LineWidth',4,'DisplayName','Norma 1')

plot(t, taulaCond2,'--','Color','b','LineWidth',2,'DisplayName','Norma 2')

plot(t, taulaCondInf,'--','Color','r','LineWidth',2,'DisplayName','Norma Infinita')

title('Nombre de condició matrius')

ylabel('Valor nombre de condició')

xlabel('N -> Tamany matriu')

legend('show','location','best'),

grid('on')

Convergència

%% Estudi convergència Jacobi

totalConvJac = zeros(30-6,1);

i = 1;

for n=6:30

[A, b] = initMatriu(n);

D = diag(diag(A));

L = tril(A,-1);

U = triu(A,1);

aux = inv(D);

Bj = -aux \*(L+U);

rhoJ = max(abs(eig(Bj)));

totalConvJac(i) = rhoJ;

if(rhoJ < 1)

%fprintf('Mètode de Jacobi Convergent\n ')

else

fprintf('Mètode de Jacobi divergent\n ')

end

i = i + 1;

end

% filename = 'JacobiEstudiConvergencia.xlsx';

% xlswrite(filename,totalConv);

%% Estudi convergència Gauss-Seidel

totalConvGauss = zeros(30-6,1);

i = 1;

for n=6:30

[A, b] = initMatriu(n);

D = diag(diag(A));

L = tril(A,-1);

U = triu(A,1);

aux = inv(L+D);

Bs =- aux\*(U);

rhoS = max(abs(eig(Bs)));

totalConvGauss(i) = rhoS;

if(rhoS < 1)

%fprintf('Mètode de Gauss-Seidel Convergent\n ');

else

fprintf('Mètode de Gauss-Seidel divergent\n ');

end

i = i + 1;

end

% filename = 'GaussSeidelEstudiConvergencia.xlsx';

% xlswrite(filename,totalConv);

%% Plot comparació convergencies

t = 6:30;

hold all,

plot(t, totalConvGauss,'--','Color','r','LineWidth',2,'DisplayName','Gauss-Seidel')

plot(t, totalConvJac,':','Color','b','LineWidth',2,'DisplayName','Jacobi')

title('Estudi radi espectral')

ylabel('Radi Espectral (rho)')

xlabel('N -> Tamany matriu')

legend('show','location','best'),

grid('on')

Càlcul mètodes

%% Mètode de Jacobi

i = 1;

for n=6:30

[A, b] = initMatriu(n);

D = diag(diag(A));

L = tril(A,-1);

U = triu(A,1);

aux = inv(D);

Bj = -aux \*(L+U);

cj = aux \* b;

rhoJ = max(abs(eig(Bj)));

if(rhoJ < 1)

%fprintf('Mètode de Jacobi Convergent\n ');

kMax = 100; tol = 0.000000005;

[ xJ, residuJ, it ] = itera( A, b, Bj, cj, kMax, tol);

iteracionsJacobi(i) = it;

else

fprintf('Mètode de Jacobi divergent\n ');

end

i = i + 1;

end

%% Mètode de Gauss-Seidel

i = 1;

for n=6:30

[A, b] = initMatriu(n);

D = diag(diag(A));

L = tril(A,-1);

U = triu(A,1);

aux=inv(L+D);

Bs=-aux\*(U);

cs = aux\*b;

rhoS = max(abs(eig(Bs)));

if(rhoS < 1)

%fprintf('Mètode de Gauss-Seidel Convergent\n ');

kMax = 100; tol = 0.000000005;

[ xS, residuS, it ] = itera( A, b, Bs, cs, kMax, tol);

iteracionsGauss(i) = it;

else

fprintf('Mètode de Gauss-Seidel divergent\n ');

end

i = i + 1;

end

%% Plot comparació iteracions

t = 6:30;

hold all,

plot(t, iteracionsGauss,'--','Color','r','LineWidth',2,'DisplayName','Gauss-Seidel')

plot(t, iteracionsJacobi,':','Color','b','LineWidth',2,'DisplayName','Jacobi')

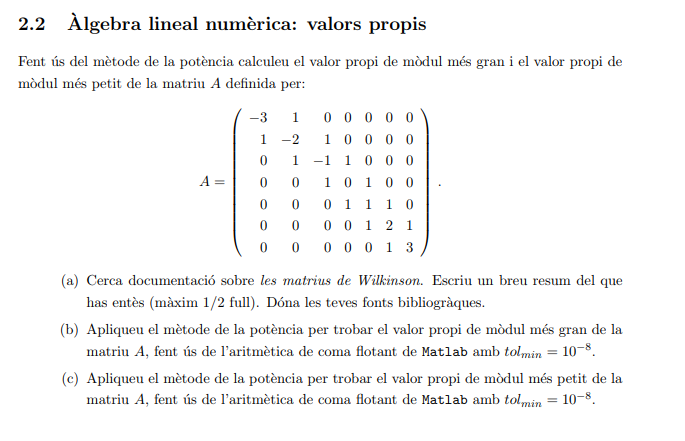
title('Estudi nombre iteracions (8 decimals correctes)')

ylabel('Nombre d''iteracions')

xlabel('N -> Tamany matriu')

legend('show','location','best'),

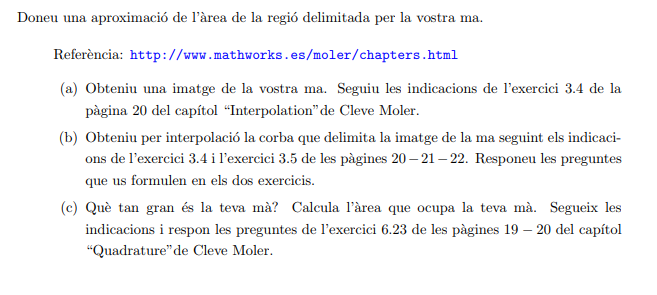
grid('on')

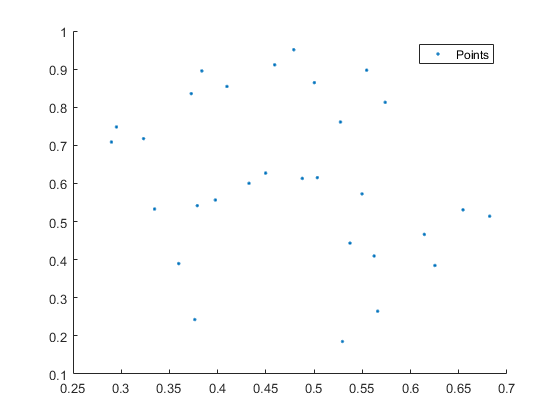
1. | Àlgebra lineal numèrica: valors propis
2. Les matrius de Wilkinson (anomenades així pel matemàtic angles James H. Wilkinson) són unes matrius simètriques, tridiagonals d’ordre N amb parells de valors propis casi iguals.
3. Per trobar el valor propi de mòdul més gran apliquem el mètode de la potència sobre la matriu A directament.

Per començar la generem amb una funció anomenada generate\_wilkinson\_matrices que es troba a l’annex que genera la matriu de Wilkinson segons una entrada n.

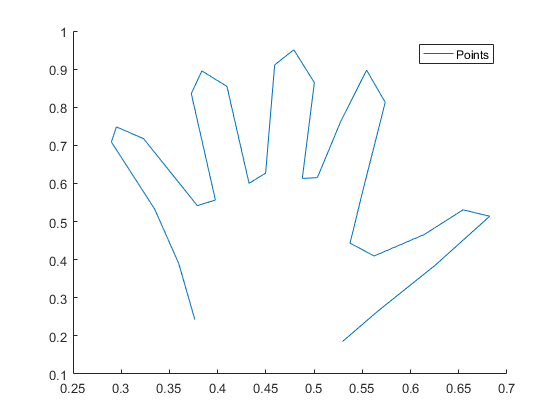
Pel mètode de la potència, comencem amb un vector arbitrari no nul, en aquest cas, per exemple: x0 = [1;1;1;-1;].

Procedim a aplicar l’algorisme amb una tolerància tol = 0.0000005.

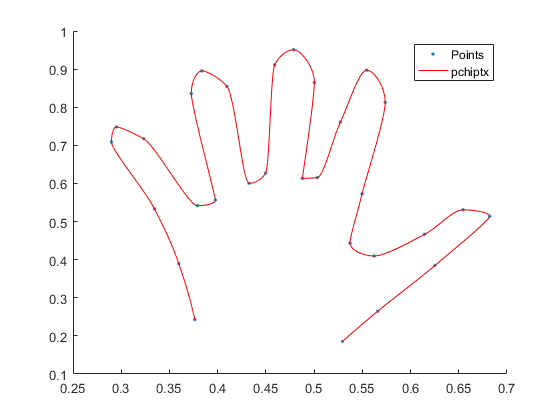
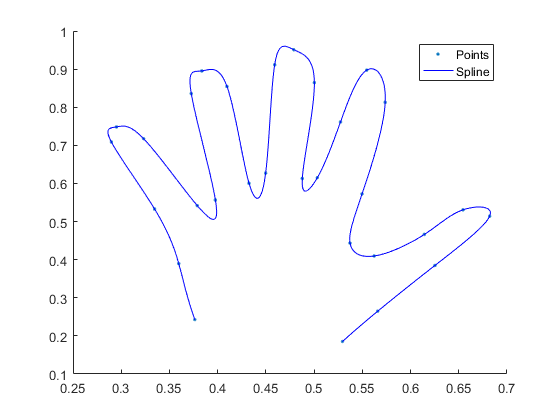
1. | Integració numèrica: Àrea dins una regió tancada
2. Seguim les instruccions de l’exercici per guardar les dades de la mà i guardem a un fitxer les variables amb save(‘hand.mat’) per no haver de registrar la mà cada vegada:



1. A aquesta imatge podem veure un plot dels valors x, y enregistrats:

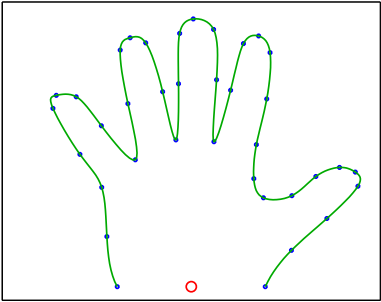


Es pot apreciar bastant la forma d’una mà una vegada pintem les línies entre els punts però s’ha d’interpolar per veure un millor dibuix.



**Interpolació amb Spline Interpolació amb polinomi cúbic**

Respecte la pregunta de Moler sobre amb quin mètode s’ha dibuixat la seva mà:



Veient els resultats de la meva mà, diria que ha estat amb Spline, que fa unes corbes molt més “suaus” i uns canvis menys bruscos que el polinomi cúbic

1. Per mesurar la mida de la mà, Moler proposa 3 mètodes diferents per calcular-la.

Primer de tot s’han de fer uns ajustaments. L’àrea ha de quedar tancada, així que bàsicament a la matriu amb les dades de la mà poso un últim punt idèntic al punt inicial.

I després si els punts s’han guardat en sentit “horari”, el resultat queda negatiu, així que a la solució de cada un dels mètodes li aplico abs() per obtenir l’àrea.

1. Àrea del polígon

Tenint un polígon amb n vèrtexs *(xi, yi)*, l’àrea del polígon és:

*(x1y2 − x2y1 + x2y3 − x3y2 + · · · + xny1 − x1yn)/2*

Això ho podem calcular a Matlab així:

total = 0;

for i = 1:length(x)-1

total = total + x(i)\*y(i+1);

total = total - x(i+1)\*y(i);

end

areaMaA = abs(total/2)

I dona com a resultat **0.1259**

1. Quadratura simple

A aquest mètode fem server *inpolygon*, que com el seu nom indica determina si un conjunt de punts es troba dins una regió poligonal de l’espai (en aquest cas una graella amb mida h. El resultat d’aquesta funció posa a 1 els punts que són dins la regió i a 0 els que no, per tant l’àrea ve donada per *nnz* de k, el número de punts que no són 0:

xmin = min(x(:));

ymin = min(y(:));

xmax = max(x(:));

ymax = max(y(:));

[u,v] = meshgrid(xmin:h:xmax,ymin:h:ymax);

k = inpolygon(u,v,x,y);

areaMaB(i) = abs(h^2\*nnz(k));

Amb un valor d’h = 0.005 obtenim com a resultat **0.1265.**

El resultat varia molt, però, segons aquesta h, per això al final de l’apartat es veu a un plot com canvia per valors entre 0 i 0.5, comparant-lo amb els altres mètodes.

1. Quadratura adaptativa (2D)

Per aquest últim mètode fem servir la funció inpolygon de nou però amb l’ajuda de la funció *chi,* que fa el mateix però considerant si els paràmetres d’entrada u i v són escalars o arrays:

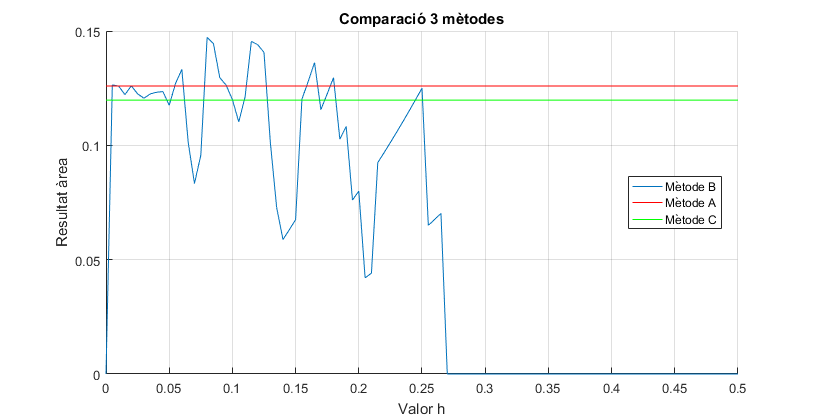
function k = chi(u,v,x,y)

if all(size(u) == 1), u = u(ones(size(v))); end

if all(size(v) == 1), v = v(ones(size(u))); end

k = inpolygon(u,v,x,y);

end

Aquí podem veure el resultat dels tres mètodes:

Com podem veure A i C donen resultats semblants, però el problema que té C és que és el més costós de tots tres. El B, tot i que alguns valors s’assemblen als resultats d’A i C, presenta moltes irregularitats i varia massa segons el paràmetre h.

**Annex**

Codis Matlab Exercici 3: Integració numèrica: Àrea dins una regió tancada

%% Read data

figure('position',get(0,'screensize'))

axes('position',[0 0 1 1])

[x,y] = ginput;

filename = 'handClosed.mat';

save(filename);

%%

clear, clc, load('handClosed.mat');

n = length(x);

s = (1:n)';

t = (1:.05:n)';

u1 = spline(s,x,t);

v1 = spline(s,y,t);

u2 = pchip(s,x,t);

v2 = pchip(s,y,t);

clf reset

hold all,

plot(x,y,'.','DisplayName', 'Points')

plot(u1,v1,'-','Color','g','DisplayName', 'Spline')

%plot(u2,v2,'-','Color','r','DisplayName', 'pchiptx')

legend('show')

%% Calcul area ma

%% Opció A -> àrea del poligon

total = 0;

for i = 1:length(x)-1

total = total + x(i)\*y(i+1);

total = total - x(i+1)\*y(i);

end

areaMaA = abs(total/2)

% en una linea: areaMaA = (x'\*y([2:n 1]) - x([2:n 1])'\*y)/2

%% Opció B -> Quadratura simple

i = 1;

%for h = 0:0.005:0.5

h = 0.005;

xmin = min(x(:));

ymin = min(y(:));

xmax = max(x(:));

ymax = max(y(:));

[u,v] = meshgrid(xmin:h:xmax,ymin:h:ymax);

k = inpolygon(u,v,x,y);

areaMaB(i) = abs(h^2\*nnz(k))

i = i + 1;

%end

%% Opció C -> Quadratura adaptativa (2D)

tol = 0.005;

areaMaC = abs(dblquad(@(u,v)chi(u,v,x,y),xmin,xmax,ymin,ymax,tol))

k = chi(u,v,x,y);

%% Comparació 3 mètodes

hold all

t = 0:0.005:0.5;

plot(t, areaMaB,'DisplayName','Mètode B')

xlabel('Valor h')

ylabel('Resultat àrea')

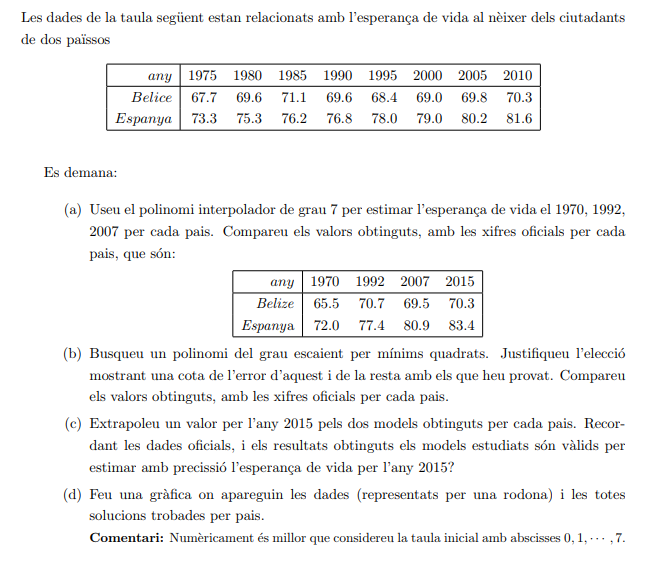
plot(t, areaMaA\*ones(size(t)), 'Color', 'r','DisplayName','Mètode A')

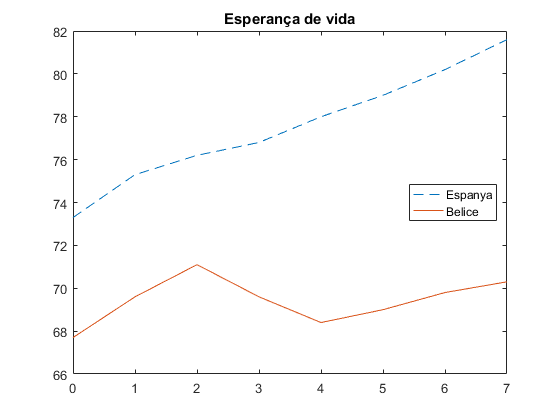
plot(t, areaMaC\*ones(size(t)), 'Color', 'g','DisplayName','Mètode C')

title('Comparació 3 mètodes')

legend('show','location','best'),

grid('on')

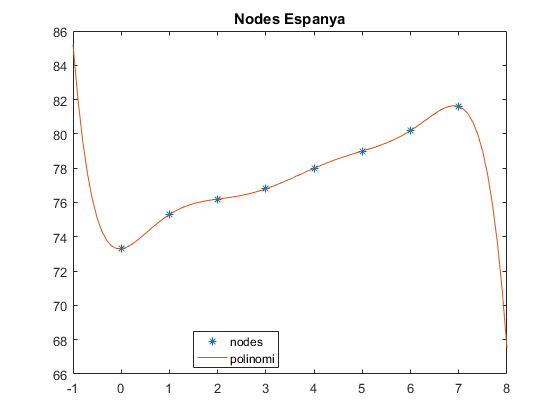
1. | Aproximació de dades
2. Per començar guardem les dades a Matlab. Aquí podem veure el plot de la progressió de l’esperança de vida dels dos països:

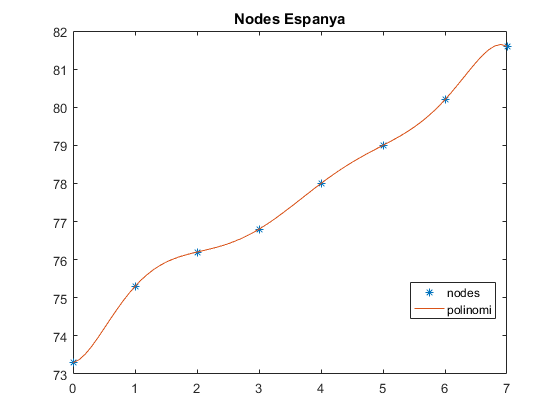


Com es comenta a l’enunciat, s’ha considerat en tot moment la taula d’abscisses 0:7 enlloc dels anys, ja que aquesta donava problemes.

Una vegada tenim les dades, procedim a buscar el polinomi interpolador.

Per obtenir el polinomi de grau 7 hem de cridar la funció polyfit. El resultat transposat són els coeficients. Els quals els fem servir per obtenir el polyval. El resultat, si fem un plot de 0 a 7, és la imatge de l’esquerra:



**Polinomi Interpolador Fenomen de Runge**

Com podem observar si fem el plot amb un interval més ampli, la interpolació resultat oscil·la molt als extrems de l’interval, així que podem observar el Fenomen de Runge.

Per obtenir els valors que demana l’enunciat: 1970, 1992 i 2007 hem de veure el valor que pren el polinomi en aquests punts, però com hem comentat abans la taula d’abscisses no són els anys, és 0:7.

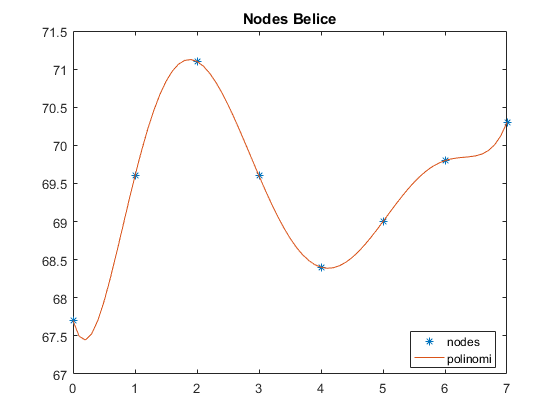
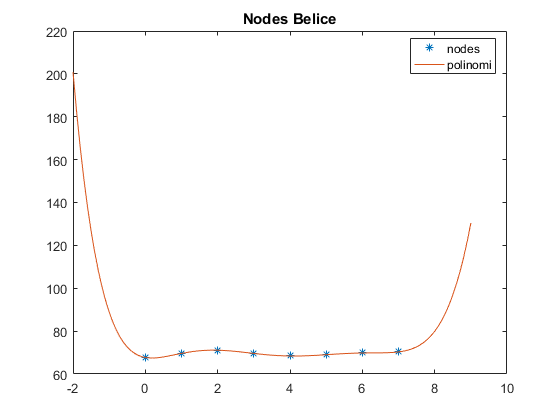
L’equivalència de “passos” és *1 pas = 5 anys*, per tant 1970 correspondria a -1, tenint en compte que l’inicial es 0. Com està “fora” hem d’ampliar el rang: t = -2:0.1:9 i tenint en compte que ara cada pas són 10 elements de la matriu i a Matlab es comença a indexar a 1, podem veure que v(21) = 73.3000, el primer valor, per tant, **v(11) = 85.200** equival a l’estimació per l’any 1970. De fet, per comprovar, podem fer “data cursor” al plot i veure que efectivament el valor corresponent a -1 és **85,2.**

Per l’any 2007 tenim que v(91) = 81.0, l’any 2010. I v(81) = 80.2, lany 2005, per tant, com entre 5 anys hi ha 10 indexs, cada any són 2 indexs. Per tant, si volem l’any 2007 hem de buscar v(81 + 2 + 2) = **v(85) = 80.9803**.

Finalment, per l’any 1992 hem d’observar quin index correspon a 1990 i sumar 4, com abans. Li correspon v(51), per tant l’estimació per 1992 és v(51 + 4) = **v(55) = 77.2448.**

Com podem observar, els valors de l’any 2007 i 1992, al estar dins l’interval, tenen una estimació força aproximada, concretament l’error absolut en el cas de l’any 2007 és **0.083** i l’any 1992 és **0.1552**.L’any 1970, al estar fora i degut al fenomen de Runge té un error absolut de **13.2000**.

Ara fem el mateix amb Belice:

****

**Polinomi Interpolador Fenomen de Runge**

De nou podem observar el fenomen de Runge quan estudiem el polinomi fora de l’interval.

Seguint els mateixos passos que amb Espanya, obtenim que l’any 1970 té una estimació de v(11) = 88.90, l’any 2007 v(85) = 69.8506 i l’any 1992 v(55) = 68.9179

Si calculem els valors absoluts obtenim:

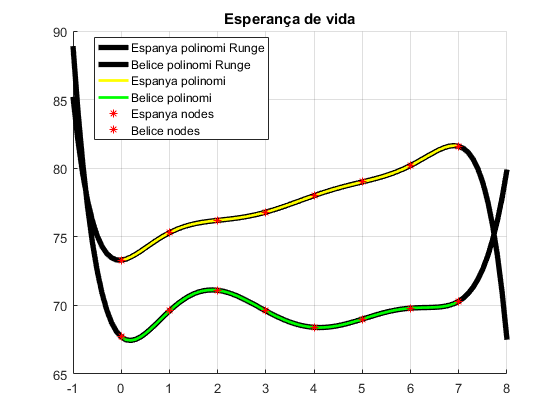
1970 -> 23.40

1992 -> 1.7821

2007 -> 0.3506

Així que de nou veiem que els dos que estan dins dels intervals fan estimacions bastants correctes però la de 1970 és molt diferent.

La següent imatge és un plot amb tots els elements vists:



Els codis usats es troben a l’annex.

b)