

## ▼ Curso de Métodos Numéricos (DEMAT)

### Tarea 6

Descripción:	Fechas
Fecha de publicación del documento:	<b>Octubre 1, 2023</b>
Fecha límite de entrega de la tarea:	<b>Octubre 9, 2023</b>

### Indicaciones

Puede escribir el código de los algoritmos que se piden en una celda de este notebook o si lo prefiere, escribir las funciones en un archivo `.py` independiente e importar la funciones para usarlas en este notebook. Lo importante es que en el notebook aparezcan los resultados de la pruebas realizadas y que:

- Si se requieren otros archivos para poder reproducir los resultados, para mandar la tarea cree un archivo ZIP en el que **incluya el notebook** y los archivos adicionales.
- Si todos los códigos que se requieren para reproducir los resultados están en el notebook, no hace falta comprimir el notebook y puede anexar este archivo en la tarea del Classroom.
- Exportar el notebook a un archivo PDF y anexarlo en la tarea del Classroom como un archivo independiente. **No incluya el PDF dentro del ZIP**, porque la idea que lo pueda acceder directamente para poner anotaciones y la calificación de cada ejercicio.

### ▼ Ejercicio 1 (4 puntos)

Programa el método de Gauss-Seidel para resolver el sistema de ecuaciones lineales  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  cuando la matriz  $\mathbf{A}$  es tridiagonal.

1. Escribir la función para resolver el sistema de ecuaciones:

#### Entradas de la función:

- la matriz  $\mathbf{A}$ ,
- el vector  $\mathbf{b}$ ,
- un arreglo inicial  $\mathbf{x}_k$ ,
- el máximo número de iteraciones  $N$  y
- una tolerancia  $\tau > 0$ .

#### Descripción:

- Defina una tolerancia  $\delta = \epsilon_m^{2/3}$ .
- Iniciar las  $N$  iteraciones del algoritmo de Gauss-Seidel.
- Dentro del ciclo, calcular el error  $E = \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|$ .
- Si  $E < \tau$ , terminar las iteraciones.
- En caso contrario, actualizar las entradas del vector  $\mathbf{x}_k$  de acuerdo a la fórmula de Gauss-Seidel, sabiendo que la matriz  $\mathbf{A}$  es tridiagonal para sólo hacer las operaciones con las entradas no cero de la matriz.
- Terminar las iteraciones cuando al calcular un cociente  $num/den$ , se tenga que el denominador cumple con  $|den| < \delta$ , para evitar problemas de dividir por cantidades muy pequeñas.

#### Salida de la función:

- $\mathbf{x}_k$ ,
- el número de iteraciones realizadas  $k$  y
- el error  $E$ .

2. Use los datos del archivo `datosTarea06.zip` para probar el algoritmo.

Matriz:	Vector:
<code>matTridiag005.npy</code>	<code>vecb005</code>
<code>matTridiag010.npy</code>	<code>vecb010</code>
<code>matTridiag500.npy</code>	<code>vecb500</code>

Pruebe primero el algoritmo haciendo pocas iteraciones para ver si el algoritmo puede converger. Esto lo ve viendo como se comporta el error  $E$ .

Si ve que es posible que el algoritmo puede converger, de un valor apropiado para  $N$  para que pueda converger el algoritmo.

En cualquier caso, imprima la primera y las últimas tres entradas del vector  $\mathbf{x}_k$ , el número de iteraciones realizadas  $k$  y el error  $E$ .

Solución:

```
1 # Funcion
2 import numpy as np
3 from numpy.linalg import norm
4
5
6
7 def gauss_seidel_tri(A: np.ndarray, b: np.ndarray, x0: np.ndarray, N: int, t: float):
8     """Implementacion de Gauss-Seidel para el caso de matrices tridiagonales"""
9     x = x0.copy()
10    for k in range(N):
11        if (E:=norm(A @ x - b)) < t:
12            return x, k, E
13
14    x[0] = (b[0] - A[0, 1]*x[1])/A[0, 0]
15    for i in range(1, A.shape[0] - 1):
16        x[i] = (b[i] - A[i, i-1]*x[i-1] - A[i, i+1]*x[i+1])/A[i, i]
17    x[-1] = (b[-1] - A[-1, -2]) / A[-1, -1]
18    return x, N, norm(A @ x - b)
19
```

```
1 from numpy.core.multiarray import ndarray
2 import numpy as np
3 from numpy.linalg import norm
4
5 def gauss_seidel(A: ndarray, b: ndarray, x0: ndarray, N: int, t: float):
6     """implementaciones generales de Gauss Seidel"""
7     x=np.zeros(b.size)
8     for k in range(N):
9         if (E:=norm(A @ x - b)) < t:
10             return x, k, E
11         for i in range(b.size):
12             if abs(A[i,i]) < t:
13                 return x, k, E
14             x[i] = (b[i]-A[i, :i]@x[:i] - A[i, i+1:]@x[i+1:])/A[i, i]
15             # print(x0)
16             x0 = x.copy()
17     return x, N, norm(A @ x - b)
18
19 def gauss_seidel_2(A: ndarray, b: ndarray, x0: ndarray, N: int, t: float):
20     B = A.copy()
21     for i in range(A.shape[0]):
22         B[i, i] = 0
23     x=np.zeros(b.size)
24     for k in range(N):
25         if (E:=norm(A @ x - b)) < t:
26             return x, k, E
27         for i in range(b.size):
28             if abs(A[i,i]) < t:
29                 return x, k, E
30             x[i] = (b[i]-B[i]@x)/A[i, i]
31
32     return x, N, norm(A @ x - b)
```

```
1 # Pruebas
2
3 files = ['005', '010', '500']
4 matrices = [f"/content/matTridiag{mat}.npy" for mat in files]
5 vectores = [f"/content/vecb{vec}.npy" for vec in files]
6
7 for mat, vec in zip(matrices, vectores):
8     A = np.load(mat)
9     b = np.load(vec)
10    x0 = np.random.rand(b.size)
11    x, N, E = gauss_seidel(A, b, x0, 10, np.finfo(float).eps**(2/3))
12    print(f"La sol es: {x} y el error es: {E}")
13
14
```

```

-7.83041434e-01 -1.91308263e+00 -2.60128326e-02 -6.62620482e-01
1.04600568e+00 -8.70902093e-02 7.51499007e-02 -7.21328256e-01
1.24698653e+00 6.52883983e-01 1.94210740e+00 -3.98958175e-02
2.88842835e-01 -1.18521664e+00 8.51934916e-01 -6.51262454e-01
2.25634646e-01 -3.28914867e-01 1.33294530e-01 -1.33802741e+00
1.00771391e+00 1.72661641e-02 2.70392576e+00 -7.19598849e-01
-3.12760015e-01 -2.54882206e+00 -8.27532673e-01 3.11797213e-01
1.35392910e+00 3.16928836e-01 5.47662893e-01 -1.26072912e+00
7.01786967e-01 1.48920528e-01 1.18622762e+00 6.21537848e-01
1.14794455e+00 -8.13328457e-01 -1.57612042e-01 -2.83937817e-01
1.70350366e+00 2.37241370e-01 4.48597507e-01 -1.57345456e+00
-1.28403518e+00 -1.34315587e+00 1.10652393e+00 -1.22073473e-02
7.50927424e-01 -7.06384537e-01 4.39326671e-02 5.12078524e-01
8.01219165e-01 -4.71651691e-02 6.54442821e-01 -4.72395016e-01
1.33981463e+00 3.07656821e-01 1.70528474e+00 -4.75343946e-02
1.32839193e+00 -6.06717109e-01 5.78615715e-01 7.76352029e-01
3.13614090e-01 -8.32448659e-01 4.55719111e-01 -2.54705591e+00
-5.02197572e-01 -1.61409775e-01 8.90623459e-02 -6.80966348e-02
8.51593680e-02 -1.24839537e+00 -6.73210416e-01 8.43213259e-04
2.45793692e+00 2.33285859e-01 3.65162918e-01 -1.18048979e+00
-8.19188059e-01 -9.57642162e-01 1.40313872e+00 -1.14454082e+00
-2.38143682e-01 -9.36722381e-01 6.19666424e-02 -1.96253210e-01
5.51297634e-01 3.43800398e-01 1.98011275e-01 -1.62896848e+00
7.30597186e-01 -2.51353767e-01 9.30790158e-01 -5.38900306e-02
9.24722608e-01 -1.00467352e+00 -2.55333847e-01 -8.72762157e-01
-7.51658033e-01 1.03448872e-01 1.47318436e+00 -7.97167194e-01
2.07483584e-02 -8.98465150e-01 1.40342725e+00 -5.15108050e-01
7.33990043e-01 -1.68901454e+00 2.22518236e-02 3.49946276e-01
1.89494431e+00 -3.71727884e-01 5.30017180e-01 1.25453660e-01
6.77890584e-01 7.16526710e-01 1.80712847e+00 3.15176040e-01
9.65978150e-01 -1.26305534e+00 2.66475099e-01 2.79961954e-01
-5.15038529e-01 -1.91065745e+00 -1.99278398e-01 -1.12641906e+00
-7.84716052e-01 -7.36891901e-01 1.48375883e+00 9.33929141e-01
1.78496688e+00 -8.33803549e-01 1.42101240e+00 8.79804253e-01
2.82710803e+00 -9.51237489e-01 -4.96683060e-01 -2.55818844e+00
-9.13408515e-01 -1.44973966e+00 1.83702550e+00 3.24024602e-01
1.28986323e+00 2.00450335e-02 -5.14145726e-01 -1.32427131e+00
8.87393123e-01 1.53956102e-01 1.53593039e+00 -1.27478934e-01
1.56809516e+00 4.30337589e-01 1.38856178e+00 -2.90042520e-01
-1.10455070e+00 -2.72894894e+00 -1.20501126e-02 1.32289634e-02
1.55287194e+00 1.00162741e+00 6.21191223e-01 -1.60767136e+00
6.78694339e-01 -3.48657409e-01 7.07219566e-01 -9.50745938e-01
6.96192694e-01 -5.89701765e-01 9.08327929e-03 -1.36320889e-01
1.40467688e+00 1.06803596e+00 7.14172020e-01 -1.44959998e+00
-4.46084337e-01 -7.71298398e-01 7.39535931e-01 -1.01940558e+00
-2.36712646e-01 2.49907138e-01 8.18116301e-01 -7.79325834e-01
-9.37273263e-02 -7.15478551e-01 -3.85060906e-01 -7.28065485e-01
-8.60859102e-03 -1.23344651e+00 1.15437201e-01 -1.41498030e+00
-2.09022106e-01 -7.53797816e-01 1.48142352e-02 -8.74431327e-01
3.22421481e-01 1.53705172e+00 1.91853674e+00 -9.19363792e-01
4.16615838e-01 8.37510180e-01 2.02239569e+00 -2.65839535e-01
1.14192166e+00 -3.56865097e-01 1.24387775e+00 9.04545434e-01
3.28891867e+00 2.11145554e+00 1.12246801e+00 -7.69739060e-01
-3.48613673e-01 -3.45535262e-01 4.20525139e-01 -1.64328504e+00
-3.03272858e-01 -9.40416300e-01 6.55020872e-02 -9.01586808e-02
1.31998546e+00 -5.80269306e-01 5.68624573e-01 3.90402826e-01
1.41375163e+00 1.24712700e+00 1.68749370e+00 1.70768369e-02
-2.40339874e-03 -2.00335818e+00 -1.30906324e+00 -1.08323996e+00] y el error es: 0.0009596379282583615

```

```

1 matrices = (f"/content/matTridiag{mat}.npz" for mat in files)
2 vectores = (f"/content/vecb{vec}.npz" for vec in files)
3
4 for mat, vec in zip(matrices, vectores):
5     A = np.load(mat)
6     b = np.load(vec)
7     x0 = np.random.rand(b.size)
8     x, N, E = gauss_seidel(A, b, x0, 100, np.finfo(float).eps**(2/3))
9     print(f"La sol es: {x} y el error es: {E}")

```

```

-1.28405518e+00 -1.54515587e+00 1.10652593e+00 -1.22075462e-02
7.50927452e-01 -7.06384065e-01 4.39331180e-02 5.12079240e-01
8.01219303e-01 -4.71651642e-02 6.54442794e-01 -4.72395071e-01
1.33981459e+00 3.07656801e-01 1.70528472e+00 -4.75344062e-02
1.32839189e+00 -6.06717134e-01 5.78615706e-01 7.76352021e-01
3.13614030e-01 -8.32448993e-01 4.55717961e-01 -2.54705731e+00
-5.02198588e-01 -1.61410089e-01 8.90598152e-02 -6.80977373e-02
8.51591235e-01 -1.24839553e+00 -6.73210464e-01 8.43164883e-04
2.45793369e+00 2.33281170e-01 3.65155864e-01 -1.18049425e+00
-8.19192301e-01 -9.57645210e-01 1.40313554e+00 -1.14454443e+00
-2.38145609e-01 -9.36723895e-01 6.19631608e-02 -1.96265106e-01
5.51282780e-01 3.43773996e-01 1.97974659e-01 -1.62899604e+00
7.30587755e-01 -2.51358224e-01 9.30788673e-01 -5.38906461e-02
9.24722293e-01 -1.00467357e+00 -2.55333868e-01 -8.72762190e-01
-7.51658060e-01 1.03448814e-01 1.47318390e+00 -7.97167845e-01
2.07473526e-02 -8.98465626e-01 1.40342703e+00 -5.15108111e-01
7.33990023e-01 -1.68901454e+00 2.22518298e-02 3.49946279e-01
1.89494431e+00 -3.71727911e-01 5.30017146e-01 1.25453578e-01
6.77890509e-01 7.16522707e-01 1.80712067e+00 3.15165338e-01
9.65971578e-01 -1.26305686e+00 2.66477415e-01 2.79966597e-01
-5.15015882e-01 -1.91063440e+00 -1.99256315e-01 -1.12640070e+00
-7.84699690e-01 -7.36886996e-01 1.48375589e+00 9.33922451e-01
1.78496107e+00 -8.33813956e-01 1.42100808e+00 8.79801724e-01
2.82710711e+00 -9.51238019e-01 -4.96683927e-01 -2.55819012e+00
-9.13409649e-01 -1.44974227e+00 1.83702532e+00 3.24031660e-01
1.28987116e+00 2.00545979e-02 -5.14137732e-01 -1.32426464e+00
8.87394596e-01 1.53955349e-01 1.53592934e+00 -1.27482875e-01
1.56808752e+00 4.30334136e-01 1.38856040e+00 -2.90042879e-01
-1.10455070e+00 -2.72894893e+00 -1.20501078e-02 1.32289637e-02
1.55287194e+00 1.00162740e+00 6.21191075e-01 -1.60767093e+00
6.78695265e-01 -3.48656491e-01 7.07219639e-01 -9.50746254e-01
6.96191100e-01 -5.89703926e-01 9.08241427e-03 -1.36321245e-01
1.40467660e+00 1.06803538e+00 7.14166646e-01 -1.44960648e+00
-4.46093494e-01 -7.71320309e-01 7.39506753e-01 -1.01946227e+00
-2.36791708e-01 2.49814361e-01 8.18064442e-01 -7.79346154e-01
-9.37369222e-02 -7.15479810e-01 -3.85061301e-01 -7.28065632e-01
-8.60873505e-03 -1.23344686e+00 1.15435294e-01 -1.41498357e+00
-2.09024600e-01 -7.53798699e-01 1.48138855e-02 -8.74431314e-01
3.22421933e-01 1.53705278e+00 1.91853718e+00 -9.19363234e-01
4.16616080e-01 8.37510277e-01 2.02239571e+00 -2.65839530e-01
1.14192749e+00 -3.56851511e-01 1.24388644e+00 9.04551096e-01
3.28891985e+00 2.11145536e+00 1.12246752e+00 -7.69739654e-01
-3.48614505e-01 -3.45538183e-01 4.20510568e-01 -1.64330468e+00
-3.03281642e-01 -9.40417772e-01 6.54959499e-02 -9.01792485e-02
1.31994004e+00 -5.80331566e-01 5.68516501e-01 3.90303984e-01
1.41362827e+00 1.24694897e+00 1.68727487e+00 1.69821846e-02
-2.49333947e-03 -2.00340740e+00 -1.30908781e+00 -1.08324274e+00] v el error es: 3.428283832123252e-11

```

```

1 matrices = (f"/content/matTridiag{mat}.npz" for mat in files)
2 vectores = (f"/content/vecb{vec}.npz" for vec in files)
3
4 for mat, vec in zip(matrices, vectores):
5     A = np.load(mat)
6     b = np.load(vec)
7     x0 = np.random.rand(b.size)
8     x, N, E = gauss_seidel(A, b, x0, 1000, np.finfo(float).eps**(2/3))
9     print(f"La sol es: {x} y el error es: {E}")

```

```

La sol es: [0.6535329 0.5315622 1.24682267 1.13584452 1.46384978] y el error es: 1.7549959034320085e-11
La sol es: [nan nan nan nan nan nan nan nan] y el error es: nan
<ipython-input-2-4e5ccb5c055f>:9: RuntimeWarning: overflow encountered in matmul
  if (E:=norm(A @ x - b)) < t:
<ipython-input-2-4e5ccb5c055f>:14: RuntimeWarning: overflow encountered in double_scalars
  x[i] = (b[i]-A[i, :i]@x[:i] - A[i, i+1:]@x[i+1:])/A[i, i]
<ipython-input-2-4e5ccb5c055f>:14: RuntimeWarning: overflow encountered in matmul
  x[i] = (b[i]-A[i, :i]@x[:i] - A[i, i+1:]@x[i+1:])/A[i, i]
<ipython-input-2-4e5ccb5c055f>:14: RuntimeWarning: invalid value encountered in matmul
  x[i] = (b[i]-A[i, :i]@x[:i] - A[i, i+1:]@x[i+1:])/A[i, i]
<ipython-input-2-4e5ccb5c055f>:9: RuntimeWarning: invalid value encountered in matmul
  if (E:=norm(A @ x - b)) < t:
La sol es: [-1.58881138e-01 -5.63844604e-01 9.49679122e-01 4.31619788e-01
1.08844912e+00 -1.37572293e+00 -2.57413194e-01 -1.03268116e+00
7.14070861e-01 3.30701298e-01 8.83156737e-01 -1.48885351e+00
1.07086616e+00 1.27007593e-01 2.18520754e+00 9.76404562e-01
1.34960537e+00 -6.41972141e-01 3.73030966e-01 6.02734735e-01
1.19669259e+00 -4.02074123e-01 1.06872931e+00 -1.33620999e+00
-4.38350229e-01 2.65463055e-02 3.25288063e+00 3.10333860e+00
1.37956977e+00 -1.02737128e+00 -2.00050114e-01 -7.98425758e-01
9.72281275e-01 2.91787590e-01 6.75469344e-01 -7.53582552e-01
3.25960111e-01 -9.80218623e-01 4.21674061e-01 -2.22779514e-01
3.71943915e-01 -1.04447299e+00 5.21751873e-01 -5.38953174e-01
1.31196145e+00 4.69579571e-01 1.58504795e+00 -1.29055680e+00

```

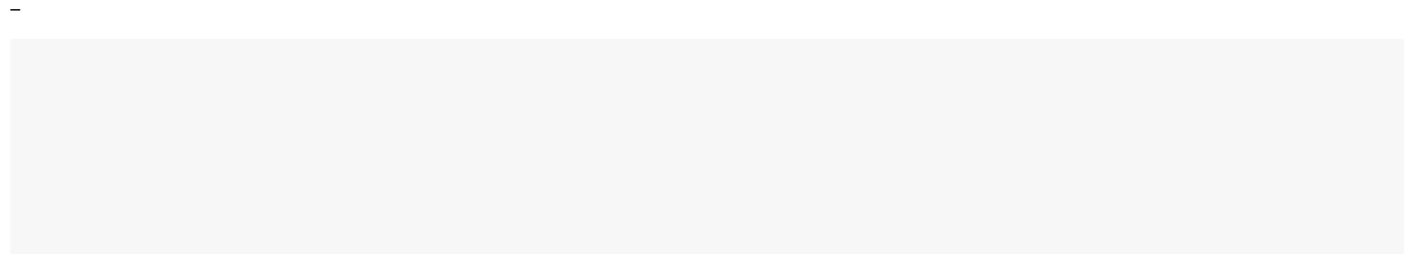
```

1.60721818e-01 -1.38321799e+00 2.14768207e+00 -7.24615115e-01
-3.47211566e-01 -3.35494889e-01 1.01755499e+00 8.55818729e-02
9.91095968e-01 -2.40147596e-01 8.32984648e-01 -9.09657996e-01
-5.35497325e-01 -6.76609069e-01 1.26680532e+00 -9.27773838e-01
9.12382058e-01 -3.68519095e-01 2.11962672e-01 -1.23761204e+00
4.83663421e-01 3.07157633e-01 6.03837381e-01 -1.40192083e+00
-6.38724321e-01 -1.78485569e+00 -7.99674432e-01 -1.71602670e+00
-6.09642115e-01 -9.13228580e-01 3.50876374e-01 -1.37121850e+00
7.02959692e-01 -5.85979870e-01 1.10801862e+00 -8.82787401e-01
1.56630078e-01 -2.48950600e-01 1.83601417e+00 2.20081119e-01
3.41397764e-01 -1.22804428e+00 9.12573202e-01 -1.27082245e+00
4.75389451e-01 -4.91383050e-01 2.10707053e-01 -1.62218294e+00
-1.03424576e+00 -3.03552449e-01 8.56523560e-01 -6.69503826e-02
1.00791441e+00 -3.92130210e-01 -2.60003785e-01 -6.30413420e-01
7.60127397e-01 -6.00990136e-01 4.45747641e-01 -1.80941224e+00
-9.38260323e-01 1.63625925e-01 1.06117758e+00 -3.38634050e-01
5.77349390e-01 -1.49417056e+00 -3.33297002e-01 -2.30741932e+00
-1.49145527e+00 -1.31365639e+00 5.50154551e-01 -1.42678163e+00
-2.87952830e-01 -1.73784186e-02 8.88290559e-01 7.21561547e-01
1.30160114e+00 -1.27144294e+00 -1.09251679e+00 -8.34813164e-01
9.58076715e-01 5.39079673e-01 6.89518903e-01 -1.52992068e+00
2.74664740e-02 -8.57729523e-01 -1.74179459e-02 -2.35878882e-01
-1.60283844e-01 -1.94709202e+00 -4.96058308e-01 -2.20934807e-01
5.53423605e-01 -1.56747875e-01 4.28246557e-03 -1.72422061e+00
-1.81259715e-01 -1.42006737e+00 3.56436243e-01 -6.68008627e-01
1.10458340e+00 -1.28270928e+00 8.66753735e-01 7.70395161e-01
1.15373024e+00 -5.11998997e-01 4.49513359e-01 -7.81811333e-01
-1.67269569e+00 -3.26999917e+00 -8.90139777e-01 -1.41275929e+00
-4.48600522e-01 -2.98956041e+00 -2.62771980e+00 -1.47064342e+00
1.81655864e+00 7.30571927e-01 -1.13788601e-01 -1.57287318e+00
-7.26510209e-01 -1.47183413e+00 1.44614556e+00 6.66599411e-01
2.61561314e-02 -3.25472206e-01 3.02487736e-01 -7.23315201e-01
7.50611173e-01 1.83873927e-01 3.58991531e-01 -1.31171923e+00
-1.27192874e+00 -1.27824542e+00 8.41674017e-01 1.04784661e-01

```

Podemos ver que el metodo general tiene menor error que el metodo mas especifico.

Para el caso de la matriz de 5 y 500 elementos, con pocas iteraciones se tiene una buena aproximación y mientras mas iteraciones se reduce el error. Por otro lado la matriz de 10 elementos mientras mas iteraciones el error crece mas y mas.



## ▼ Ejercicio 2 (6 puntos)

Programar el algoritmo de factorización de Cholesky y resuelva un sistema de ecuaciones lineales  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ , donde la matriz  $\mathbf{A}$  es simétrica.

1. Escriba la función `factCho1` calcula la matriz  $\mathbf{L}$  de la factorización de Cholesky. Esta función recibe como parámetros:

- una matriz  $\mathbf{A}$ ,
- una tolerancia  $\tau$ .

Dentro de la función se reserva memoria para la matriz  $\mathbf{L}$  y se inicializa como la matriz cero. Si al calcular  $l_{jj}$  el radicando de la expresión es negativo o  $|l_{jj}|$  es menor que la tolerancia  $\tau$ , devolver `None`. Si no ocurre lo anterior, devuelve  $\mathbf{L}$ .

2. Escriba la función que resuelve el sistema  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  cuando  $\mathbf{A}$  es una simétrica. La función debe recibir como parámetros:

- la matriz  $\mathbf{A}$ ,
- el vector  $\mathbf{b}$ ,
- una tolerancia  $\tau$ .

La salida de la función es  $\mathbf{x}$  si la matriz  $\mathbf{A}$  es definida positiva o `None` si no se logró factorizar la matriz.

Use la función del `factchol` primer punto para calcular la factorización de Cholesky de  $\mathbf{A}$ . Si el resultado es el arreglo vacío, terminar devolviendo `None`. En caso contrario, use la función `numpy.transpose` o `L.T` para obtener la matriz transpuesta  $\mathbf{L}^T$ . Resuelva los sistemas de ecuaciones para la matrices triangulares. Devolver  $\mathbf{x}$  o `None` según sea el caso.

3. Pruebe la función anterior usando los datos en el archivo `datosTarea06.zip`

Matriz:	Vector:
matA005.npy	vecb005
matA010.npy	vecb010
matA050.npy	vecb050
matA500.npy	vecb500

- Imprima el tamaño de la matriz.
- Reporte si el sistema tuvo o no solución. En caso de que sí fue obtenida la solución, imprima las primeras y últimas tres entradas del vector solución.
- Imprima el valor del error  $\|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|$ .

### Solución:

```

1 ## Funciones de la tarea 4
2
3 def forwardSubstitution(L: np.ndarray, b: np.ndarray, t):
4     d = L.shape[0]
5     res = np.zeros(d)
6     for i in range(d):
7         sum = np.dot(res[:i], L[i, :i])
8         if np.abs(L[i, i]) <= t:
9             print(L[i, i])
10            return None
11        x = (b[i] - sum)/L[i, i]
12        res[i] = x
13
14    return res
15
16 def backwardSubstitution(U: np.ndarray, b: np.ndarray, t):
17     d = U.shape[0]
18     res = np.zeros(d)
19     for i in reversed(range(d)):
20         sum = np.dot(res[i:], U[i, i:])
21         if abs(U[i, i]) < t:
22             print(U[i, i], t)
23             return None
24         x = (b[i] - sum)/U[i, i]
25         res[i] = x
26    return res
27

```

```

1 import numpy as np
2
3 def factchol(A: np.ndarray, t:float):
4     L = np.zeros(A.size).reshape(A.shape)
5     for i in range(A.shape[0]):
6         if (r := A[i, i] - sum(L[i, :i]**2)) < 0 or abs(np.sqrt(r)) < t:
7             return None
8         L[i, i] = np.sqrt(r)
9         for j in range(i+1, A.shape[0]):
10            L[j, i] = (A[j, i] - L[j, :i].dot(L[i, :i]))/L[i, i]
11    return L
12
13
14
15

```

```

1 def SolveCholesky(A: np.ndarray, b:np.ndarray, t):
2     if (L := factchol(A, t)) is not None:
3         y = forwardSubstitution(L, b, t)
4         x = backwardSubstitution(L.T, y, t)
5         return x

```

```

1 files = ['005', '010', '050', '500']
2 matrices = (f"/content/matA{mat}.npy" for mat in files)
3 vectores = (f"/content/vecb{vec}.npy" for vec in files)

```

[illegible]














Podemos ver que el error es muy pequeño y en los cuatro casos obtuvimos solución.

Podemos ver que el error es muy pequeño y en los cuatro casos obtuvimos solución.