

Solución Tarea 4

Diseño y análisis de requisitos

De manera general se abordará el diseño de software necesario para llevar a cabo la solución de los problemas planteados. Para cada punto podemos establecer las necesidades y los requisitos.

Punto 1)

-En primer lugar necesitamos muestrear la función $-f(x) = x \cdot \sin(x)$ - para luego interpolarla en puntos igualmente espaciados con frecuencia de 0.01. Para la interpolación haremos uso de los diferentes tipos de interpolación establecidos en GSL, creando una función para cada caso e imprimiendo en disco los resultados obtenidos.

-Para calcular la diferencia cuadrática media (**dms**), necesitamos comparar los datos que corresponden al muestreo de la función original con los datos interpolados. Para ello cargamos los datos interpolados y generamos un nuevo muestreo de la función con igual número de puntos que tienen los datos interpolados, tal que por medio de una función diseñada para calcular la diferencia cuadrática se pasen dicho conjunto de datos y se retorne el valor que corresponde a la diferencia cuadrática entre estos. Dicho valor de la dms será impreso en pantalla tal que el usuario pueda observar directamente que método entregar el menor dms y concluya cual es el mejor.

-A modo de prueba se realizan gráficas que ilustran la diferencia entre el primer muestreo y los diferentes métodos de interpolación, además se realizan gráficas individuales del segundo muestreo con cada uno de los métodos usados para interpolar.

Punto 2)

-Necesitamos generar 1000 números aleatorios uniformemente distribuidos entre el valor mínimo y máximo **-xmin** y **xmax**- de la función interpolada que presenta el menor dms. Para ello cargamos los datos interpolados que cumplen con la característica señalada, por medio de una estructura de datos y hacemos uso de **“gsl_sort_index”** para ordenar de manera creciente los datos y extraer los valores de **xmin** y **xmax**. Luego hacemos uso de las diferentes tipos de generación de números aleatorios disponibles en GSL, creando una función para cada caso e imprimimos en disco aquellos números que se encuentren en el rango de **xmin** y **xmax**.

Punto 3)

-Necesitamos integrar la función original entre $(0, 2 \cdot M_PI)$ por medio de cuadraturas adaptativas usando Gauss-Konrod. Para ello cargamos de nuevo los datos interpolados que presenten el menor dms, esto se hace a través de una estructura de datos y luego usamos la librería de integración disponible en GSL **“gsl_integration”** donde se usa específicamente **-gsl_integration_qags-**. A manera de prueba se compara el valor analítico de la integración con el valor numérico obtenido y se calcula el error entre estos.

Punto 4)

-Necesitamos cargar de nuevo los datos interpolados con el menor valor de dms y se les suma un ruido gaussiano. Luego debemos ajustar este nuevo conjunto de datos con la siguiente función $g(x) = a \cdot x + \sin(b \cdot x)$. Para llevar a cabo este punto se diseña una programa que carga los datos interpolados y se les suma un ruido gaussiano, haciendo uso de la siguiente función definida en GSL **“gsl_randist”**

más precisamente *-gsl_ran_poisson-*, luego se imprime en disco. Posteriormente para el ajuste se crea un nuevo programa que leerá dicho conjunto de datos y usará “*gsl_multifit_nlin*” para efectuar el ajuste no lineal y estimar los valores de *a* y *b* que mejor describen el modelo dado.

Punto 5)

-Para calcular la transformada de fourier de la función definida en el punto 1) necesitamos hacer un muestreo uniforme de la función en el dominio $(0, 2 * M_PI)$ con frecuencia 1, 0.5 y 0.1 y hacer uso de la librería *fftw3*. Para tal fin, se efectúa el muestreo en cada caso y los datos son almacenados en una estructura tal que estos son luego cargados a un vector tipo *fftw_complex* que es pasado directamente a la función que calcula la DFT -Discrete Fourier Transform- y nos retorna los datos que corresponden al cálculo de la transformada de fourier.

Nota: en ambos casos se imprime en disco, tanto el muestreo como el cálculo de la DFT.

A manera de prueba se calcula además de IDFT -Inverse Discrete Fourier Transform- de los datos obtenidos de hacer la DFT tal que se pueda comprobar que en efecto el cálculo de la transformada está bien realizado. Para ello se realizan gráficas comparativas entre el muestreo y la IDFT y gráficas correspondientes al cálculo de la DFT.

Respuesta

Punto 1)

THE DIFFERENCE MEAN SQUARE OF *inter_lineal.dat* IS: 0.320424

THE DIFFERENCE MEAN SQUARE OF *inter_poly.dat* IS: 0.334178

THE DIFFERENCE MEAN SQUARE OF *inter_cspline.dat* IS: 0.332490

THE DIFFERENCE MEAN SQUARE OF *inter_cspline_per.dat* IS: 0.321951

THE DIFFERENCE MEAN SQUARE OF *inter_akima.dat* IS: 0.334841

THE DIFFERENCE MEAN SQUARE OF *inter_akima_per.dat* IS: 0.317622

Punto 3)

```
result      = -6.245575903751534597
exact result = -6.283199999999999896
estimated error = 0.0000000000000069340
actual error   = 0.037624096248465300
intervals      = 1
```

Punto 4)

```
chisq/dof = 77.6223
A         = 0.91364 +/- 0.01465
b         = 0.99652 +/- 0.00396
status = success
```

Diseño del sistema

La solución a los problemas enunciados anteriormente se realiza en el lenguaje de programación C con un código modular el cual hace uso de librerías de GSL.

Punto 1)

El programa principal se llama **Interpolacion.c** el cual hace llamados a **gsl_spline**.

Punto 2)

El programa principal se llama **numeros_aleatorios.c**, dicho programa llama a **input.c** -diseñado para cargar los datos de entrada- y a su vez hace llamados a **gsl_rng**, para generar los números aleatorios y **gsl_sort**, para ordenar los datos cargados de forma creciente.

Punto 3)

El programa principal se llama **Integracion.c** dicho programa llama a **input.c** y a su vez hace llamados a **gsl_integration**, que se usa para cargar *gsl_integration_qags* y poder integrar la función interpolada.

Punto 4)

El programa principal se llama **ajust.c** dicho programa lee los datos que arroja el subprograma **random_noise.c** -diseñado para cargar los datos de la interpolación con el menor dms y les suma un ruido gaussiano con varianza 0.5- y hace llamado a **gsl_multifit_nlin**, que se usa para ajustar los datos al modelo dado.

Punto 5)

Hay tres programas **Fourier_transforms.c**, **Fourier_transforms2.c** y **Fourier_transforms3.c** cada uno de los cuales resuelve los casos a), b) y c) respectivamente.

Programas Gráficas

Para realizar cada gráfica se hace un script de gnuplot, esto son:

<i>script_grafica_fourier_comparacion.sh</i>	→ grafica el sampling de $f(x)$ y la IDFT
<i>script_grafica_fourier.sh</i>	→ grafica la DFT
<i>script_grafica_interpolacion_comparacion.sh</i>	→ grafica el sampling de $f(x)$ y cada uno de los métodos de interpolación
<i>script_grafica_interpolacion.sh</i>	→ grafica el sampling de $f(x)$ y uno de los métodos de interpolación
<i>script_grafica_gaussina_noise.sh</i>	→ graficas los datos interpolados mas un ruido gaussiano
<i>grafica_ajuste.gp</i>	→ grafica los datos con ruido gaussiano y su respectivo ajuste