

# Sistemas de ecuaciones lineales compatibles

#### Recordemos...

#### Fases en la resolución de un problema

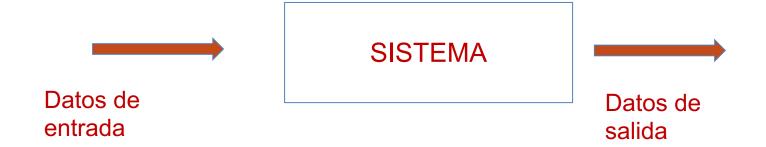
Definición del problema
 Análisis de Requerimientos:
 Análisis del problema
 Qué es lo que hay que hacer?
 Diseño:

 Algoritmo

 Prueba del algoritmo
 Cómo hacer lo especificado en la etapa de Análisis?

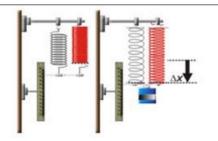
**Programa** 

- 5. Codificación del algoritmo en un lenguaje
- 6. Prueba y puesta a punto del programa
- 7. Documentación del programa





## Definición del problema



Se quiere caracterizar un sistema de una masa con dos resortes. Las fuerzas [N] actuantes se miden con un dinamómetro de 4 cifras significativas de precisión. Los desplazamientos [mm] se midieron con una regla común. El sistema de ecuaciones queda determinado por:

$$18.55k_0 + 5.86k_1 = 150.9$$
$$204.88k_0 + 104.31k_1 = 2000.0$$

# Problema: Sistema masa-resorte Análisis del problema

**Cifras significativas:** El enunciado especifica que se requieren 4 cifras significativas, por lo tanto:

$$e_{s=0.5 x 10^{2-4}=0.5 x 10^{-2}}$$
 $e_{s=0.005}$ 



## Análisis del problema

$$A * k = c$$

En forma matricial para un sistema de 2 ecuaciones por 2 incógnitas:

$$\begin{bmatrix} a_{00} & a_{01} \\ a_{10} & a_{11} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} k_0 \\ k_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix}$$

A = Matriz Coeficientes; k = Arreglo Incógnitas; C = Arreglo constantes

$$\begin{bmatrix} 18.55 & 5.86 \\ 204.88 & 104.31 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} k_0 \\ k_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 150.9 \\ 2000.0 \end{bmatrix}$$



## Análisis del problema

Ya tenemos el sistema de ecuaciones

**Objetivo:** Hallar valores de k<sub>0</sub> y k<sub>1</sub>

#### Analizar la situación

- es lineal?
- de qué tipo es el sistema?
- tiene solución? (Teorema Rouché-Frobenius)



## Análisis del problema

#### **Teorema Rouché-Frobenius:**

Menciona que si el rango de la matriz de coeficientes (Mc) = rango de la matriz ampliada (Ma) = numero de incógnitas (Ni), entonces el sistema es compatible determinado, es decir existe una única solución, que gráficamente significa que existe un punto en el que se cruzan las rectas.

$$M_c = M_a = N_i$$
$$2 = 2 = 2$$



Condicionamiento del sistema: Notar que el sistema esta mal condicionado. Por lo tanto, debemos utilizar todas las cifras significativas que podamos y además debemos escalar y pivotear para obtener una diagonal demandante

Dividir por el máximo de la fila (escalar fila):

$$\begin{bmatrix} 18.55/\mathbf{18.55} & 5.86/\mathbf{18.55} \\ 204.88/\mathbf{204.88} & 104.31/\mathbf{204.88} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} k_0 \\ k_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 150.9/\mathbf{18.55} \\ 2000.0/\mathbf{204.88} \end{bmatrix}$$

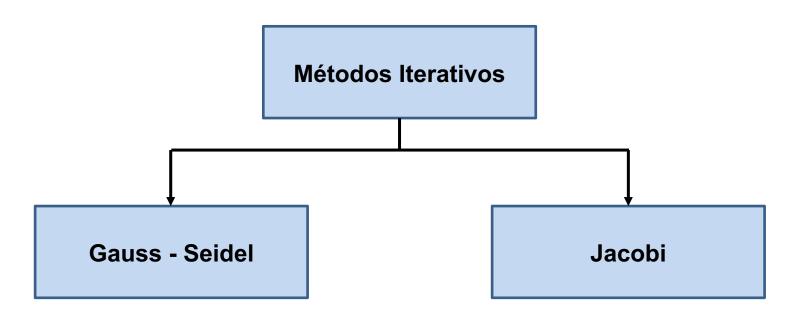
$$\begin{bmatrix} 1 & 0.3159 \\ 1 & 0.5091 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} k_0 \\ k_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8.1347 \\ 9.7618 \end{bmatrix}$$

En este sistema no podemos llegar a una diagonal dominante.



## Análisis del problema

Métodos Iterativos para resolver grandes Sistemas de ecuaciones lineales Compatibles



Los métodos Gauss-Seidel y Jacobi garantizan convergencia si la matriz es diagonal dominante.



## Análisis del problema

Jacobi

Cicla encontrando en cada iteración una solución al sistema (para esto usa en cada iteración los valores de las incógnitas calculados en la anterior iteración) hasta que se converja y obtener una solución aproximada a la verdadera que cumpla con la tolerancia de error previamente especificada ¿Hasta cuando se itera?

Gauss - Seidel

Gauss-Seidel a diferencia de Jacobi usa los valores recientemente obtenidos de las incógnitas para calcular los de la iteración actual



## Análisis del problema

¿Hasta cuando se itera?

$$\varepsilon_{a,i} = \frac{\left\|\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(i-1)}\right\|}{\left\|\mathbf{x}^{(i)}\right\|} 100\% < \varepsilon_{s}$$

i: iteración actual.

i-1: iteración anterior.

 $\|\mathbf{x}^{(i)}\|$ : norma 2 o Euclidea del vector x en iteración actual i.

 $\|\mathbf{x}^{(t)} - \mathbf{x}^{(t-1)}\|$ : norma 2 o Euclidea de la diferencia entre los vectores aproximados en las iteraciones actual y anterior.



### Análisis del problema

Datos de entrada? Datos del sistema de ecuaciones

Error esperado

Datos de salida? Variables incógnitas

**Iteraciones** 

Error

Método JACOBI o Gauss Seidel Proceso?



$$A * k = c$$

En forma matricial para un sistema de de ecuaciones por dos incógnitas:

$$\begin{bmatrix} a_{00} & a_{01} \\ a_{10} & a_{11} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} k_0 \\ k_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix}$$

A = matriz coeficientes

k = arreglo incógnitas

C = arreglo constantes

## FU

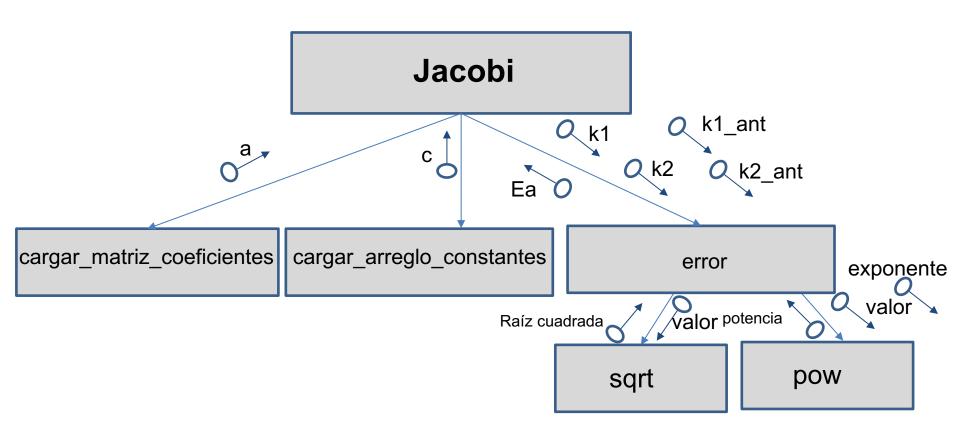
## Problema: Sistema masa-resorte

### Algoritmo - Jacobi

```
a = cargar matriz coeficientes dados por el usuario
c = cargar arreglo constantes dados por el usuario
k = inicializar arregloincognitas en cero
es = cargar error brindado por el usuario
ea=es+1
i = 1
Mientras Es<= Ea
  k1 = (c[0] - a[0][1] * k[1])/a[0][0]
  k2 = (c[1] - a[1][0] * k[0])/a[1][1]
  i+=1
  Si i>=2
    Ea= sqrt( suma(exp(k1-k[0],2), exp(k2-k[1],2))) / sqrt(<math>suma(exp(k1,2), exp(k2,2))) *100
  k[0]=k1
  k[1]=k2
Mostrar por pantalla k1, k2, i, Ea
```

# Problema: Sistema masa-resorte Diseño del algoritmo

#### Diagrama de Estructuras – Jacobi



## FU

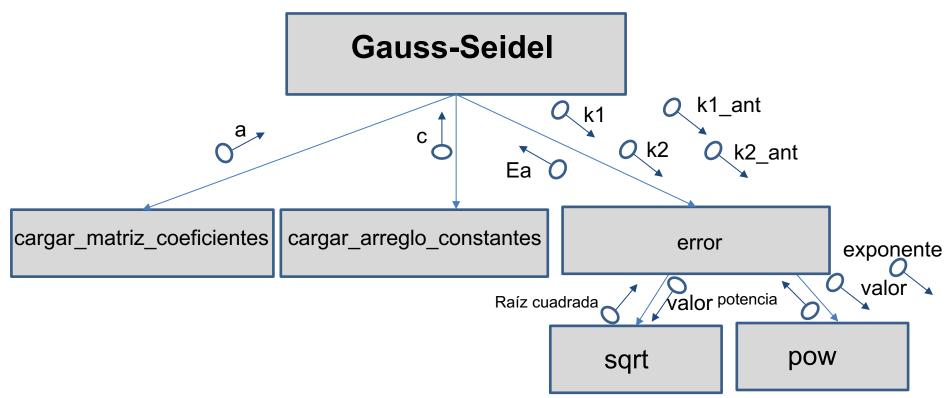
## Problema: Sistema masa-resorte

## Algoritmo – Gauss Seidel

```
a = cargar matriz coeficientes dados por el usuario
c = cargar arreglo constantes dados por el usuario
k = inicializar arregloincognitas en cero
es = cargar error brindado por el usuario
ea=es + 1
i = 1
Mientras Es<= Ea
  k1 = (c[0] - a[0][1] * k[1])/a[0][0]
                                         Modificación!
  k2 = (c[1] - a[1][0] * k1)/a[1][1]
  i+=1
  Si i>=2
    Ea= sqrt( suma(exp(k1-k[0],2), exp(k2-k[1],2))) / sqrt(suma(exp(k1,2), exp(k2,2))) *100
  k[0]=k1
  k[1]=k2
Mostrar por pantalla k1, k2, i, Ea
```

# Problema: Sistema masa-resorte Diseño del algoritmo

Diagrama de Estructuras – Gauss Seidel



Notar que el DE son iguales entre Jacobi y Gauss-Seidel

## Función Cargar Matriz Coeficientes

## Función Cargar Arreglo Constantes

```
13
      def cargar_arreglo_constantes():
14
          c = [0, 0]
15
          for i in range(len(c)):
16
              c[i] = float(input('Ingrese la constante c' + str(i+1)))
17
          \#c[0] = 8.1347
18
19
          \#c[1] = 9.7618
20
          return c
21
```



```
def error(k1, k1_ant, k2, k2_ant):
| return m.sqrt(m.pow(k1-k1_ant,2) + m.pow(k2-k2_ant,2)) / m.sqrt(m.pow(k1,2)+m.pow(k2,2))*100
```

# Fincipal: Jacobi

```
a = cargar_matriz_coeficientes()
25
     print('Matriz coeficientes: ')
     print(a)
27
     c = cargar_arreglo_constantes()
28
29
     print('Arreglo constantes: ')
     print(c)
30
     k = [0, 0]
31
32
     # Error
     es = float(input('Ingrese el error: '))
33
34
     i = 1
     ea=es+1
     while (es <= ea):
36
37
          k1 = (c[0]-a[0][1]* k[1])/a[0][0]
          k2 = (c[1]-a[1][0]* k[0])/a[1][1]
         i+=1
         if (i >= 2):
41
              ea = error(k1,k[0],k2,k[1])
42
          k[0]=k1
          k[1]=k2
43
     print ('Contante k1: ' + str(k1))
45
     print ('Contante k2: ' + str(k2))
47
     print ('Iteraciones: ' + str(i))
      print('Error: ' + str(ea))
```

# Principal: Gauss-Seidel

```
25
      a = cargar_matriz_coeficientes()
      print('Matriz coeficientes: ')
     print(a)
27
     c = cargar_arreglo_constantes()
28
      print('Arreglo constantes: ')
29
     print(c)
30
     k = [0, 0]
31
32
     # Error
     es = float(input('Ingrese el error: '))
33
34
     i = 1
35
     ea=es + 1
     while (es <= ea):
37
          k1 = (c[0]-a[0][1]* k[1])/a[0][0]
          k2 = (c[1]-a[1][0]* k1)/a[1][1]
38
         i+=1
         if (i >= 2):
              ea = error(k1,k[0],k2,k[1])
41
42
          k[0]=k1
43
          k[1]=k2
44
      print ('Contante k1: ' + str(k1))
45
      print ('Contante k2: ' + str(k2))
      print ('Iteraciones: ' + str(i))
47
      print('Error: ' + str(ea))
```

#### Resultados

Para finalizar, recordar mostrar los resultados en forma contextualizada de acuerdo a la definición y análisis del problema.

Se ejecuto en base a un error: 0.001

Jacobi	Gauss-Seidel
Contante k1: 5.474240907060613	Contante k1: 5.474246653868315
Contante k2: 8.42184669272541	Contante k2: 8.421829397233715
Iteraciones: 64	Iteraciones: 29
Error: 7.796012015625046e-05	Error: 9.05477967818214e-05

$$18.55k_0 + 5.86k_1 = 150.9$$
  
 $204.88k_0 + 104.31k_1 = 2000.0$ 



#### **Evaluación**

Jacobi	Gauss-Seidel
Contante k1: 5.474240907060613	Contante k1: 5.474246653868315
Contante k2: 8.42184669272541	Contante k2: 8.421829397233715
Iteraciones: 64	Iteraciones: 29
<b>Error</b> : 7.796012015625046e-05	<b>Error</b> : 9.05477967818214e-05

$$18.55k_0 + 5.86k_1 = 150.9$$
  
 $204.88k_0 + 104.31k_1 = 2000.0$ 

$$18.55*5.474 + 5.86*8.421 = 150.894$$
  
 $204.88*5.474 + 104.31*8.421 = 1999.999$