

- 1.— Escribir un algoritmo de inversión para matrices triangulares inferiores de orden n y semiancho de banda ℓ . La matriz inicial debe almacenarse en un vector, y su inversa debe almacenarse sobre la matriz inicial.

- 2.— Escribir un algoritmo de resolución para sistemas lineales de la forma $\underline{K}\bar{u} = \bar{f}$, siendo \underline{K} una matriz simétrica y definida positiva, de semiancho de banda s , almacenada en un vector. Utilícense el esquema de almacenamiento y el método de solución más adecuados.

- 3.— Generalizar el algoritmo anterior para la resolución de m sistemas de ecuaciones con la misma matriz y diferentes términos independientes $\{\bar{f}^1, \bar{f}^2, \dots, \bar{f}^m\}$, hallándose éstos almacenados en un vector.

- 4.— Para analizar un cierto problema de ingeniería es preciso resolver sistemas de ecuaciones lineales $\underline{A}\bar{x} = \bar{b}$, donde la matriz \underline{A} es simétrica, definida positiva, y tiene la forma:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & & & & & & & & & & \\ a_{21} & a_{22} & & & & & & & & & \\ a_{31} & 0 & a_{33} & & & & & & & & \\ a_{41} & 0 & 0 & a_{44} & & & & & & & \\ a_{51} & 0 & 0 & 0 & a_{55} & & & & & & \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & & & & & \\ a_{n1} & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & a_{nn} & & & & \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} SIM. \\ 1000 \leq n \leq 5000 \\ |a_{ii}| \gg |a_{ij}| \quad \forall j \neq i \end{array}$$

Para resolver el sistema de ecuaciones se quiere utilizar un método directo, almacenando las operaciones intermedias sobre la propia matriz. Se pide:

- a) ¿Cuál es el esquema de almacenamiento más económico que se puede usar en estas condiciones? ¿Por qué?
- b) ¿Qué método directo conviene utilizar en estas condiciones? ¿Por qué?
- c) ¿Podría ser ventajoso, en cuanto a tiempo de cálculo o almacenamiento, utilizar un algoritmo iterativo? ¿Cuál? ¿Por qué?
- d) ¿Podría ser ventajoso, en cuanto a tiempo de cálculo o almacenamiento, utilizar un algoritmo semi-iterativo? ¿Cuál? ¿Por qué?
- e) Si se reenumeran adecuadamente las ecuaciones y/o las incógnitas, ¿es posible reducir el coste computacional y el almacenamiento asociados a la utilización de un método directo? ¿Cómo?

- 5.— Deducir la condición suficiente para que el algoritmo iterativo:

$$\underline{B}^{k+1} = \underline{B}^k [2\underline{I} - \underline{A}\underline{B}^k]; \quad k = 0, \dots,$$

converja a la inversa de la matriz \underline{A} , siendo \underline{B}^0 una aproximación inicial a \underline{A}^{-1} tal que:

$$\underline{A}\underline{B}^0 = \underline{I} + \underline{E}; \quad (\underline{E} = \text{matriz de error})$$

6.— Para resolver el sistema de ecuaciones:

$$\begin{pmatrix} 4 & 1 \\ 1 & 4 \end{pmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 6 \\ 9 \end{Bmatrix}$$

Se desea utilizar el método de Gauss-Seidel sobrerrelajado. Se pide:

- Estudiar la convergencia del algoritmo en función del coeficiente de sobrerrelajación α usado ($\alpha = \text{constante}$ en todas las iteraciones).
- ¿Existe algún valor óptimo del coeficiente de sobrerrelajación (constante en todas las iteraciones) para que la convergencia sea más rápida? En caso afirmativo, hallarlo. (Sugerencia: representar gráficamente el radio espectral de la matriz correspondiente en función del coeficiente de sobrerrelajación.)
- Realizar las cinco primeras iteraciones para $\alpha = 1$ y para $\alpha = \frac{32}{31}$, partiendo de la aproximación inicial $x_1^0 = 0$, $x_2^0 = 0$.
- En la práctica, ¿podría realizarse un análisis como el anterior para un sistema de varios miles de ecuaciones? ¿Por qué?

7.— Sea una viga continua formada por n vanos. Se numeran los vanos y los apoyos correlativamente, de forma que el vano $e \in \{1, \dots, n\}$ se extiende desde el apoyo $e - 1$ al apoyo e . Sea E el módulo de elasticidad del material, y sean I_e y L_e el momento de inercia de la sección y la longitud correspondientes al vano e -ésimo, respectivamente. Dados los momentos $\{M_i\}_{i=0, \dots, n}$ que actúan sobre los apoyos se desea calcular los correspondientes giros $\{w_i\}_{i=0, \dots, n}$ que se producen. Se pide:

- Plantear el sistema de ecuaciones lineales que es preciso resolver para calcular los giros.
- Verificar que la matriz de coeficientes del sistema anterior es simétrica y definida positiva.
- Proponer y desarrollar completamente el método directo que se considere más adecuado para resolver el sistema.
- Implementar el método seleccionado en un programa FORTRAN que permita resolver este tipo de problemas.
- Plantear la solución del sistema mediante el método iterativo de Gauss-Seidel. ¿Se puede asegurar que este método convergerá? Interpretar el funcionamiento del método desde el punto de vista estructural.

8.— Sea \underline{A} una matriz simétrica y regular de orden n . Se desea encontrar la solución del sistema lineal de ecuaciones:

$$\underline{A}\bar{x} = \bar{b}$$

dado \bar{b} . Se pide

- Escribir el algoritmo de Gauss sin pivotamiento **evitando las operaciones inútiles**. Calcular el número de operaciones necesarias para resolver el problema.
- ¿Puede emplearse el algoritmo de Gauss con pivotamiento conservando la simetría? ¿Por qué?

Sugerencia: Recuérdese que en cada paso del proceso de eliminación, cuando se anulan los términos de la columna k -ésima por debajo del pivote, a_{kk} , sólo se recalcula la submatriz

$$\begin{pmatrix} a_{k+1,k+1} & \cdots & a_{k+1,n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n,k+1} & \cdots & a_{n,n} \end{pmatrix}.$$
