

Implementación.

Definir función que minimice el error e

→ `fgausserror.m`

`[err, ys] = fgausserror(th, x, y)`

parametros
↓
vector x

↑
vector y
datos medidos

`as = th(1)`

`mus = th(2)`

`sigma = th(3)`

`ys = as * exp(-(x-mus).^2 / (2 * sigma^2));`

`err = norm(y - ys);`

→ Programa que minimiza

$y \leftarrow$ datos medidos (ejemplo simulación de campana de Gauss con ruido)

$th0 \leftarrow$ valores iniciales de a, μ, σ

`ths = fminsearch('fgausserror', th0, [], x, y)`

Nombre de la función

Valores iniciales

Opciones del algoritmo de minimización

Variables de la función a minimizar