



[Cod: CM4F1]

[Curso: Análisis y Modelamiento Numérico I]

Práctica Calificada  $\mathcal{N}^{\circ} 3$

1. Sean  $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \in \mathbb{C}^n$  y  $x_1 = |x_1| e^{i\theta}$ . Demuestre que si existen vectores unitarios  $u_1, u_2 \in \mathbb{C}^n$  tales que

$$Q_{u_i} = (I_n - 2u_i u_i^*), i = 1, 2, \text{ entonces } Q_{u_1} x = +\|x\|_2 e^{i\theta} e_1 \text{ y } Q_{u_2} x = -\|x\|_2 e^{i\theta} e_1. \quad [4 \text{ puntos}]$$

2. Dados los puntos del plano de coordenadas  $(x_k, y_k)$  con  $k = 1, 2, \dots, n$ , la recta de regresión de  $y$  sobre  $x$  es la recta de ecuación  $y = mx + p$ , cuya pendiente  $m$  y ordenada en el origen  $p$  minimizan la expresión

$$\sum_{k=1}^n (y_k - mx_k - p)^2.$$

a) Deduzca la expresión explícita de los coeficientes  $m$  y  $p$ . [2 puntos]

b) Halle la recta de regresión de los puntos  $(2, 1), (4, 2), (6, 3), (8, 1), (10, 2)$ . [2 puntos]

3. Resuelva el sistema lineal

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & -3 \\ -2 & 4 & 3 \\ 2 & 3 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -3 \\ 8 \end{bmatrix}$$

por medio de la factorización  $QR$  de Householder. [4 puntos]

4. Encuentre la matriz de rotación que al vector  $\vec{x} = (2, -3, -4, -1)$  lo transforme en un vector cuya tercera componente sea cero, deje invariante la primera y cuarta coordenadas y preserve la norma. [4 puntos]

5. Explique detalladamente que realiza el siguiente algoritmo

```
for j = 1 to n
    e(1 : m, j) ← a(1 : m, j)
    for i = 1 to j - 1
        u(i, j) ← e(1 : m, i)T · a(1 : m, j)
        e(1 : m, j) ← e(1 : m, j) - u(i, j) · e(1 : m, i)
    end
    u(j, j) ←  $\sqrt{\sum_{k=1}^m e(k, j)^2}$ 
    e(1 : m, j) ← e(1 : m, j) / u(j, j)
end
```

Luego de analizar el algoritmo se podría mejorar a fin de no perder cifras significativas? [4 puntos]

Los Profesores  
UNI, 15 de julio de 2020.