

Departamento de Ciencia de la Computación e Inteligencia Artificial

Alumno:	
Grupo teoría:	(de a)
DNI:	
Email:	

Ejercicios de Cálculo e Interpolación de Matemáticas II, 2015/16**Instrucciones generales:**

Todos los ejercicios deben estar bien explicados y realizados a mano.

Se deben de entregar el día del examen, 30 de Mayo.

		Nota
Ejercicio 1	1,75	
Ejercicio 2	1,75	
Ejercicio 3	1,75	
Ejercicio 4	1,75	
Ejercicio 5	3	
Total		

2. Comprueba si se cumple el teorema de la convergencia del método de Newton para el valor $c_0 = 4$ en el intervalo $[3, 4]$ y la función $f(x) = \frac{e^x}{8} + \frac{1}{e^x} - \sin(x) - 4$.

Si las condiciones del teorema se cumplen, aplica el método de Newton a partir de ese valor inicial, hasta obtener una raíz de la ecuación con una precisión de al menos 10^{-5} .

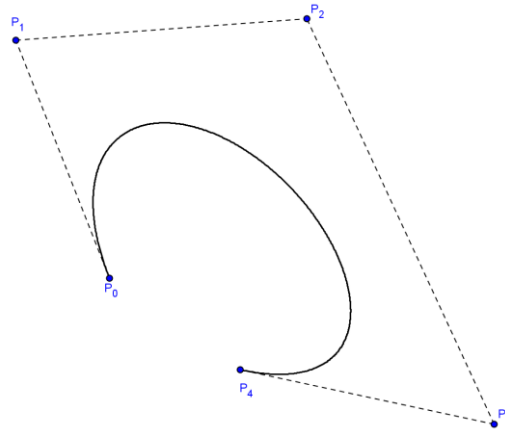
Realiza los cálculos con todos los valores redondeados a 7 decimales.

i	a	c	h	f(a)	f'(a)	f(c)

3. La curva paramétrica $b(t) = \sum_{i=0}^n a_i t^i = a_n t^n + a_{n-1} t^{n-1} + \dots + a_1 t + a_0$ donde $b(t): \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ para $0 \leq t \leq 1$ y $a_i \in \mathbb{R}^2$ para $0 \leq i \leq n$ es en realidad una curva de Bezier de grado n formulada en forma polinómica si sus coeficientes cumplen con la expresión $a_i = \binom{n}{i} \left(\sum_{j=0}^i (-1)^j \binom{i}{j} P_{i-j} \right)$ y donde los $P_i \in \mathbb{R}^2$ para $0 \leq i \leq n$ son los correspondientes puntos de control de la curva de Bezier.

Compruébalo para una curva de Bezier de grado 4:

$$b(t) = a_4 t^4 + a_3 t^3 + a_2 t^2 + a_1 t + a_0$$



4. Construir un spline cúbico interpolador de extremo natural para los puntos:

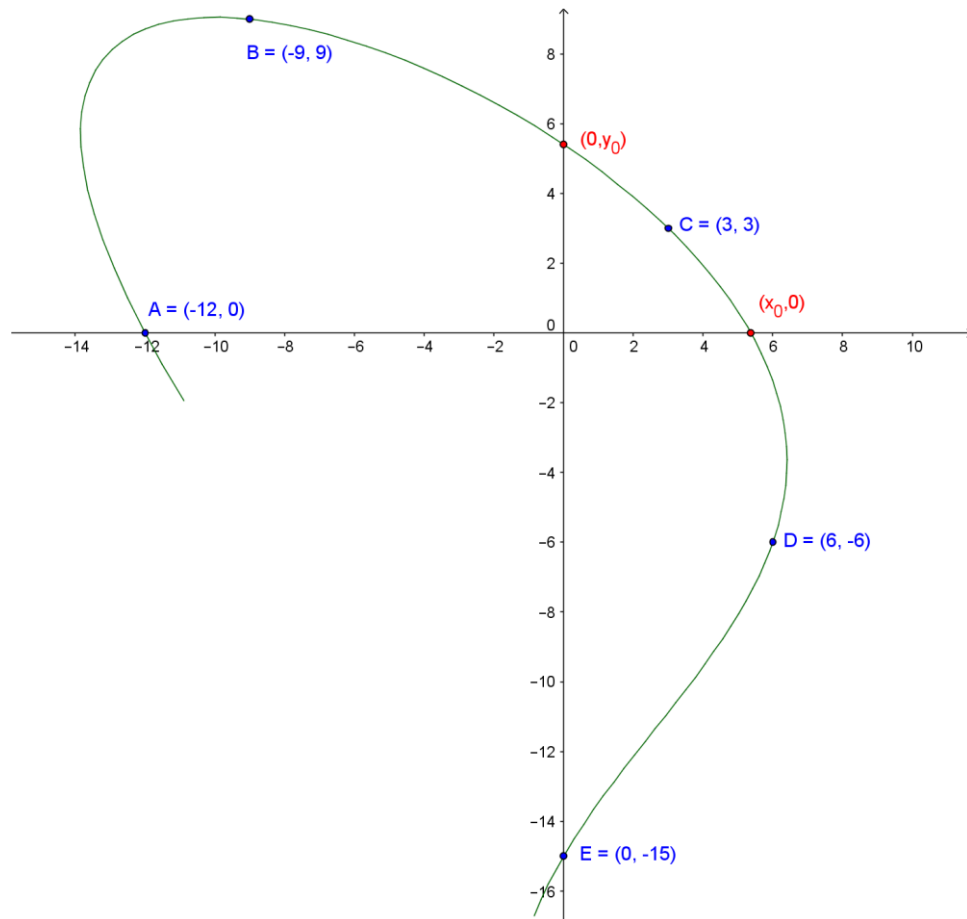
$(1,0)$, $(2,8)$, $(4,4)$, $(5,4)$ y $(9,8)$.

Procura expresar, mientras puedas, los valores en fracción, y en caso de tener que realizar cálculos con decimales redondea a 5 decimales antes de volver a operar.

	x_i	y_i	h_i	a_i	b_i	c_i	d_i
0							
1							
2							
3							
4							

5. Interpola mediante diferencias divididas en 2D, con un polinomio para abscisas $X(t)$ y otro polinomio para ordenadas $Y(t)$, la curva que pasa por los puntos A, B, C, D y E.

Luego calcula con el método regula falsi, con una cota de error absoluto menor a 10^{-4} , los valores x_0 e y_0 correspondientes a los puntos de corte de la curva interpolada con los ejes de coordenadas. En caso de tener que realizar cálculos con decimales redondea a 5 decimales antes de volver a operar.



	t	X(t)	Y(t)
A	0	-12	0
B	$\frac{1}{4}$	-9	9
C	$\frac{1}{2}$	3	3
D	$\frac{3}{4}$	6	-6
E	1	0	-15

t_i	$X(t_i)$	$X[t_{i-1}, t_i]$	$X[t_{i-2}, t_{i-1}, t_i]$	$X[t_{i-3}, \dots, t_i]$	$X[t_0, \dots, t_n]$

t_i	$Y(t_i)$	$Y[t_{i-1}, t_i]$	$Y[t_{i-2}, t_{i-1}, t_i]$	$Y[t_{i-3}, \dots, t_i]$	$Y[t_0, \dots, t_n]$

$$X(t) = \quad t^4 \quad t^3 \quad t^2 \quad t \quad$$

$$Y(t) = \quad t^4 \quad t^3 \quad t^2 \quad t \quad$$

i	a	b	c	h	X(a)	X(b)	X(c)

i	a	b	c	h	Y(a)	Y(b)	Y(c)

