

Problema 1

(cacho)
2010 6821

x	0,174	0,325	0,615	0,932	1,23	1,49
y	0,0120	0,0894	0,512	1,42	3,21	5,20

debemos ajustar con una curva de la forma $y(x) = ax^b$ mediante el método de cuadrados mínimos con 3 dígitos en todas las operaciones.

la curva no es lineal, haremos un cambio de variable

$$\ln(y) = \ln(a) + b \cdot \ln(x)$$

donde $C_0 = \ln(a)$, $\varphi_0 = 1$, $C_1 = b$, $\varphi_1 = \ln(x)$, $H = \ln(y)$

$$\varphi_0 = (1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1)$$

$$\varphi_1 = \begin{pmatrix} -1,75 & -1,12 & -0,486 & -0,0709 & 0,207 & 0,399 \end{pmatrix}$$

$$H = \begin{pmatrix} -4,42 & -2,41 & -0,669 & 0,351 & 1,17 & 1,65 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \varphi_0 \cdot \varphi_1 & \varphi_0 \varphi_2 \\ \varphi_1 \cdot \varphi_0 & \varphi_1 \varphi_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \varphi_0 \cdot H \\ \varphi_1 \cdot H \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 6 & -2,82 \\ -2,82 & 4,76 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} C_0 \\ C_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4,33 \\ 11,6 \end{pmatrix}$$

resolvemos el sistema y obtenemos:

$$C_0 = 0,587 \quad C_1 = 2,78$$

tenemos entonces $a = e^{C_0}$ y $b = C_1$

$$a = 1,80 \quad b = 2,78$$

obtenemos así la curva de ajuste siguiente:

$$y(x) = 1,80 \cdot x^{2,78}$$

debemos verificar el ajuste logrado y una estimación del error, para ello evaluaremos la curva en los datos y daremos el error cuadrático.

x	0,174	0,325	0,615	0,932	1,23	1,49
y'	0,0139	0,0791	0,466	1,48	3,20	5,45

0,615
0,512

0,402
1,42

3,21

0,1

curva de la forma $y(x) = a x^b$ mediante
mínimos con 3 dígitos en todas las operaciones.

, haremos un cambio de variable

+ $b \cdot \ln(x)$

$\varphi_0 = 1$; $C_1 = b$; $\varphi_1 = \ln(x)$; $H = \ln(y)$

486 -0,0709 0,207 0,399) ↗

69 0,351 1,14 1,65) ↗

$$e = \sum_{i=1}^6 (y_i - \hat{y}_i)^2$$

$$= (0,0125 - 0,0139)^2 + (0,0894 - 0,0791)^2 + (0,512 - 0,466)^2 + (1,42 - 1,48)^2 + (3,11 - 3,20)^2 + (5,20 - 5,45)^2 = 0,0684$$

Problema 2

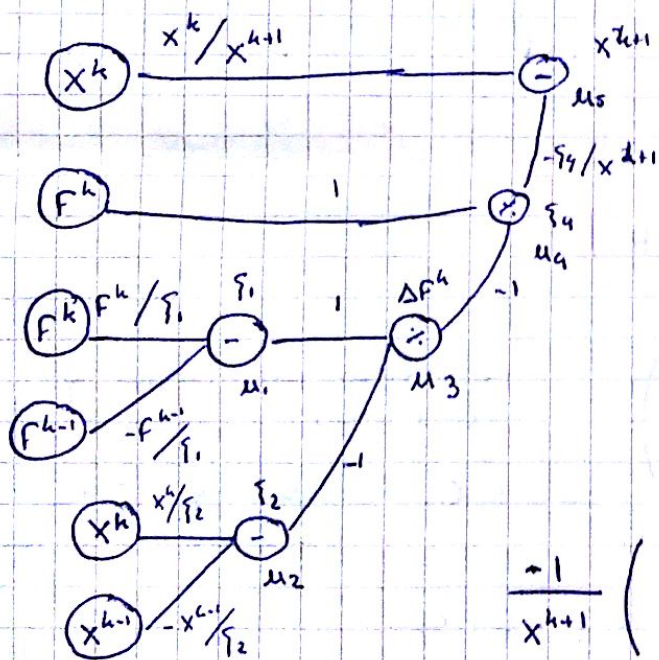
la fórmula de método de la secante es

$$x^{k+1} = x^k - \frac{f^k}{\Delta f} \quad \text{con} \quad \Delta f = \frac{f^k - f^{k-1}}{x^k - x^{k-1}}$$

también podemos usar:

$$x^{k+1} = \frac{x^{k-1} f^k - x^k f^{k-1}}{f^k - f^{k-1}}$$

debemos hallar el factor de amplificación para el error de redondeo durante los cálculos en ambos métodos



$$f_{x^{k+1}} = \left[f_{x^k} \frac{x^k}{x^{k+1}} - \frac{1}{x^{k+1}} \left[f^k - \left(\right. \right. \right]$$

$$\left[f_{f^k} \cdot \frac{f^k}{\delta_1} - f_{f^{k-1}} \cdot \frac{f^{k-1}}{\delta_1} + u_1 - \left(f_{x^k} \cdot \frac{x^k}{\delta_2} - f_{x^{k-1}} \cdot \frac{x^{k-1}}{\delta_2} + u_2 \right) + u_3 \right] + u_4$$

$$|u_1| = |u_2| = |u_3| = |u_4| = |u_5| \approx |u|$$

$$\frac{1}{x^{k+1}} \left(-u - (-u)\delta_1 + u \right) + u$$

$$u \left(\frac{1}{x^{k+1}} + \right)$$

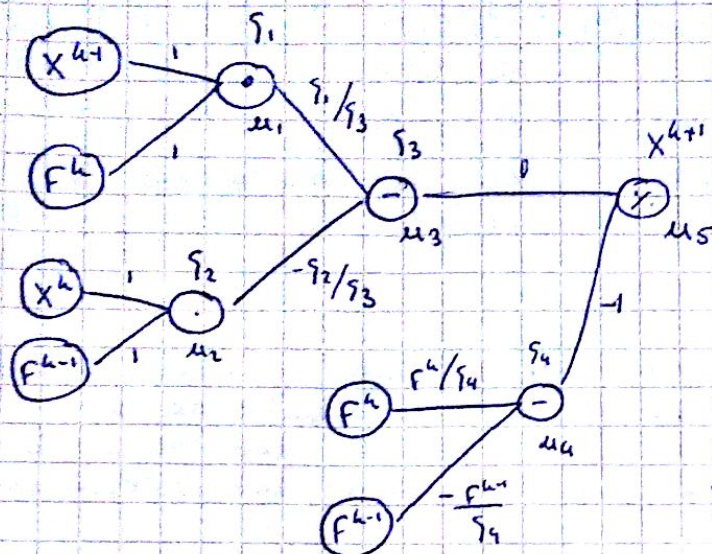
$$u_5 + \frac{\delta_4}{x^{k+1}} \left(u_4 - u_3 - u_1 + u_2 \right)$$

$$\left(1 + \frac{\delta_4}{x^{k+1}} \cdot 4 \right) u$$

f_u'

$$\delta_4 = \frac{f^k}{\Delta f^k}$$

$$x^{k+1} = x^k - \frac{f^k}{\Delta f^k}$$



$$\mu_5 + \mu_3 + \frac{\eta_1}{\eta_3} \mu_1 - \frac{\eta_2}{\eta_3} \mu_2 - \mu_4$$

$$|\mu_1| = |\mu_2| = |\mu_3| = |\mu_4| = |\mu_5| \ll |\mu|$$

$$\left(3 + \left| \frac{\eta_1}{\eta_3} \right| + \left| \frac{\eta_2}{\eta_3} \right| \right) \mu$$

$$|F''|$$

$$\eta_1 = x^{k-1} f^k$$

$$\eta_2 = x^k f^{k-1}$$

$$\eta_3 = x^{k-1} f^k - x^k f^{k-1}$$

el primer algoritmo esta mejor condicionado para la convergencia, vemos que es la forma de Newton Raphson. ~~atendamos en~~ donde η es correcto incremental

$$f(x) = \sin(x) - 0,7429$$

vamos a calcular $x = \arcsen(0,7429)$ suponiendo que $f(x) = \sin(x)$
con $x^0 = 0,7$ $x^1 = 0,9$

$$x^2 = 0,9 - \frac{\sin(0,9)}{\frac{\sin(0,9) - \sin(0,7)}{0,9 - 0,7}} = -0,226$$

$$x^3 = -0,23 - \frac{\sin(-0,23)}{\frac{\sin(-0,23) - \sin(0,9)}{-0,23 - 0,9}} = 0,0247$$

con el segundo método

$$x^2 = \frac{0,7 \cdot \sin(0,9) - 0,9 \sin(0,7)}{\sin(0,9) - \sin(0,7)} = -0,226$$

$$x^3 = \frac{0,9 \sin(-0,23) - -0,23 \sin(0,9)}{\sin(-0,23) - \sin(0,9)} = 0,0247$$

Para el primer caso el factor de ampl.

$$|f_u'| = 20,91$$

en el segundo caso

$$|f_u''| = 38,85$$

comproba nuestra suposición anterior.

Pregunta 2:

Si la multiplicidad de una raíz de ecuación no lineal es mayor a 1 podemos comprobar que el método de Newton-Raphson pierde sus propiedades de convergencia y ya deja de ser 2, pasa a ser lineal, a menos que se realicen las correcciones necesarias.

Pregunta 1

¶

Podemos reducir el error obtenido al resolver un SEL mediante método directo por medio del refinamiento iterativo.

Supongamos el sistema

$$A \cdot x = b$$

obtenemos x

calculamos el residuo $r = b - Ax$

obtenemos r

también

$$A \cdot \delta x = r$$

, este es otro sistema despejamos δx

$$\hat{x} = x + \delta x$$

obtenemos un \hat{x} refinado.