

• Métodos computacionales: Alejandro Segura

• Sistemas Lineales

- a) Incluir el código Notebook (.ipynb).
- b) Guardar la información en una carpeta llamada Semana7_Nombre1_Nombre2
- c) Comprimir en formato zip la carpeta para tenga el nombre final Semana7_Nombre1_Nombre2.zip
- d) Hacer una sola entrega por grupo.

Contents

1	Line	ear-Systems	3
	1.1	Mínimos cuadrados	4
	1.2	Sistemas de ecuaciones no lineales	6

List of Figures

 1 Linear-Systems

1.1 Mínimos cuadrados

1. Se tienen tres líneas en \mathbb{R}^2 :

$$2x - y = 2$$

$$x + 2y = 1$$

$$x + y = 4$$
(1)

- (a) Con el método de mínimos cuadrados encuentre el punto común a las tres líneas. Grafique las tres líneas y el punto solución, ¿qué interpretación puede dar?
- (b) Realice una búsqueda iterativa entre -5 < x < 5 y 5 < y < 5 con un paso de h = 0.03 para encontrar la menor distancia del problema. Grafique la distancia y compare con el resultado obtenido con mínimos cuadrados.

$$min(||\mathbb{A}x^* - \vec{b}||) \tag{2}$$

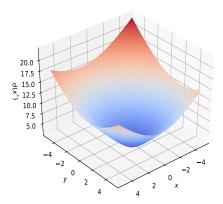


Figure 1: Distancia $||\mathbb{A}x^* - \vec{b}||$ en la región rectangular definida en el problema. La distancia mínima debe corresponder al resultado del método de mínimos cuadrados.

2. Descargue los datos: https://github.com/asegura4488/Database/blob/main/MetodosComputacionalesReforma/MinimosLineal.txt. Realice el ajuste usando el método de mínimos cuadrados para encontrar los parámetros de:

$$f(x) = a_0 + a_1 x \tag{3}$$

Grafique los datos y el ajuste mostrando el valor de las constantes en la etiqueta de la grafica.

3. Descargue los datos: https://github.com/asegura4488/Database/blob/main/MetodosComputacionalesReforma/MinimosCuadratico.txt. Realice el ajuste usando el método de mínimos cuadrados para encontrar los parámetros de:

$$f(x) = a_0 + a_1 x + a_1 x^2 (4)$$

Grafique los datos y el ajuste mostrando el valor de las constantes en la etiqueta de la grafica.

- 4. Utilice el método curve_fit de Python para obtener los dos ajustes. Compare con los resultados anteriores.
- 5. En el caso de ajustes, es posible definir funciones de costo que midan la distancia entre los puntos muestrales y el modelo de ajuste. En el caso de mínimos cuadrados la función es χ^2 . Para n puntos y un modelo lineal la función de costo es:

$$\chi^{2}(a_{0}, a_{1}) = \sum_{i=1}^{n} (y_{i} - (a_{0} + a_{1}x_{i}))^{2}$$
(5)

Si hablamos en terminos Bayesianos, $\Omega = \{a_0, a_1\}$ define el conjunto de modelos lineales que pueden explicar los n puntos muestrales. Al minimizar $\chi^2(a_0, a_1)$ muestre (analíticamente) que los parámetros están dados por:

$$a_0 = \bar{y} - a_1 \bar{x}$$

$$a_1 = \frac{\sum xy - \frac{\sum x \sum y}{n}}{\sum x^2 - \frac{(\sum x)^2}{n}}$$
(6)

donde \bar{x} y \bar{y} son los valores medios de puntos y sus imágenes. Para n puntos y un modelo cuadrático la función de costo es:

$$\chi^2(a_0, a_1, a_2) = \sum_{i=1}^n (y_i - (a_0 + a_1 x_i + a_2 x_i^2))^2$$
(7)

Minimize $\chi^2(a_0, a_1, a_2)$ para encontrar el siguiente sistema de ecuaciones. Nota alguna regularidad?

$$\sum_{i=1}^{n} [a_0 + x_i a_1 + x_i^2 a_2 = y_i]$$

$$\sum_{i=1}^{n} [a_0 x_i + a_1 x_i^2 + a_2 x_i^3 = x_i y_i]$$

$$\sum_{i=1}^{n} [a_0 x_i^2 + a_1 x_i^3 + a_2 x_i^4 = x_i^2 y_i]$$
(8)

Opcionalmente: Encuentre los parámetros usando estas expresiones para los problemas 2) y 3)

6. Calcule la proyección ortogonal del vector $\vec{b} = (-3, -3, 8, 9)$ sobre el sub-espacio W generado por los vectores (tomado de algun lugar de la deepweb):

$$\vec{u}_1 = (3, 1, 0, 1)$$

 $\vec{u}_2 = (1, 2, 1, 1)$
 $\vec{u}_3 = (-1, 0, 2, -1)$ (9)

- a) Usando mínimos cuadrados matriciales. La proyección ortogonal es $p_W(b) = Ax$, donde las columnas de A son los vectores base y x es la solución de mínimos cuadrados.
- b) Con el proceso de Grand-Schmidt obtener una base ortonormal (v_1, v_2, v_3) y luego calcular la proyección sobre dicha base: $p_W(b) = c_1v_1 + c_2v_2 + c_3v_3$, donde $c_i = 0.0$, para i = 1, 2, 3. Respuesta: $p_W(b) = (-2, 3, 4, 0)$

1.2 Sistemas de ecuaciones no lineales

(a) Usando los métodos vistos en clase, encuentre la solución para los siguientes sistemas de ecuaciones no lineales:

$$ln(x_1^2 + x_2^2) - sin(x_1x_2) = ln(2) + ln(\pi),$$

$$e^{x_1 - x_2} + cos(x_1x_2) = 0.$$
(10)

Use $\mathbf{x}^{(0)} = (2, 2)$

$$6x_1 - 2\cos(x_2x_3) - 1 = 0,$$

$$9x_2 + \sqrt{x_1^2 + \sin(x_3) + 1.06 + 0.9} = 0,$$

$$60x_3 + 3e^{-x_1x_2} + 10\pi - 3 = 0.$$
(11)

Use $\mathbf{x}^{(0)} = (0, 0, 0)$

Ejercicios tomados de Numerical Analysis - Burden and Faires, Ninth Edition, Chapter 10.