

# Métodos Cerrados

Los métodos cerrados necesitan dos valores iniciales para la raíz, la cual se encuentra dentro de un intervalo predeterminado por un límite inferior y otro superior.

Estos métodos convergen porque se acercan a la raíz a medida de que avanzan las iteraciones.

- Si  $f(x_l)$  y  $f(x_u)$  tienen signos opuestos, entonces existe un número impar de raíces en el intervalo.
- Si  $f(x_l)$  y  $f(x_u)$  tienen el mismo signo, entonces no hay raíces o existe un número par de ellas en el intervalo.

## Método de Bisección

Es un método de búsqueda incremental, en el que el intervalo siempre se divide a la mitad.

Si  $f(x)$  es real y continua en el intervalo que va desde  $x_l$  hasta  $x_u$  y  $f(x_l)$  y  $f(x_u)$  cambian de signo, entonces en  $f(x_l)f(x_u) < 0$  hay al menos un raíz real entre  $x_l$  y  $x_u$ . En otras palabras:

$$\text{Si } f(x_l) \cdot f(x_u) < 0 \Rightarrow \exists x_r \in [x_l, x_u] / f(x_r) = 0$$

## Algoritmo

1. Elegir valores para  $x_l$  y  $x_u$ , de manera que encierren la raíz que que se cumpla  $f(x_l)f(x_u) < 0$ .
2. Se aproxima  $x_r$  mediante:

$$x_r = \frac{x_l + x_u}{2}$$

3. Se verifica lo siguiente:
  1. Si  $f(x_l)f(x_r) < 0$ , entonces  $x_u = x_r$  y se vuelve al paso 2.
  2. Si  $f(x_l)f(x_r) > 0$ , entonces  $x_l = x_r$  y se vuelve al paso 2.
  3. Si  $f(x_l)f(x_r) = 0$ , entonces se termina el cálculo

## Tabla

$i$	$x_l$	$x_u$	$f(x_l)$	$f(x_u)$	$x_r$	$f(x_r)$

## Iteraciones por margen de error

$$n = \text{ent}\left(\frac{\ln(x_u - x_l) - \ln(\epsilon)}{\ln(2)}\right)$$

## Estimación de error

$$\epsilon_a = \left| \frac{x_r^{\text{nuevo}} - x_r^{\text{anterior}}}{x_r^{\text{nuevo}}} \right| \cdot 100$$

# Métodos Abiertos

Los algoritmos se basan en fórmulas que requieren únicamente un solo valor de inicio, el cual no necesariamente encierran la raíz.

Estos métodos a veces divergen o se alejan de la raíz a medida de que avanzan los cálculos.

## Punto Fijo

Se debe reescribir la ecuación  $f(x) = 0$  de tal modo que  $x$  esté a un lado de la ecuación. Dando como resultado:

$$x = g(x)$$

La ecuación va iterando en base al resultado anterior, de modo que que:

$$x_{i+1} = g(x_i)$$

## Teorema

Si  $\alpha$  es la solución de la ecuación  $x_{i+1} = g(x_i)$ , y además  $\alpha \in I$ , entonces se cumple **de manera jerárquica** qué:

1.  $g(x)$  y  $g'(x)$  son continuas en  $I$
2.  $|g'(x)| \leq M < 1, \forall x \in I$
3.  $x \in I$  (El intervalo  $I$  debe estar dentro de  $x$ .  $x$  se obtiene por el punto 2.)

## Tabla

$i$	$x_i$	$g(x_i)$	$g'(x_i)$
0	$x_0$	-	-
1			

## Iteraciones por margen de error

$$\begin{aligned}\epsilon &\leq \frac{M^n}{1-M} |\Delta x|, \text{ con} \\ \epsilon &= x_i - x_n \\ \Delta x &= x_1 - x_0 \\ M &= g'(x + \epsilon)\end{aligned}$$

## Estimación de error

$$\epsilon_a = \left| \frac{x_{i+1} - x_i}{x_{i+1}} \right| \cdot 100$$

## Newton-Raphson

Si el valor inicial de la raíz es  $x_i$ , entonces se traza una recta tangente al punto  $(x_i, f(x_i))$ .

Dado el hecho de que para obtener la recta tangente a un punto se necesita la derivada, y que para obtener la intersección con el eje  $x$  debe cumplir que  $f(x_i) = 0$ . Entonces, la ecuación dada es:

$$x_{i+1} = x_i - \frac{f(x_i)}{f'(x_i)}$$

En caso de querer encontrar un punto máximo o un punto mínimo, entonces es posible realizar lo siguiente:

$$x_{i+1} = x_i - \frac{f'(x_i)}{f''(x_i)}$$

## Tabla

$i$	$x_i$	$x_{i+1}$
0	$x_0$	-
1		

## Raíces de Polinomios

Forma general de una ecuación polinomial:

$$P_n(x) = \sum_{i=0}^n a_n x^n$$

Recordar qué:

- En una ecuación grado  $n$  hay  $n$  raíces reales o complejas
- Si  $n$  es impar, existe al menos una solución real

## Interpolación Lineal

La idea de la interpolación polinomial es encontrar un polinomio  $P(x)$ , tal que  $P[x_i] = f(x_i)$

Esto, tomando en cuenta que el conjunto de polinomios de grado  $n$ , es en realidad un espacio vectorial de dimensión  $n + 1$ .

Con esto, se dará un palo ordenado de la siguiente manera:

$$\begin{aligned} P(x_0) &= y_0 \\ P(x_1) &= y_1 \\ &\vdots \\ P(x_i) &= y_i \end{aligned}$$

o también puede estar escrito así:

$x$	$x_0$	$x_1$	$\dots$	$x_i$
$y$	$y_0$	$y_1$	$\dots$	$y_i$

Se resuelve con la siguiente matriz

1	$x_0$	$x_0^2$	$x_0^n$	$y_0$
1	$x_1$	$x_1^2$	$x_1^n$	$y_1$
1	$\dots$	$\dots$	$\dots$	$\dots$
1	$x_n$	$x_n^2$	$x_n^n$	$y_n$

# Interpolación de Newton

$$\begin{aligned} b_0 &= f(x_0) \\ b_1 &= f[x_1, x_0] \\ &\dots \\ b_n &= f[x_n, x_{n-1}, \dots, x_1, x_0] \end{aligned}$$

<i>i</i>	<i>x<sub>i</sub></i>	<i>f(x<sub>i</sub>)</i>	Primero	Segundo	Tercero
0	<i>x</i> <sub>0</sub>	<i>f(x</i> <sub>0</sub> <i>)</i>	→ <i>f</i> [ <i>x</i> <sub>1</sub> , <i>x</i> <sub>0</sub> ]	→ <i>f</i> [ <i>x</i> <sub>2</sub> , <i>x</i> <sub>1</sub> , <i>x</i> <sub>0</sub> ]	→ <i>f</i> [ <i>x</i> <sub>3</sub> , <i>x</i> <sub>2</sub> , <i>x</i> <sub>1</sub> , <i>x</i> <sub>0</sub> ]
1	<i>x</i> <sub>1</sub>	<i>f(x</i> <sub>1</sub> <i>)</i>	→ <i>f</i> [ <i>x</i> <sub>2</sub> , <i>x</i> <sub>1</sub> ]	→ <i>f</i> [ <i>x</i> <sub>3</sub> , <i>x</i> <sub>2</sub> , <i>x</i> <sub>1</sub> ]	
2	<i>x</i> <sub>2</sub>	<i>f(x</i> <sub>2</sub> <i>)</i>	→ <i>f</i> [ <i>x</i> <sub>3</sub> , <i>x</i> <sub>2</sub> ]		
3	<i>x</i> <sub>3</sub>	<i>f(x</i> <sub>3</sub> <i>)</i>			

$$\begin{aligned} f[x_i, x_j] &= \frac{f(x_i) - f(x_j)}{x_i - x_j} \\ f[x_i, x_j, x_k] &= \frac{f[x_i, x_j] - f[x_j, x_k]}{x_i - x_k} \end{aligned}$$

# Polinomio de Lagrange

$$L_i(x) = \prod_{j=0}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j}, \quad j \neq i$$