ANÁLISIS NUMÉRICO II — Práctico N°4 - 2025 Cuadrados mínimos

1. Resuelva el siguiente sistema lineal usando rotaciones de Givens y reflexiones de Householder

$$\left[\begin{array}{cc} 2 & 3 \\ 5 & 7 \end{array}\right] \left[\begin{array}{c} x_1 \\ x_2 \end{array}\right] = \left[\begin{array}{c} 12 \\ 29 \end{array}\right].$$

- 2. Encuentre una reflexión Q tal que Qx = y para vectores $x, y \in \mathbb{R}^n$ con $||x||_2 = ||y||_2 = 1$.
- 3. Implemente las siguientes funciones en Python que realizan una descomposición QR. Deben tener como entrada una matriz A y como salida Q y R.
 - a) qrgivens que utilice rotaciones de Givens.
 - b) qrhholder que utilice reflexiones de Householder.
- 4. Implemente una función en Python llamada qrgivensp que utilice rotaciones de Givens con permutación de columnas. Debe tener como entrada la matriz A y como salida Q, R y P.
- 5. Demuestre que si $R \in \mathbb{R}^{n-1 \times n-1}$, $w \in \mathbb{R}^{n-1}$, $v \in \mathbb{R}^{m-n+1}$, $c \in \mathbb{R}^{n-1}$, $d \in \mathbb{R}^{m-n+1}$ tales que

$$A = \left[\begin{array}{cc} R & w \\ 0 & v \end{array} \right], \qquad b = \left[\begin{array}{c} c \\ d \end{array} \right],$$

con A de rango completo, entonces $\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|Ax - b\|_2^2 = \|d\|_2^2 - (v^T d/\|v\|_2)^2$

- 6. Sea $A \in \mathbb{R}^{m \times n}, b \in \mathbb{R}^m$ y $\phi : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ t.q. $\phi(x) = \frac{1}{2} \|Ax b\|_2^2$. Demuestre que:
 - a) existe $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ solución de minimizar $\phi(x)$,
 - b) \bar{x} es solución del problema si y solo si $A^T A \bar{x} = A^T b$.
- 7. **Implemente** una función en Python llamada sol_cuadmin que dadas A y b retorne \bar{x} solución del problema de cuadrados mínimos, i.e.,

$$\min_{x} ||Ax - b||_{2}^{2}.$$

Utilice la función del ejercicio 4 y resuelva un sistema triangular.

8. Sea $A(\epsilon) = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ \epsilon & 0 \\ 0 & \epsilon \end{bmatrix}$. Utilice Python para resolver el sistema lineal $A(\epsilon)x = [1, 1, 1]$ cuando

 $\epsilon \to 0$ de dos formas distintas:

- a) Utilizando la ecuación normal $(A^TAx = A^Tb)$ y resolviendo el sistema lineal mediante Cholesky y LU.
- b) Utilizando la descomposición QR con la implementación de sol_cuadmin.

Comparar ambas soluciones entre sí para cada ϵ .

9. Encuentre $\bar{x} \in \mathbb{R}^n$ solución de minimizar $||Ax - b||_2^2$ para $A \in \mathbb{R}^{n \times (n-2)}$ y $b \in \mathbb{R}^n$ con

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 2 & \ddots & 0 \\ -1 & \ddots & -1 \\ 0 & \ddots & 2 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \qquad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix},$$

1

usando los algoritmos de QR y Cholesky, para n = 100 y n = 1000.

10. Se desea contar con un modelo para pronosticar el comportamiento de un sistema desconocido. Para ello, contamos con valores de entrada u(t) y de salida y(t) para tiempos $t=0,\ldots,N$. Una estrategia, consiste en suponer que la salida depende de las últimas $\tau+1$ entradas, o sea,

$$y(t) \approx h_0 u(t) + h_1 u(t-1) + \dots + h_{\tau} u(t-\tau), \text{ para } t = \tau, \dots, N.$$

Descargue el archivo dryer2.dat (datos de una secadora industrial obtenidos de DaISy) donde los datos t, u(t), y(t) están en las columnas 1, 2 y 5, respectivamente.

- a) Grafique conjuntamente u(t) e y(t).
- b) Entrene su modelo con $\tau = 100$ y N = 500.
- c) Grafique su estimación $y_{\text{est}}(t)$ junto a y(t) para t > N.
- 11. Dentro del análisis de datos, un modelo muy utilizado es la regresión polinomial, la cual permite modelar relaciones lineales y no lineales entre variables mediante el ajuste de una curva a un conjunto de datos usando mínimos cuadrados.

Descargue el archivo de datos_p4ej11, donde x corresponde a la variable independiente e y a la variable dependiente.

- a) Para cada caso, debe construir la matriz A y el vector b utilizando el conjunto de datos y encuentre una solución de minimizar $||Ax b||_2^2$ para un polinomio:
 - i. lineal,
 - ii. cuadrático y,
 - iii. cúbico.
- b) Grafique el conjunto de datos y las soluciones.
- c) Muestre el residuo de cada grado del polinomio ajustado en un único gráfico.