

Apunte Único: Álgebra Lineal Computacional - Práctica 6

Por alumnos de ALC
Facultad de Ciencias Exactas y Naturales
UBA

última actualización 26/06/25 @ 00:13

Choose your destiny:

(click click 🗑 en el ejercicio para saltar)

☉ [Notas teóricas](#)

☉ Ejercicios de la guía:

1.	3.	5.	7.	9.	11.	13.
2.	4.	6.	8.	10.	12.	14.

☉ Ejercicios de Parciales

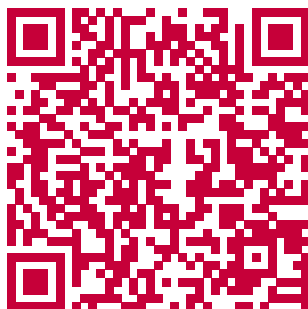
🔥[1.](#) 🔥[2.](#) 🔥[??.](#)

Esta Guía 6 que tenés se actualizó por última vez:

26/06/25 @ 00:13

Escaneá el QR para bajarte (quizás) una versión más nueva:

Guía 6



El resto de las guías repo en [github](#) para descargar las guías con los últimos updates.



Si querés mandar un ejercicio o avisar de algún error, lo más fácil es por [Telegram](#).



Notas teóricas:

✿ *Ecuaciones normales:*

$$A^t(Ax - b) = 0 \Leftrightarrow A^tAx = A^tb$$

Ejercicios de la guía:

Ejercicio 1. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 2. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 3. Para cada uno de los conjuntos de datos, plantear las ecuaciones normales y calcular los polinomios de grado 1, 2 y 3 que mejor aproximan la tabla en el sentido de cuadrados mínimos. Graficar los datos juntos con los tres polinomios. ¿Qué se observa? ¿Qué se puede decir del polinomio de grado 3?

x	-1	0	2	3
y	-1	3	11	27

x	-1	0	1	2
y	-3	1	1	3

Quiero hacer cuadrados mínimos en los conjuntos dados para los polinomios:

$$\begin{cases} y = ax + b \\ y = ax^2 + bx + c \\ y = ax^3 + bx^2 + cx + d \end{cases}$$

$$Ax = y \Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 1 \\ 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 11 \\ 27 \end{pmatrix} \Leftrightarrow A^t Ax = A^t y \Leftrightarrow$$

Ejercicio 4. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 5. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 6. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 7. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

Ejercicio 8. 🤖... hay que hacerlo! 🤖

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 📎, o mejor aún si querés subirlo en \LaTeX → [una pull request](#) al 🐙.

🐙 Aportá con correcciones, mandando ejercicios, ★ [al repo](#), críticas, todo sirve.
La idea es que la guía esté actualizada y con el mínimo de errores.

[Ir al índice](#) ↑

Ejercicio 9. 🤖... hay que hacerlo! 🏠

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → *una pull request* al 🐙.

Ejercicio 10. 🤖... hay que hacerlo! 🏠

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → *una pull request* al 🐙.

Ejercicio 11. 🤖... hay que hacerlo! 🏠

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → *una pull request* al 🐙.

Ejercicio 12. 🤖... hay que hacerlo! 🏠

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → *una pull request* al 🐙.

Ejercicio 13. 🤖... hay que hacerlo! 🏠

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → *una pull request* al 🐙.

Ejercicio 14. 🤖... hay que hacerlo! 🏠

Si querés mandá la solución → [al grupo de Telegram](#) 🗉, o mejor aún si querés subirlo en $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$ → *una pull request* al 🐙.

🔥 Ejercicios de parciales:

1. [recu 5/12/2024] Sean $p_1 = (1, 0)$ y $p_2 = (1, 1)$ dos puntos en \mathbb{R}^2 .

- (a) Hallar la recta que pasa por el origen (es decir, $y = \alpha x$) que mejor aproxima a los puntos p_1 y p_2 en el sentido de cuadrados mínimos. Calcular el error cometido en la aproximación.
- (b) Sea $y = \tilde{\alpha}x$ la recta hallada en el ítem anterior. Probar que $y = \tilde{\alpha}x$ es la recta que pasa por el origen que mejor aproxima en el sentido de cuadrados mínimos a los puntos $p_1 = (1, -\beta/2)$ y $p_2 = (1, 1 + \beta/2)$ para cualquier $\beta \in \mathbb{R}$. ¿El error cometido es el mismo que en el ítem anterior? Justificar.

(a) Minimizar en el sentido de cuadrado mínimos:

$$\sum_{i=1}^2 (y_i - \alpha x_i)^2 = \underbrace{(y_1 - \alpha x_1)^2 + (y_2 - \alpha x_2)^2}_{\|\mathbf{y} - \alpha \mathbf{x}\|_2^2} \xrightarrow[\text{el sistema}]{\text{minimizar}} \min(\|\mathbf{y} - \alpha \mathbf{x}\|_2^2)$$

Ecuaciones normales:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \end{pmatrix}}_{A^t} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_A \alpha = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \end{pmatrix}}_{A^t} \underbrace{\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}}_y \Leftrightarrow 2\alpha = 1 \Leftrightarrow \alpha = \frac{1}{2}$$

La recta que pasa por el origen y que mejor aproxima es:

$$y = \frac{1}{2}$$

El error cometido al usar la recta $y = \frac{1}{2}x$ para aproximar los puntos p_1 y p_2 :

$$\varepsilon = \left\| \sum_{i=1}^2 (y_i - \frac{1}{2}x_i)^2 \right\|_2^2 = \left\| \mathbf{y} - \frac{1}{2}\mathbf{x} \right\|_2^2 = \left\| \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\|_2^2 = \left\| \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix} \right\|_2^2 = \frac{1}{2} \Leftrightarrow \varepsilon = \frac{1}{2}$$

- (b) Con los puntos $p_1 = (1, -\frac{\beta}{2})$, $p_2 = (1, 1 + \frac{\beta}{2})$ la simetría del ejercicio sigue siendo la misma.

Ecuaciones normales:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \end{pmatrix}}_{A^t} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}}_A \alpha = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 1 \end{pmatrix}}_{A^t} \underbrace{\begin{pmatrix} -\frac{\beta}{2} \\ 1 + \frac{\beta}{2} \end{pmatrix}}_y \Leftrightarrow 2\alpha = 1 \Leftrightarrow \alpha = \frac{1}{2}$$

La recta que pasa por el origen y que mejor aproxima es nuevamente:

$$y = \frac{1}{2}$$

El error cometido al usar la recta $y = \frac{1}{2}x$ para aproximar los puntos p_1 y p_2 :

$$\varepsilon = \left\| \begin{pmatrix} -\frac{\beta}{2} \\ 1 + \frac{\beta}{2} \end{pmatrix} - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\|_2^2 = \left\| \begin{pmatrix} -\frac{1+\beta}{2} \\ \frac{1+\beta}{2} \end{pmatrix} \right\|_2^2 = \frac{(1+\beta)^2}{2} \Leftrightarrow \varepsilon = \frac{(1+\beta)^2}{2}$$

Dale las gracias y un poco de amor ❤️ a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

👉 naD GarRaz 🍷

🐞 ¡Aportá con correcciones, mandando ejercicios, ★ al repo, críticas, todo sirve.

La idea es que la guía esté actualizada y con el mínimo de errores.

[Ir al índice ↑](#)

2. [segundo parcial 8/7/2023] Se sabe que cierto sistema físico que evoluciona con el tiempo cumple con el modelo $f(t) = a2^{-2t} + b2^{-t}$ y se cuenta con la siguiente tabla con mediciones en el tiempo

t	0	1	2
$f(t)$	10	3	$3/4$

Encontrar los valores a y b para que el modelo aproxime a los datos de la mejor forma en el sentido de cuadrados mínimos. ¿Los valores encontrados son únicos?

Armar sistema matricial con los datos:

$$\begin{cases} f(0) = 10 = a2^{-2 \cdot 0} + b2^{-0} = a + b \\ f(1) = 3 = a2^{-2 \cdot 1} + b2^{-1} = \frac{1}{4}a + \frac{1}{2}b \\ f(2) = \frac{3}{4} = a2^{-2 \cdot 2} + b2^{-2} = \frac{1}{16}a + \frac{1}{4}b \end{cases} \xrightarrow[\text{matricial}]{\text{forma}} A\vec{t} = \vec{f}(t) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{16} & \frac{1}{4} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ 3 \\ \frac{3}{4} \end{pmatrix}$$

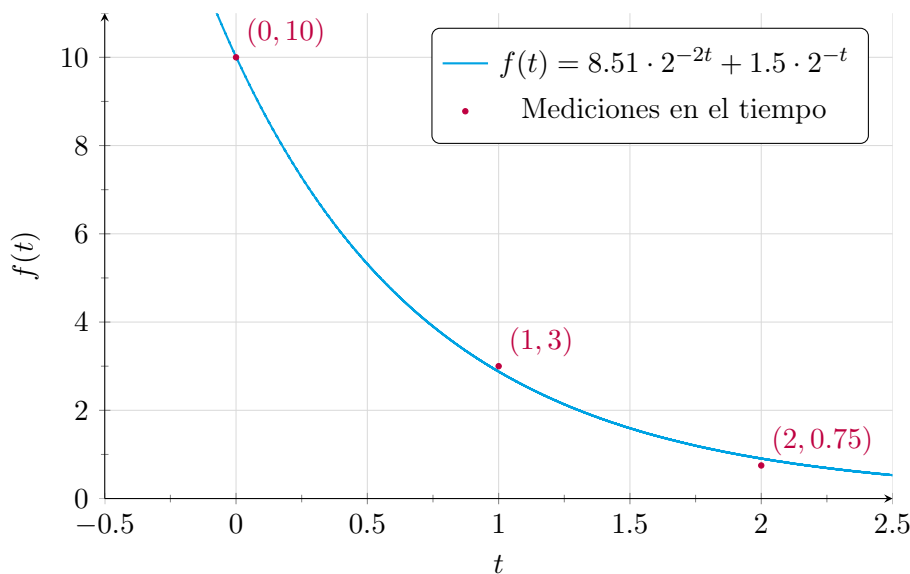
Las ecuaciones normales:

$$A^t A \vec{f}(t) = A^t \vec{f}(t) \Leftrightarrow \begin{pmatrix} \frac{273}{256} & \frac{73}{64} \\ \frac{256}{64} & \frac{64}{16} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{691}{64} \\ \frac{187}{16} \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 273 & 292 \\ 292 & 336 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = 16 \begin{pmatrix} \frac{691}{4} \\ 187 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} a \approx 8.51 \\ b \approx 1.50 \end{cases}$$

El modelo tiene solución única. La matriz del sistema A tiene rango 2 y el sistema lineal a resolver tiene 2 parámetros a y b .

$$f(t) = 8.51 \cdot 2^{-2t} + 1.5 \cdot 2^{-t}$$

Algo así, nada mal la verdad!



Dale las gracias y un poco de amor ❤️ a los que contribuyeron! Gracias por tu aporte:

👉 naD GarRaz 🐼