<u>Página Principal</u> Mis cursos (202301)(INF285) COMPUTACIÓN CIENTÍFICA|Paralelos:200/201

<u>Tareas y desafíos</u> <u>Tarea 3: Parte 1</u>

Comenzado el jueves, 11 de mayo de 2023, 15:08

Estado Finalizado

Finalizado en viernes, 12 de mayo de 2023, 17:52

**Tiempo** 1 día 2 horas

empleado

Calificación 6,00 de 8,00 (75%)

Pregunta 1 Correcta
Se puntúa 1,00 sobre 1,00
Sean los datos $(x_i,y_i)$ , con $i=0,\dots,n^2$ con $n\in\mathbb{N}$ y $p(x)$ un polinomio interpolador de grado $n^2$ . ¿Cuál es la complejidad computacional de obtener $p(x)$ mediante la interpolación polinomial de Lagrange?
$\circ$ a. $_n$
$\odot$ b. $n^2$
$lacktriangledown$ c. $n^4$
○ d. <sub>0</sub>
Respuesta correcta
Las respuestas correctas son:
$n^2$
r
n
ı
$n^4$
,
0

Pregunta **2**Incorrecta

Se puntúa 0,00 sobre 1,00

Sean los datos  $(x_i,y_i)$ , con  $i=0,\ldots,n^2$  con  $n\in\mathbb{N}$  y p(x) un polinomio interpolador de grado  $n^2$  en la base de Lagrange ¿Cuál es la complejidad computacional de evaluar p(x) en un punto?

- $\odot$  a.  $n^3$
- ob. 0
- $\circ$  c.  $n^4$
- lacksquare d.  $n^2$

×

Respuesta incorrecta.

La respuesta correcta es:  $n^4$ 

Pregunta 3

Incorrecta

Se puntúa 0,00 sobre 1,00

Sea la Matriz  $A=egin{pmatrix}1&\beta\\\alpha&1\end{pmatrix}$ , con  $\alpha,\beta\in\mathbb{R}^+$  y se quiere resolver el sistema Ax=b. ¿Cuál de las siguientes alternativas aseguran que los métodos de Jacobi y Gauss-Seidel convergen?

- $\circ$  a.  $\alpha * \beta < 1$
- $\bullet$  b.  $\alpha = \beta$
- $\circ$  c.  $\alpha * \beta > 1$
- $\bigcirc$  d.  $\alpha \neq \beta$

×

Respuesta incorrecta.

La respuesta correcta es:

$$\alpha*\beta<1$$

Pregunta 4

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Sea la función  $f(x)=2x^2+ax$ . El polinomio interpolador de Lagrange se define como  $p(x)=f(x_0)L_0(x)+f(x_1)L_1(x)$ . ¿Cuál es el valor de  $L_1(x)$ ?

- igcup a. ax
- $\bigcirc$  b. x-a
- $\circ$  c. 1-x
- lacktriangledown d. x

Respuesta correcta

La respuesta correcta es:

x

Pregunta 5

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Se desea resolver el siguiente sistema de ecuaciones  $\begin{pmatrix} 0 & 10 & 1 \\ 10 & -1 & 3 \\ -1 & 1 & 5 \end{pmatrix} \cdot \vec{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ 

¿Es posible resolverlo utilizando un algoritmo iterativo como el método de Jacobi?

- a. Si, pero se requiere realizar un pivoteo sobre la matriz antes
- O b. No, dado que diverge
- $\odot$  c. No, dado que aun pivoteando la matriz, este no se puede resolver
- Od. Si, dado que converge

Respuesta correcta

La respuesta correcta es:

Si, pero se requiere realizar un pivoteo sobre la matriz antes

Pregunta 6

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Se desea interpolar la función  $y=f(x)=\dfrac{1}{1+x^2}$  en el intervalo [0,3] utilizando la interpolacion de Lagrange, para ello, se le han entregado los siguientes datos  $x_i=\{0,1,2,3\}$  con  $i=0,\ldots,3$  y con  $y_i=f(x_i)$ 

Se sabe que un polinomio de Lagrange para este caso se calcula como  $p(x)=y_0\cdot L_0(x)+y_1\cdot L_1(x)+y_2\cdot L_2(x)+y_3\cdot L_3(x)$ . El polinomio correspondiente a  $L_2(x)$  es:

$$^{ extstyle \circ}$$
 a.  $L_2(x) = rac{1}{6} x^3 - rac{1}{2} x^2 + rac{1}{3} x^3$ 

$$^{ ext{ o}}$$
 b.  $L_2(x) = -rac{1}{2}x^3 + 2x^2 - rac{3}{2}x$ 

$$^{\circ}$$
 c.  $L_2(x) = -rac{1}{6}x^3 + x^2 - rac{11}{6}x + 1$ 

$$^{\circ}$$
 d.  $L_2(x) = rac{1}{2} x^3 - rac{5}{2} x^2 + 3x$ 

Respuesta correcta

La respuesta correcta es:

$$L_2(x) = -rac{1}{2}x^3 + 2x^2 - rac{3}{2}x$$

## Pregunta 7

Correcta

Se puntúa 1,00 sobre 1,00

Se desea interpolar una funcion desconocida teniendo esta informacion sobre f(x), para ello, se le han entregado los siguientes datos  $x_i=\{-1,0,1,2\}$ , con  $i=0,\ldots,3$ , y ademas se sabe que

$$y_0 = f(x_0) = 4.5$$

$$y_1 = f(x_1) = 6.0$$

$$y_2 = f(x_2) = 1.5$$

$$y_3 = f(x_3) = -6.0$$

Se sabe que un polinomio de Lagrange para este caso se calcula como  $p(x)=y_0\cdot L_0(x)+y_1\cdot L_1(x)+y_2\cdot L_2(x)+y_3\cdot L_3(x)$ . Para encontrar el polinomio correspondiente a  $L_1(x)$  hay que calcular:

$$\bigcirc$$
 a.  $L_1(x)=rac{x+1}{1+1}\cdotrac{x-0}{1-0}\cdotrac{x-2}{1-2}$ 

$$^{igorup}$$
 b.  $L_1(x)=rac{x+1}{2+1}\cdotrac{x-0}{2-0}\cdotrac{x-1}{2-1}$ 

$$^{ extstyle \circ}$$
 c.  $L_1(x)=rac{x+1}{0+1}\cdotrac{x-1}{0-1}\cdotrac{x-2}{0-2}$ 

$$\bigcirc$$
 d.  $L_1(x)=rac{x-0}{-1-0}\cdotrac{x-1}{-1-1}\cdotrac{x-2}{-1-2}$ 

Respuesta correcta

La respuesta correcta es:

$$L_1(x) = rac{x+1}{0+1} \cdot rac{x-1}{0-1} \cdot rac{x-2}{0-2}$$

En un planeta chiquito y lejano, se desea modelar el lanzamiento de una piedra desde un barranco, el cual es representado por la ecuacion diferencial y''(t) = -g, y(0) = h,  $y(\tau) = 0$ , pero la posicion de la piedra en ninstantes de tiempo entre 0 y au se puede estimar como:

$$egin{aligned} -2y_1+y_2&=-g\Delta t^2-h\ y_{k-1}-2y_k+y_{k+1}&=-g\Delta t^2\ orall k=2,\dots,n-1\ y_{n-1}-2y_n&=-g\Delta t^2 \end{aligned}$$

Considerar  $t_k=k\Delta t$ ,  $\Delta t=rac{ au}{n+1}$  y  $k=0,1,\ldots,n+1$ . Entre varios de los metodos directos se encuentra la descomposicion LU, cuyas matrices L y U correspondientes son:

© a. 
$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{-1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-2}{3} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-3}{4} & 1 \end{pmatrix}, U = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-3}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{-5}{4} \end{pmatrix}$$

O b. 
$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{-3}{4} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-2}{3} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-1}{2} & 1 \end{pmatrix}, U = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{3}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{5}{4} \end{pmatrix}$$

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{3} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{3}{4} & 1 \end{pmatrix}, U = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{3}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{5}{4} \end{pmatrix}$$

c. 
$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{3} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{3}{4} & 1 \end{pmatrix}, U = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{3}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{5}{4} \end{pmatrix}$$
c. d. 
$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{3} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-3}{4} & 1 \end{pmatrix}, U = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-3}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{-5}{4} \end{pmatrix}$$

La respuesta correcta es:

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{-1}{2} & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-2}{3} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-3}{4} & 1 \end{pmatrix}, U = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-3}{2} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-4}{3} & 1 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{-5}{4} \end{pmatrix}$$

## Actividad previa

■ Recorrecciones Tarea 2

Ir a...

\$

## Siguiente actividad

Tarea 3: parte 2 ▶

© Universidad Técnica Federico Santa María +56 32 2652734 - <u>dired@usm.cl</u>

Sitio web administrado por la <u>Dirección de Educación a Distancia</u>

Descargar la app para dispositivos móviles

<u>Políticas</u>