

Mateo Andrés Manosalva Amaris

Edgar Santiago Ochoa Quiroga

Sergio Alejandro Bello Torres

Ejercicio 1

Sea

$$A = \begin{bmatrix} 0 & -20 & 14 \\ -3 & 27 & 4 \\ -4 & 11 & 2 \end{bmatrix}$$

- Aplique las transformaciones de Householder, para calcular $A = QR$.
- Aplique el método de ortogonalización de Gram-Schmidt, para calcular $A = QR$.
- Implemente en Matlab los métodos de ortogonalización de Gram-Schmidt y Householder, para calcular $A = QR$, compare los resultados numéricos con los encontrados en las partes (a) y (b).

Ejercicio 2

Descargue el archivo `Datos.txt` de la página del curso. En este encontrará un conjunto de 21 datos. Copie estos datos y calcule el polinomio de ajuste de grado 5

$$p(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 + c_3x^3 + c_4x^4 + c_5x^5$$

utilizando los métodos de ecuaciones normales y factorización QR. Compare sus resultados con los valores certificados $c_i = 1$ para $i = 0, 1, \dots, 5$. Encuentre el residual $\|Ac - y\|_2$ en cada caso, así como la diferencia relativa con respecto a los valores certificados. Escriba sus conclusiones.

Ejercicio 3

Sean

$$A = \begin{bmatrix} a & 0 & 0 \\ a\delta & a & 0 \\ 0 & a\delta & a \end{bmatrix}, \quad a < 0, \delta > 0, \quad b = \begin{bmatrix} -1 \\ -1, 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

- Obtenga el número de condición de A .
- Estudie el condicionamiento del sistema $Ax = b$ en función de los valores de δ . Interprete su resultado.
- Si $a = -1$, $\delta = 0,1$ y se considera $x^* = (1, 9/10, 1)^T$ como solución aproximada del sistema $Ax = b$ (sin obtener la solución exacta), determine un intervalo en el que esté comprendido el error relativo. ¿Es coherente con la respuesta dada en el apartado anterior?
- Si $a = -1$ y $\delta = 0,1$, ¿es convergente el método de Jacobi aplicado a la resolución del sistema $Ax = b$? Realice tres iteraciones a partir de $x_0 = (0, 0, 0)^T$.

Ejercicio 4

Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Probar que $\lambda = 1$ es un valor propio de la matriz de iteración del método de Jacobi (o Gauss-Seidel) de A si y solo si A no es invertible.

Ejercicio 5

Considere el sistema $Ax = b$ donde

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 4 & 0 & -2 & 0 \\ -1 & 0 & 3 & -1 & 0 \\ 0 & -2 & -1 & 5 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ -26 \\ 3 \\ 47 \\ -10 \end{bmatrix}$$

- Investigue la convergencia de los métodos de Jacobi, Gauss-Seidel y sobrerelajación.
- ¿Cuál es el radio espectral de la matriz J y de la matriz S ?
- Aproxime con dos cifras decimales el parámetro de sobrerelajación ω^* .
- ¿Qué reducción en el costo operacional ofrece el método de sobrerelajación con el parámetro ω^* , en comparación con el método de Gauss-Seidel?
- ¿Cuántas iteraciones más requiere el método de Gauss-Seidel para lograr una precisión mejorada en una cifra decimal? ¿Cuántas necesita el método de sobrerelajación con ω^* ?

Ejercicio 6

El operador Laplaciano en 2D se define como:

$$\nabla^2 u(x, y) = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}$$

donde $u(x, y)$ es una función que representa la intensidad de los píxeles de la imagen en el dominio espacial. El operador Laplaciano se utiliza para detectar bordes porque responde a las variaciones de la intensidad de los píxeles en la vecindad de cada punto. En áreas de la imagen donde la intensidad varía rápidamente (bordes), el Laplaciano tiene un valor alto, mientras que en áreas homogéneas (sin bordes) el Laplaciano es cercano a cero. El proceso de detección de bordes implica calcular el Laplaciano de la imagen $u(x, y)$, lo que da como resultado un mapa de bordes.

En este ejercicio estamos interesados en reconstruir la imagen original $u(x, y)$ a partir de los bordes detectados. Para esto debemos resolver la ecuación de Poisson en 2D

$$\nabla^2 u(x, y) = f(x, y)$$

donde $f(x, y)$ es el mapa de bordes. El problema (1) puede ser discretizado en un sistema de ecuaciones lineales de la forma:

$$Au = f$$

donde A es una matriz que representa el operador Laplaciano discreto, u es el vector que contiene los valores de la imagen original en cada pixel (a reconstruir), y f es el vector que contiene los valores de los bordes detectados.

Solución. Lo primero que debemos hacer es discretizar el laplaciano, para esto usamos el teorema de Taylor. A saber

$$u(x+h, y) = u(x, y) + hu_x(x, y) + \frac{h^2 \partial_x^2 u(x, y)}{2} + O(h^3),$$

$$u(x-h, y) = u(x, y) - hu_x(x, y) + \frac{h^2 \partial_x^2 u(x, y)}{2} + O(h^3),$$

realizando esto para $u(x, y+h)$ y $u(x, y-h)$ obtenemos que

$$\Delta f(x, y) \approx \frac{f(x-h, y) + f(x+h, y) + f(x, y-h) + f(x, y+h) - 4f(x, y)}{h^2}.$$

Para reconstruir la imagen debemos encontrar $u(x, y)$, la función que nos da la intensidad de cada pixel, esto es resolver la ecuación de Poisson $\Delta u(x, y) = f(x, y)$ donde $f(x, y)$ es el mapa de bordes. Primero consideremos para el problema una malla regular, tomaremos $h = 1$ ya que cada pixel representa un paso, en una dimensión la matriz que obtenemos es tridiagonal, sin embargo al discretizar la ecuación de Poisson en 2D debemos mover f en coordenadas x y y , por lo que es necesario observar un ejemplo de cómo se comportaría esto en un sistema 3×3 .

Ya que cada fila de la matriz controla un movimiento en dos dimensiones, obtenemos

$$A = \left[\begin{array}{ccc|ccc|ccc} 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 4 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline -1 & 0 & 0 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & -1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & 0 & 0 & -1 \\ \hline 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 4 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 4 \end{array} \right]$$

De manera general la matriz que se obtiene es de la forma

$$A = \left[\begin{array}{cccccc} D & -I & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ -I & D & -I & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & -I & D & -I & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & -I & D & -I & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & -I & D & -I \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & -I & D \end{array} \right],$$

donde

$$D = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 & 4 & -1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & -1 & 4 & -1 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & -1 & 4 & -1 & 0 \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & -1 & 4 & -1 \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & -1 & 4 \end{bmatrix},$$