

Examen de Conocimientos Generales

Análisis Numérico

Semestre 2020-2

Septiembre 2020

Horario: 11:00 a 15:00 hrs

Instrucciones: Resuelva todos los ejercicios.

Calificación: Suma de puntos dividida por 3. Requiere al menos 18 puntos para aprobar.

1 (4 puntos) Pruebe el Teorema de Punto Fijo para transformaciones lineales:
Sea A una matriz real de tamaño $n \times n$ tal que $\|A\| < 1$. Entonces existe un único punto $\mathbf{x}_ \in \mathbb{R}^n$ tal que $A\mathbf{x}_* = \mathbf{x}_*$.*

2 (4 puntos) Calcule un *Spline* Cúbico de Hermite $s(x)$, que sea continuamente diferenciable en la partición $\{1, 2, 4\}$ del intervalo $[1, 4]$, y tal que

$$s(1) = 1; \quad s'(1) = -1;$$

$$s(2) = 0; \quad s'(2) = 0;$$

$$s(4) = 4; \quad s'(4) = 0.$$

3 (5 puntos) Sea f una función diferenciable de valores reales sobre el intervalo $[-1, 1]$. Considere la regla de cuadratura

$$\int_{-1}^1 f(x) dx \approx w_1 f\left(-\frac{1}{2}\right) + w_2 f\left(\frac{1}{2}\right) + w_3 f'(1).$$

a) Determine los pesos w_1, w_2 y w_3 de modo que la regla de cuadratura dada sea exacta para polinomios de grado a lo más 2.

b) Use la regla de cuadratura dada con un cambio de variable adecuado para aproximar

$$\int_0^{1/2} x^3 dx.$$

4 (5 puntos) Queremos ajustar una circunferencia C a cuatro puntos $P_1 = (1, 4)$, $P_2 = (3, 2)$, $P_3 = (1, 0)$ y $P_4 = (-1, 3)$ en el sentido de mínimos cuadrados.

a) Use la ecuación general de una circunferencia para probar que las condiciones $P_i \in C$, $i = 1, 2, 3, 4$ se pueden escribir como el sistema de ecuaciones lineales

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 4 \\ 1 & 3 & 2 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 17 \\ 13 \\ 1 \\ 10 \end{pmatrix}.$$

$A \qquad \qquad \mathbf{u} \qquad \qquad \mathbf{b}$

La circunferencia C depende de las componentes u_1, u_2 y u_3 .

b) Resuelva las ecuaciones normales del sistema de ecuaciones lineales $A\mathbf{u} = \mathbf{b}$.

c) Halle el centro y el radio de la circunferencia C con la solución del inciso (b).

5 (6 puntos) Sea A una matriz real invertible de tamaño 2×2 con número de condición $\kappa_2(A)$ en norma-2.

a) La imagen del círculo unitario bajo A es una elipse \mathcal{E} con semieje mayor de longitud M y semieje menor de longitud m . Pruebe que $\kappa_2(A) = M/m$.

b) Sea $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^2$. Sea $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2$ la solución del sistema de ecuaciones lineales $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$. Sea $\tilde{\mathbf{x}} \in \mathbb{R}^2$ la solución del sistema de ecuaciones lineales perturbado $A\mathbf{x} = \mathbf{b} + \mathbf{e}$. Pruebe que

$$\frac{m\|\mathbf{e}\|_2}{M\|\mathbf{b}\|_2} \leq \frac{\|\mathbf{x} - \tilde{\mathbf{x}}\|}{\|\mathbf{x}\|} \leq \frac{M\|\mathbf{e}\|_2}{m\|\mathbf{b}\|_2}.$$

c) De una interpretación geométrica de la sensibilidad de $\tilde{\mathbf{x}}$ usando la elipse \mathcal{E} .

6 (6 puntos) Sea $f \in C^2(\mathbb{R})$ tal que $|f|$ y $|f''|$ están acotadas por una constante $M > 0$. La derivada de f en un punto dado se aproxima por el cociente de Newton con un incremento $h \approx 0$. Deseamos hallar un valor adecuado de h para que la aproximación sea precisa.

Sean $E_t(h)$ y $E_r(h)$ los errores de truncamiento y redondeo en la aproximación de $f'(1)$, respectivamente. Cuando h se aproxima a cero, $E_t(h)$ disminuye, mientras que $E_r(h)$ aumenta (Fig. 1). Para balancear esto escogemos h como el mínimo del error total

$$E(h) = E_t(h) + E_r(h).$$

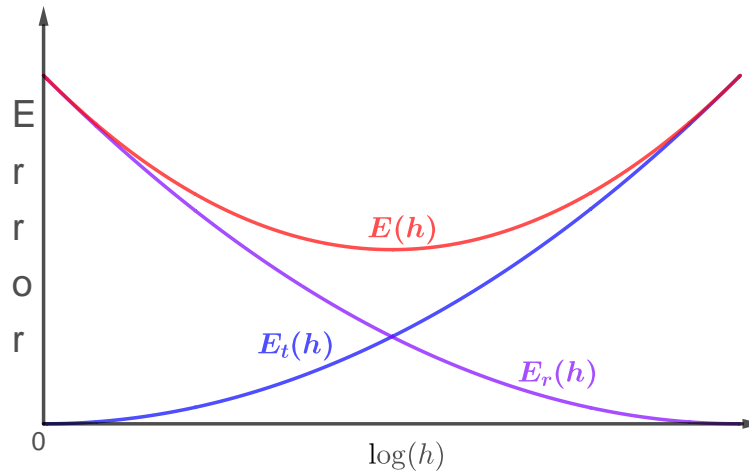


Figura 1: Gráficas en escala logarítmica del error de truncamiento $E_t(h)$, el error de redondeo $E_r(h)$, y el error total $E(h)$.

a) Pruebe que el error de truncamiento

$$E_t(h) = f'(1) - \frac{f(1+h) - f(1)}{h}$$

satisface la cota

$$|E_t(h)| \leq \frac{Mh}{2}.$$

b) Considere un sistema de punto flotante con unidad de redondeo ϵ . Suponga que $f(1+h) \approx f(1)$ cuando $h \approx 0$. Pruebe que el error de redondeo

$$E_r(h) = \frac{\text{float}(f(1+h)) - \text{float}(f(1))}{h}$$

satisface la cota

$$|E_r(h)| \leq \frac{2M\epsilon}{h}.$$

c) Encuentre

$$h_* = \arg \min_h \left(\frac{Mh}{2} + \frac{2M\epsilon}{h} \right).$$