

## Control 2 MA-33A-1 2006-2

Profesor Dr. Gonzalo Hernandez - Auxiliar Gonzalo Rios

UChile - Departamento de Ingeniería Matemática

### 1) Métodos Iterativos para SEL:

Coincidere un sistema  $Ax = b$  de  $n \times n$ , con  $A$  definida positiva y tridiagonal.

- (a) Determine el número de operaciones al aplicar al sistema el método de Gauss-Seidel, si se hicieron  $k_{GS}$  iteraciones.

Hint: Calcule de forma separada el número de operaciones para calcular  $[diag(A) + low(A)]^{-1} \cdot B, h$  y de cada iteración:  $x^{k+1} = Bx^k + h$

- (b) Determine el número de operaciones al aplicar el método de la potencia para calcular  $\rho(T_G)$  el radio espectral de la matriz del método de Gauss-Seidel  $T_G$ , suponiendo que fueron necesarias  $k_p$  iteraciones.

- (c) Determine el número máximo de iteraciones  $k_{SOR}$  del método SOR aplicado al sistema  $Ax = b$ , tomando  $\bar{\omega} = \frac{2}{1 + \sqrt{1 - \rho(T_G)}}$  y calculando  $\rho(T_G)$  con el método de la potencia usando  $k_p$  iteraciones, tal que el método SOR sea más eficiente que el método de Gauss-Seidel con  $k_{GS}$  iteraciones.

### 2) Interpolación Polinomial:

- (a) Un spline cúbico sujeto  $S$  de la función  $f$  en el intervalo  $[0, 2]$  está definido por:

$$S(x) = \begin{cases} S_0(x) = 1 + b_0x + 2x^2 - 2x^3 & \text{si } x \in [0, 1] \\ S_1(x) = 1 + b_1(x-1) - 4(x-1)^2 + 7(x-1)^3 & \text{si } x \in [1, 2] \end{cases}$$

Aplicando las condiciones para determinar  $S(x)$  obtenga  $f'(0)$  y  $f'(2)$ .

- (b) Suponga que para interpolar una función  $f$  en los puntos  $x_0, x_1, x_2$  se desea utilizar splines cuadráticas  $S(x)$  definidas por:  $S(x)$  es un polinomio cuadrático en el intervalo  $[x_j, x_{j+1}]$  dado por:

$$S_j(x) = a_j + b_j(x - x_j) + c_j(x - x_j)^2 \quad j = 0, 1$$

- i) Determine la cantidad de ecuaciones que se necesitan para obtener en forma única un spline cuadrático en los puntos  $x_0, x_1, x_2$ .
- ii) Determine las condiciones y ecuaciones que debe satisfacer el spline cuadrático.

3) Interpolación y Aproximación por Mínimos Cuadrados:

Sea la función  $f(x) = \frac{1}{x}$  y los puntos  $x_0 = 1, x_1 = 2, x_2 = 4$ .

- (a) Encuentre el polinomio de interpolación de Lagrange  $p_L(x)$  de segundo grado. Calcule el error  $E_L = \int_{x_0}^{x_2} (f(x) - p_L(x))^2 dx$
- (b) Use los ceros del polinomio de Chebyshev  $T_3(x)$  y las transformaciones del intervalo dado, y construya un polinomio interpolante  $p_C(x)$  de segundo grado para  $f(x)$  en  $[x_0, x_2]$ . Calcule el error  $E_C = \int_{x_0}^{x_2} (f(x) - p_C(x))^2 dx$
- (c) Se desea interpolar  $f(x)$  en los puntos  $x_0, x_1, \dots, x_n$ . El polinomio resultante sería de grado  $n$ . Para aumentar la precisión a un bajo costo, se desea encontrar un polinomio  $p(x)$  de grado  $n + 1$  tal que:
  - i) Interpole a  $f(x)$  en los puntos  $x_0, x_1, \dots, x_n$
  - ii) Minimice el error en el intervalo  $[x_0, x_n]$ .

Este polinomio  $p(x)$  tendrá la forma:  $p(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n + a_{n+1}x^{n+1}$ . Para determinarlo se puede resolver el problema de minimización con restricciones:

$$\begin{aligned} \min_{a_0, a_1, \dots, a_{n+1}} \int_{x_0}^{x_n} (f(x) - p(x))^2 dx \\ \text{s.a. : } p(x_k) = f(x_k) \quad k = 0, \dots, n \end{aligned} \quad (1)$$

Para resolver este problema (\*), se define el lagrangiano  $L$  según:

$$L(a_0, a_1, \dots, a_{n+1}, b_0, b_1, \dots, b_n) = \int_{x_0}^{x_n} (f(x) - p(x))^2 dx + \sum_{k=0}^n b_k (p(x_k) - f(x_k))$$

Entonces, la solución es equivalente a minimizar  $L$  respecto a los parámetros:  $a_0, a_1, \dots, a_{n+1}, b_0, b_1, \dots, b_n$ .

Aplique este método para la función  $f(x) = \frac{1}{x}$  con los puntos  $x_0 = 1$  y  $x_2 = 4$ . Calcule el error  $E_P = \int_{x_0}^{x_2} (f(x) - p(x))^2 dx$

- (d) Los tres polinomios anteriores,  $p_L(x)$ ,  $p_C(x)$  y  $p(x)$  son de segundo grado e interpolan y/o aproximan a  $f(x) = \frac{1}{x}$ . Compare los tres polinomios considerando:

- i) Los errores totales en el intervalo  $[x_0, x_2]$
- ii) Los errores en los puntos  $x_0, x_1, x_2$
- iii) La cota superior de los errores para todo punto en el intervalo  $[x_0, x_2]$

Concluya cual de los tres polinomios calculados anteriormente es mejor. Explique.