

TAREA 5

Fecha de entrega: Antes del 19 de septiembre

1. Tomando como base el ejemplo demostrativo visto en clase de la convergencia del método de Jacobi (empieza en hoja 14 de archivo www.cimat.mx/~alram/met_num/clases/clase08a.pdf); implementar el método de Gauss Seidel y hacer un análisis igual: reportar si hay cambios en la velocidad de convergencia de este método con respecto al de Jacobi. Se debe de graficar el cambio en del vector solución a lo largo de las iteraciones que se mostraron en la clase y hacer una gráfica del error con respecto a la solución exacta a lo largo de las iteraciones.

La matriz tridiagonal está en la liga http://www.cimat.mx/~alram/met_num/clases/Ags.bin , el vector b en http://www.cimat.mx/~alram/met_num/clases/bgs.bin y el vector inicial http://www.cimat.mx/~alram/met_num/clases/x0.bin.

Para graficar las aproximaciones a la solución $\mathbf{x}^{(k)}$ y el error de aproximación a lo largo de las iteraciones se puede usar lo que ustedes quieran, pero por supuesto recomendamos que usen lo que vimos de GNU Plot en el curso.

2.- De la siguiente función de mínimos cuadrados usando polinomios de grado n , calcular las derivadas parciales con respecto a a_j y verificar que el resultado es el mostrado en la clase 9.

$$E_2 = \sum_{i=1}^m y_i^2 - 2 \sum_{j=0}^n a_j \left(\sum_{i=1}^m y_i x_i^j \right) + \sum_{j=0}^n \sum_{k=0}^n a_j a_k \left(\sum_{i=1}^m x_i^{j+k} \right)$$

3.- Sea S_i $i=0,2,\dots,6$ un conjunto de 7 mediciones dadas de resonancia magnética, tal que $S_i \in \mathfrak{R}$. Sean \mathbf{g}_i con $i=1,\dots,6$ un conjunto de seis vectores unitarios dados en \mathfrak{R}^3 que definen las direcciones donde se tomaron las medidas S_1,\dots,S_6 (S_0 no tiene una \mathbf{g} asociada), tal que $\mathbf{g}_i = [x_i \ y_i \ z_i]^T$. Sea b una constante de adquisición dada $b = 1000$.

Sea la incógnita del problema (el valor que queremos encontrar dado todo lo anterior), una matriz **simétrica** de dimensiones 3×3 denominada \mathbf{D} , de tal forma que las incógnitas son las 6 entradas de la matriz \mathbf{D} como sigue:

d_1	d_4	d_5
d_4	d_2	d_6
d_5	d_6	d_3

El modelo generador de los datos es el siguiente.

$$S_i = S_0 \exp(-b \mathbf{g}_i^T \mathbf{D} \mathbf{g}_i) \quad \text{para } i=1,\dots,6 ,$$

de tal forma que el resultado del producto $\mathbf{g}_i^T \mathbf{D} \mathbf{g}_i$ es un escalar.

El modelo se puede reescribir de tal forma que la función a minimizar en mínimos cuadrados sea lineal en d_i :

$$F(S_i, S_0, b) = \mathbf{g}_i^T \mathbf{D} \mathbf{g}_i \quad \text{para } i=1, \dots, 6$$

- a) Encuentra la función $F(S_i, S_0, b)$.
- b) Definir la función a minimizar para el planteamiento de mínimos cuadrados.
- c) Escribir las entradas de la matriz de 6×6 y de los 2 vectores de dimensión 6 **del sistema $Ax=b$ de mínimos cuadrados** que se obtiene del conjunto de ecuaciones normales una vez que se han calculado las derivadas parciales con respecto a d_i de la función del inciso b).