

**Examen de Técnicas Numéricas**

Primer Parcial (09/03/2002)

**Duración: 3 horas**

**TEORÍA** (4 puntos en total; tiempo estimado 45 minutos)

1. Describe el formato de un número en el formato IEEE-754 de doble precisión. ¿Cuántos dígitos tiene en total? ¿Cuántos la mantisa? ¿Cuántos el exponente? (0.7)
2. ¿Con qué intervalo y con qué función peso se caracterizan los polinomios ortogonales de Legendre, Laguerre, Hermite y Chebyshev? (0.5)
3. ¿La exponencial  $\exp(iU)$  de una matriz unitaria  $U$  es hermítica? ¿La exponencial  $\exp(iH)$  de una matriz hermética  $H$  es unitaria? ¿Una matriz hermética puede ser definida negativa? ¿Una matriz unitaria puede ser definida negativa? Contesta sí y brevemente por qué, o no y un contraejemplo (de  $2 \times 2$ ). (0.5)
4. Sea  $V_{\mathcal{T}}^{(n)}$  el espacio de polinomios, de grado a lo sumo  $n$ , a trozos continuos definidos en la malla  $\mathcal{T} \equiv \{x_i\}$ ,  $i = 0, 1, \dots, N$ , del intervalo  $[0, 1]$ . ¿Cuántos elementos (dimensión del espacio) tiene una base nodal de  $V_{\mathcal{T}}^{(0)}$ ,  $V_{\mathcal{T}}^{(1)}$ ,  $V_{\mathcal{T}}^{(2)}$  y  $V_{\mathcal{T}}^{(3)}$ ? Nota: La respuesta es una función de  $N$  en cada caso. (0.6)
5. ¿Converge Gauss-Seidel si lo hace Gauss-Jacobi? ¿Converge Gauss-Jacobi si lo hace Gauss-Seidel? Si la matriz de coeficientes es simétrica, enuncia una condición necesaria y suficiente para la convergencia del método de Gauss-Seidel. ¿Qué pasa en este caso para Gauss-Jacobi? Pon un ejemplo, si lo hay, de una matriz de  $2 \times 2$  simétrica para la que converge Gauss-Seidel pero no lo haga Gauss-Jacobi. (0.6)
6. Sea  $A$  una matriz tridiagonal a bloques (cajas) de  $N \times N$  bloques de  $M \times M$  cada uno. Estos bloques serán matrices densas. ¿Con qué algoritmo/s podrías invertir un bloque? ¿Cuál es su coste computacional ( $O(f(N, M))$ )? ¿Y del método de Thomas aplicado a una matriz tridiagonal? ¿Y del método de Thomas para la matriz  $A$  anterior? (0.6)
7. En el método del gradiente conjugado para sistemas lineales, se utilizan vectores  $A$ -conjugados. ¿Qué propiedades debe tener la matriz  $A$  para que dos vectores puedan ser  $A$ -conjugados? ¿Qué es la  $A$ -ortogonalidad de vectores? ¿Qué relación hay entre la  $A$ -conjugación y la  $A$ -ortogonalidad? ¿Cuál de los dos conceptos es más general? (0.5)

Examen de Técnicas Numéricas. (09/03/2002)

**PROBLEMAS (6 puntos en total; tiempo estimado 2 horas)**

1. Considere la aproximación de una función de la que conocemos sus valores nodales  $\{(x_i, f(x_i))\}, i = 0, 1, \dots, n$ , mediante esplines cuadráticas (recuerde, polinomios a trozos cuadráticos continuos y con derivada continua). Represente la spline en el intervalo  $[x_{i-1}, x_i]$  mediante el polinomio cuadrático

$$s_i(x) = a_i x^2 + b_i x + c_i.$$

Construya el sistema de ecuaciones (lineal) que relaciona los coeficientes de cada trozo  $s_i(x)$  de la spline cuadrática. ¿Cuántas condiciones de contorno necesita? Imponga la condición  $a_1 = 0$ , ¿es esta condición suficiente? ¿Cómo se interpreta esta condición? ¿Qué otras condiciones necesita? ¿Qué propiedades tiene la matriz de coeficientes del sistema lineal que obtiene? (2 puntos)

2. Considere una matriz  $T$  tridiagonal simétrica y definida positiva, con diagonal  $\alpha_i, i = 1, 2, \dots, N$ , y elementos no diagonales  $\beta_j, j = 1, 2, \dots, N-1$ , es decir,

$$\begin{pmatrix} \alpha_1 & \beta_1 & 0 & \cdots & 0 \\ \beta_1 & \alpha_2 & \beta_2 & & \vdots \\ 0 & \beta_2 & \alpha_3 & & \\ \vdots & \ddots & \ddots & & \\ 0 & \cdots & & \beta_{N-1} & \alpha_N \end{pmatrix}.$$

Determine la factorización de Cholesky modificada de dicha matriz.  $T = L D L^\top$ , donde  $L$  es triangular inferior de diagonal unitaria y  $D$  una matriz diagonal. (2 puntos)

3. Describa la regla de Horner para evaluar un polinomio, sea

$$p_n(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \cdots + a_1 x + a_0.$$

Realice un análisis de propagación de errores hacia adelante suponiendo que los coeficientes tienen un error flotante de representación fijo,  $fl(a_i) = a_i(1 + \epsilon)$ . (2 puntos)