

Problema 2 (30 pt.)

Se considera el modelo lineal $y(t) = \sum_{i=1}^m a_i \phi_i(t)$ donde ϕ_i son funciones dadas linealmente independientes y a_i son los parámetros del modelo. Se tienen además n datos experimentales $\{(t_k, y_k), k = 1, \dots, n\}$, con $m \ll n$.

$n = m \rightarrow$ mt.
 $n > m$ m.m.c.

- a) Escriba el problema de mínimos cuadrados lineal (PMCL) asociado, la matriz A y los vectores x y b del mismo, explicando cómo llega a ellos.
- b) Deduzca las Ecuaciones Normales y demuestre que las soluciones de las mismas son solución del PMCL.
- c) Se tienen los 4 datos experimentales $\{(-1, 1.4), (0, 0.2), (1.3, 0.5), (1.9, 2.4)\}$ y el modelo $y(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^2$. Plantee el PMCL mostrando quiénes son A, b , resuelva el mismo y halle a_0, a_1, a_2 . Escriba sus valores con 3 decimales.

coef.
 \uparrow
 \downarrow
 de funciones.

a) $\left\| \sum_{i=1}^m a_i \phi_i \right\|_2 \rightarrow$ esta es la cantidad que se quiere

$\sum_{k=1}^n \left(y_k - \sum_{i=1}^m a_i \phi_i(t_k) \right)^2$ funciones dadas. minimizar.
¿ respecto a quién?

$\mathbb{R}^m \xrightarrow{Ax=b} \mathbb{R}^n \xrightarrow{f} \mathbb{R}$

$\begin{pmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_m \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} y_1 - \sum a_i \phi_i(t_1) \\ \vdots \\ y_n - \sum a_i \phi_i(t_n) \end{pmatrix}$ A_{i1} A_{in}

$\sum_k \left(y_k - \sum a_i \phi_i(t_k) \right)^2$

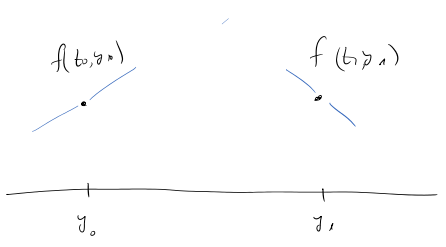
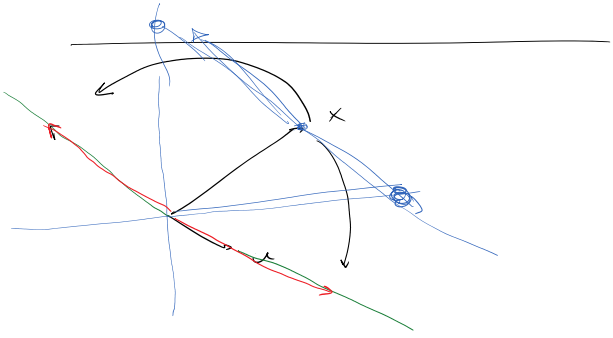
b) $\nabla f = 0$

$\Rightarrow \sum_k \left(y_k - \sum a_i \phi_i(t_k) \right) \cdot \phi_i(t_k) = 0 \quad \forall i$

$(x): \left\| \begin{matrix} (A^+)_{ki} \\ (A)_{ik} \end{matrix} \right\|$

$Ax=b \rightarrow$ ecuación pre-eq. normales.

$A^T A x = A^T b$ ec. normales.



$y'(t) = \frac{y_1 - y_0}{h}$

$y'(t) = y'(t_0) + h \cdot y''(t) + \dots$

$y_1 = h f(t_0, y_0) + y_0$

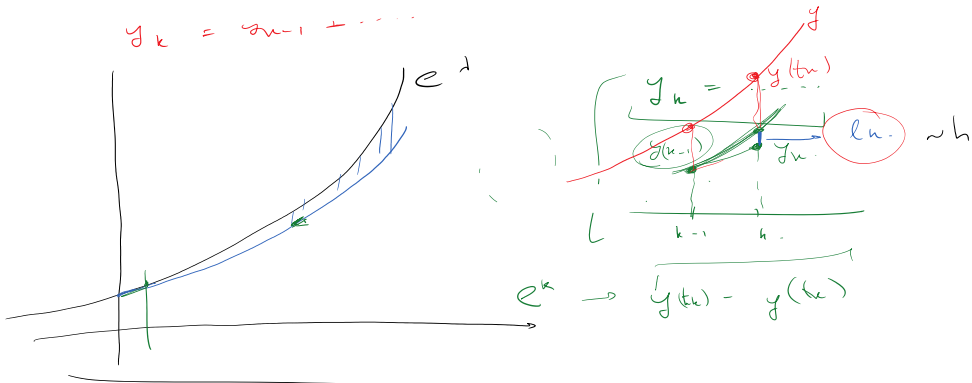
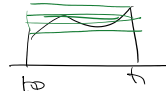
$f(t_1, y_1) = y'(t_1) = \frac{y_1 - y_0}{h}$

$\frac{f(t_0, y_0) + f(t_1, y_1)}{2} = \frac{y'(t_0) + y'(t_1)}{2} = \frac{y_1 - y_0}{h} \Rightarrow y_1 = \frac{h}{2} (f_0 + f_1) + y_0$

$y_1 = y_0 + \int_{t_0}^{t_1} g'(t) dt$

$$y_1 = y_0 + \int_{t_0}^{t_1} g(t) dt$$

$$= y_0 + \int_{t_0}^{t_1} f(t, y(t)) dt \approx \left(\frac{f(t_1, y_1) + f(t_0, y_0)}{2} \right) h.$$

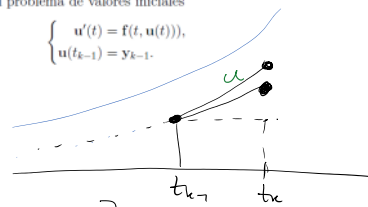


1. Euler hacia delante.

$$y_k = y_{k-1} + h f(t_{k-1}, y_{k-1})$$

¿??
 $y(t_k)$

$e_k := y_k - u(t_k)$,
 donde u es la solución del problema de valores iniciales



$$y(t_k) - y_k = u(t_k) - [y_{k-1} + h f(t_{k-1}, y_{k-1})]$$

$$= \boxed{u(t_{k-1})} + y'(t_{k-1}) \cdot h + O(h^2) - \boxed{y_{k-1}} + h f(t_{k-1}, y_{k-1})$$

$$= h \left(y'(t_{k-1}) - f(t_{k-1}, y_{k-1}) \right) + O(h^2)$$

$$= h \left(\underbrace{f(t_{k-1}, y(t_{k-1}))}_{y'(t_{k-1})} - \underbrace{f(t_{k-1}, y_{k-1})}_{f(t_{k-1}, y_{k-1})} \right) + O(h^2).$$

$$e_k \sim O(h^2)$$

Método de Euler hacia atrás.

$$y_k = y_{k-1} + h f(t_k, y_k)$$

Usamos el desarrollo de Taylor hacia atrás: $y(t_{k-1}) = y(t_k) - h y'(t_k) + O(h^2)$
 $\Rightarrow y(t_k) = y(t_{k-1}) + h y'(t_k) + O(h^2)$

$$y(t_k) - y_k = u(t_k) - [y_{k-1} + h f(t_k, y_k)]$$

$$= \boxed{y(t_{k-1})} + h y'(t_k) + O(h^2) - \boxed{y_{k-1}} + h f(t_k, y_k)$$

$$= h \left(y'(t_k) - f(t_k, y_k) \right) + O(h^2)$$

$$= h \left(f(t_k, y(t_k)) - f(t_k, y_k) \right) + O(h^2)$$

$$\leq L \cdot |y(t_k) - y_k| + O(h^2)$$

$$\leq h \cdot C \quad |y(x_k) - z_k| + o(h^2)$$

$$= hC \cdot |l_k| + o(h^2)$$

$$\Rightarrow |l_k| \leq hC(l_k) + o(h^2)$$

$$\Rightarrow |l_k| \leq \frac{o(h^2)}{1 - hC}$$

Como $h \rightarrow 0$, entonces podemos tomar $h < \frac{1}{2}$.

$$|l_k| \leq o(h^2)$$

