

Asignatura: **MA4119 Métodos Matemáticos**
Cuatrimestre: **1°** Examen: **Final** Convocatoria: **Ordinaria**
Grupo: **4INT1** Curso: **2003/04** Fecha: **30/I/04**

TODAS LAS RESPUESTAS TIENEN QUE ESTAR DEBIDAMENTE EXPLICADAS Y JUSTIFICADAS.

1.- a) (1 punto) Dar el n-ésimo polinomio de Taylor $P_n(x)$ de $f(x) = \frac{1}{1-x}$ en torno al 0.

Determinar el menor valor de n para aproximar $\frac{1}{0,5}$ con un error menor de 10^{-6} evaluando

$P_n(x)$.

b) (0'5 puntos) Determinar una función de punto fijo $g(x)$ de modo que la iteración de punto fijo $x_0, x_{n+1} = g(x_n)$ converja a una raíz de la ecuación $3x^2 - e^x = 0$ para cualquier $x_0 \in [0,1]$.

c) (0'5 puntos) Usando exclusivamente la regla de Descartes, decidir si el polinomio $x^4 + x^3 - x^2 + x - 1$ tiene alguna raíz positiva y alguna raíz negativa.

d) (1 punto) La ecuación que rige la intensidad de la corriente en un circuito eléctrico "LRC" cuando el sistema no está sometido a ningún potencial es:

$$L \frac{d^2 I}{dt^2} + R \frac{dI}{dt} + \frac{1}{C} I = 0$$

donde L es la reactancia, R es la resistencia y C la capacidad del circuito. Tomando $L = 0'4$ H, $R = 300 \Omega$, $C = 0'001$ F y considerando que en el instante inicial ($t = 0$) la intensidad es de 3 A y su derivada, es decir la carga eléctrica Q , es de 0'5 A/s.°C.

Convertir el problema en un sistema de dos ecuaciones de primer orden, cuyas variables dependientes sean la intensidad I y la carga eléctrica Q . Dar la fórmula de iteración que utilizarías en este caso para aproximar un cierto valor de la solución por el método de Euler

2.- (1 puntos) Un automóvil realiza un recorrido por una carretera recta y se cronometra su recorrido en varios puntos. Los datos recabados de las observaciones se incluyen en la tabla adjunta, donde el tiempo se mide en segundos, la distancia en metros y la velocidad en metros por segundo.

Tiempo	0	3	5	8	13
Distancia	0	67	115	187	298

Usar interpolación para predecir la posición del automóvil a los 10 segundos.

- 3.- (2 punto) a) Dados N puntos $(x_1, y_1), \dots, (x_N, y_N)$ con abcisas distintas. Demostrar, utilizando el concepto de mínimos cuadrados, que el coeficiente k de una recta óptima en

mínimos cuadrados del tipo $y = k \cdot x$ viene dado por $k = \frac{\sum_{i=1}^N x_i y_i}{\sum_{i=1}^N x_i^2}$.

- b) Un experimento para determinar la constante k de un resorte consiste en aplicar a éste diferentes fuerzas y medir las respectivas longitudes, para posteriormente ajustar por mínimos cuadrados los datos obtenidos a la ley de Hooke $F(l) = k(l - E)$, donde $F(l)$ es la fuerza necesaria para alargar el resorte l unidades y E es la longitud del resorte sin estirar. Para un resorte con constante $E = 13,46\text{cm}$ se han obtenido los siguientes datos

$F(l)$	1	2	3
l	17,7	23,8	31,2

donde $F(l)$ se mide en Kg y l se mide en cm. Obtener mediante mínimos cuadrados una aproximación para la constante k .

- 4.- (2 puntos) La integral coseno de Fresnel aparece en Óptica en estudios de difracción y viene dada por

$$F(x) = \int_0^x \cos(t^2) dt, \text{ para } 0 \leq x \leq p/2.$$

- a) Calcular con $n = 4$ (es decir, $h = p/8$) valores aproximados de $F(p/2)$ utilizando primero la regla del trapecio y luego la regla de Simpson.

- b) Estimar el número de puntos (es decir, el n) que hay que tomar en el intervalo $[0, p/2]$ para que calculando por la regla de trapecio la integral del apartado anterior el error cometido sea inferior a 10^{-2} . Tener en cuenta que el error cometido al aproximar $\int_a^b f(x) dx$

mediante la regla de los trapecios es $e_h = -\frac{h^2}{12}(b-a)f''(\mathbf{x})$ para algún $\mathbf{x} \in [a, b]$.

5.- (2 puntos) Considérese el siguiente archivo Matlab de funcion

```
function A=cal(m,n)           (1)
p=m*n;                       (2)
v=ones(1,p-1);               (3)
for k=n:n:p-1                (4)
    v(k)=0;                   (5)
end                            (6)
w=ones(1,p-n);               (7)
D1=diag(v,1);                 (8)
D2=diag(v,-1);                (9)
D3=diag(w,n);                 (10)
D4=diag(w,-n);                (11)
A=4*eye(p)-D1-D2-D3-D4;      (12)
```

Se pide:

- (1 punto) Comentar cada línea del programa, usando como referencia el número que aparece al lado entre paréntesis.
- (0'5 puntos) La salida A del programa es una matriz. Determina las dimensiones de A en función de los datos de entrada.
- (0'5 puntos) Tomando $m = 2$ y $n = 3$, determina la matriz A que te daría el programa.