



## SIMULACRO DE EXAMEN DE MÉTODOS NUMÉRICOS T1-4 (abril 2025)

### Práctica 1 (4 puntos)

Encuentra una aproximación a la primera solución positiva de la ecuación:

$$f(x) = \sin(x) + \cos(1 + x^2) - 1 = 0$$

utilizando el método del punto fijo.

- i. Plantea los pasos generales que vas a seguir para su cálculo.

(0.5 puntos)

- ii. Encuentra una función auxiliar  $g_1(x)$  que cumpla  $f(x) = g_1(x) - x = 0$  para la que el método del punto fijo **no converja**. Dibújala en un recuadro (corta-pega de Derive, por ejemplo) y explica por qué no converge.

(1 punto)



- iii. Encuentra una función auxiliar  $g_2(x)$  (no la equivalente de Newton-Raphson) que cumpla  $f(x) = g_2(x) - x = 0$  para la que el método del punto fijo **converja**. Dibújala en el recuadro (corta-pega de Derive, por ejemplo) y explica por qué converge con un iterante inicial apropiado. Explícalo gráficamente.

(2 puntos)



Para esta función  $g_2(x)$

- iv. Indica un iterante inicial para el que va a converger y explica gráficamente por qué.

**(0.2 puntos)**

- v. Indica un iterante inicial para el que no va a converger (si existe) y explica gráficamente por qué no.

**(0.2 puntos)**

- vi. encuentra una solución con una tolerancia inferior a 0.0001 por el método del punto fijo utilizando las funciones de la plataforma

**(0.1 puntos)**



## **Práctica 2 (2 puntos)**

Dada la ecuación

$$f(x) = x^3 - 1 = 0$$

- i. Haz la gráfica, pégala y explica por qué si se elige un iterante inicial inferior en valor absoluto a 0.3 la convergencia es muy lenta o puede llegar a no converger si se aplica el método de Newton-Raphson para encontrar la solución con una tolerancia inferior a 0.0001

(1 punto)

- ii. Calcula  $f(-1)$  y  $f(1)$  y encuentra la solución por un método alternativo que converja con seguridad, con una tolerancia inferior a 0.0001

(1 punto)



### Práctica 3 (1.5 puntos)

Dada la matriz:

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 0.8 & 1 \\ -2 & -5 & -1 \\ 0.2 & 0.1 & 1 \end{pmatrix}$$

i) Crea una función **de nombre LU2A.m** (puedes utilizar como base la función elgaus.m de la plataforma) con los siguientes requisitos:

- Tenga como entrada la matriz  $A$ , y
- Tenga como salida la matriz  $A_{modif}$ , compuesta por los elementos significativos de las matrices L y U resultantes de la factorización LU de A. (Es decir: en los elementos diagonales y extradiagonales superiores ( $a_{ij}$ , con  $j \geq i$ ) los elementos no necesariamente nulos de U. y en los elementos extradiagonales inferiores ( $a_{ij}$ , con  $j < i$ ), los multiplicadores  $m_{ij}$ )

**Copia aquí el código de la función y aplícalo para calcular  $A_{modif}$ .**

**Copia la matriz resultante.**

**(1 punto)**

ii) Si  $B = \begin{pmatrix} 1.1 \\ 1.2 \\ -1.0 \end{pmatrix}$  explica si se puede predecir si va a converger y si es así, encuentra una solución por el método de Gauss-Seidel del sistema:  $A.X = B$ .

**(0.5 puntos)**



#### **Práctica 4 (2.5 puntos)**

Dada la función:

$$f(x) = \text{Log}_{10}(\tan(x))$$

- i. Calcula los coeficientes de los polinomios auxiliares de Lagrange en los puntos  $x=0.5, 0.8, 0.9$ . Indica cómo lo haces apoyado por las funciones de la plataforma.

**(1 puntos)**

- ii. Calcula el polinomio interpolador que pasa por los puntos del apartado anterior y haz una gráfica para acotar el error al aproximar  $f(1)$  por el polinomio interpolador en  $x=1$ . Calcula una cota de ese error.

**(1.5 puntos)**