

The background of the image consists of numerous 3D-rendered numbers (0-9) and symbols (., ,') floating in a light beige space. These numbers are rendered with a low-poly, faceted style in various colors including purple, pink, orange, and yellow. They are scattered throughout the frame, with some appearing larger and more prominent than others.

Solón Efrén Losada H.
Jorge Morales P.
Carlos Fabián Ruiz P.

“MÉTODOS NUMÉRICOS”

ECOE
EDICIONES

CONTENIDO

SÍMBOLOS	XVII
INTRODUCCIÓN.....	XIX
CAPÍTULO 1: TEORÍA DEL ERROR.....	1
1.1 Tipos de error	1
1.1.1 Experimental	1
1.1.2 Error de máquina	2
1.1.3 Exactitud.....	2
1.1.4 Precisión	5
1.2 Ejercicios propuestos	18
CAPÍTULO 2: SERIES DE TAYLOR	21
2.1 Series de MacLaurin.....	21
2.2 Series de Taylor	28
2.2.1 Series de Taylor desde el punto de vista numérico	29
2.2.2 Teorema de Taylor (truncamiento)	30
2.2.3 Sumas parciales de las series de Taylor.....	38
2.3 Ejercicios propuestos	40

CAPÍTULO 3: RAÍCES DE FUNCIONES	43
3.1 Raíces reales de funciones	46
3.1.1 Bisección	48
3.1.2 Punto fijo	54
3.1.3 Newton-Raphson.....	56
3.1.4 Newton mejorado.....	63
3.1.5 Método de la secante	66
3.1.6 Método de regla falsa	70
3.1.7 Comparación de secante y regla falsa	75
3.1.8 Comparación de bisección y regla falsa	77
3.1.9 Bisección-regla falsa alternados.....	79
3.1.10 Regla falsa-bisección alternados.....	81
3.1.11 Comparación métodos cerrados	83
3.2 Ejercicios propuestos	85
CAPÍTULO 4: RAÍCES REALES DE POLINOMIOS	91
4.1 Preliminares sobre polinomios	91
4.1.1 Multiplicidad de las raíces	92
4.1.2 Existencia de las raíces	97
4.2 Sucesiones de Sturm.....	100
4.2.1 Intervalos con una única raíz real diferente	107
4.2.2 Métodos adecuados para hallar raíces de polinomios	112
4.2.3 Multiplicidades de las raíces de las aproximaciones encontradas	120
4.3 Deflación polinomial	121
4.4 Algoritmo sugerido para hallar raíces reales de un polinomio	123
4.5 Raíces complejas de polinomios	134
4.5.1 Método de Bairstow	134
4.6 Ejercicios propuestos	144
CAPÍTULO 5: AJUSTE DE CURVAS.....	147
5.1 Método de mínimos cuadrados.....	147
5.1.1 Regresión lineal	150
5.1.2 Regresión polinomial	151
5.1.3 Regresión múltiple.....	153
5.1.4 Mínimos cuadrados a un modelo exponencial	154
5.2 Linealización	155
5.2.1 Traslaciones al linealizar	159

5.3 Mínimos cuadrados vs linealización	162
5.4 Interpolación polinomial.....	164
5.4.1 Diferencias finitas	165
5.4.2 Interpolación de Newton	178
5.4.3 Método de Lagrange.....	184
5.4.4 Comparación de los métodos	191
5.4.5 Error en el polinomio interpolante	191
5.5 Ejercicios propuestos	192
 CAPÍTULO 6: INTEGRACIÓN NUMÉRICA	 197
6.1 Aproximación por medio de funciones escalonadas.....	200
6.1.1 Sumas superiores $f_{RS}(x)$	200
6.1.2 Sumas Inferiores $f_{RI}(x)$	204
6.1.3 Riemann.....	207
6.1.4 Sumas punto medio.....	209
6.2 Aproximación por medio de un polinomio de grado 1 (método del trapecio).....	212
6.2.1 Cota de error para la regla del trapecio	218
6.3 Aproximación por medio de un polinomio de grado 2 (método de Simpson).....	223
6.3.1 Cota para el error en el método de Simpson	230
6.4 Aproximación de Newton-Cotes (orden superior)	232
6.4.1 Aproximación por el método de Boole.....	233
6.5 Método de integración de Romberg	240
6.6 Ejercicios propuestos	246
 CAPÍTULO 7: DIFERENCIACIÓN NUMÉRICA	 249
7.1 Aproximación de la derivada hacia adelante	252
7.1.1 Primera derivada hacia adelante	252
7.1.2 Derivada de orden superior hacia adelante	255
7.2 Aproximación de la derivada hacia atrás	256
7.2.1 Primera derivada hacia atrás.....	256
7.2.2 Derivadas de orden superior hacia atrás	256
7.3 Aproximación de la derivada centrada	257
7.3.1 Primera derivada centrada	257
7.3.2 Derivada de orden superior centrada	257
7.4 Ejercicios propuestos	259

BIBLIOGRAFÍA	263
RESPUESTAS	265
ÍNDICE ALFABÉTICO	277

ÍNDICE DE GRÁFICAS

GRÁFICA 0.1 $\cos x = x$	XX
GRÁFICA 0.2 Distribución normal	XX
GRÁFICA 2.1 Dominio de la función	25
GRÁFICA 2.2 Aproximaciones con series de Taylor	26
GRÁFICA 3.1 Ejemplo 3.1.....	44
GRÁFICA 3.2 Infinitas raíces.....	46
GRÁFICA 3.3 Intersección de funciones	47
GRÁFICA 3.4 Condiciones del teorema del valor intermedio.....	48
GRÁFICA 3.5 Condiciones del teorema del valor intermedio.....	48
GRÁFICA 3.6 Condición del método de bisección	50
GRÁFICA 3.7 Condición del método de bisección	50
GRÁFICA 3.8 Aproximaciones del método de Newton-Raphson.....	56
GRÁFICA 3.9 Aproximación del método de Newton-Raphson	57
GRÁFICA 3.10 Aproximación del método de la secante	67
GRÁFICA 3.11 Aproximación del método de la secante	68
GRÁFICA 3.12 Método de regla falsa - primera iteración.....	70
GRÁFICA 3.13 Condición del método de regla falsa	71
GRÁFICA 3.14 Condición del método de regla falsa	71
GRÁFICA 3.15 Método de la regla falsa.....	72
GRÁFICA 3.16 Condición del método de regla falsa	72
GRÁFICA 3.17 Comparación de métodos.....	75
GRÁFICA 3.18 Comparación de métodos.....	76
GRÁFICA 3.19 Comparación de métodos.....	76
GRÁFICA 3.20 Comparación de métodos.....	79
GRÁFICA 3.21 Ejercicio 3.5.....	88
GRÁFICA 4.1 Multiplicidades de raíces.....	93
GRÁFICA 4.2 Raíces de las funciones	94
GRÁFICA 4.3 Raíces de una función cuadrática	98

GRÁFICA 4.4 Comportamiento de las raíces en un intervalo	108
GRÁFICA 4.5 Comportamiento de las raíces en un intervalo	109
GRÁFICA 4.6 Comportamiento de las raíces en un intervalo	109
GRÁFICA 4.7 Comportamiento de las raíces en un intervalo	110
GRÁFICA 4.8 Comportamiento de las raíces en un intervalo	111
GRÁFICA 4.9 Comportamiento de las raíces en un intervalo	111
GRÁFICA 4.10 Comportamiento de las raíces en un intervalo	112
GRÁFICA 4.11 Funciones con diferente comportamiento	114
GRÁFICA 4.12 Comportamiento del intervalo en una sucesión de Sturm.....	126
GRÁFICA 4.13 Comportamiento del intervalo en una sucesión de Sturm.....	126
GRÁFICA 4.14 Comportamiento de los intervalos en una sucesión de Sturm	127
GRÁFICA 4.15 Comportamiento de los intervalos en una sucesión de Sturm	128
GRÁFICA 4.16 Polinomio grado 11	133
GRÁFICA 4.17 Comandos en Maple del algoritmo de Bairstow.....	141
GRÁFICA 4.18 Comandos en Maple del algoritmo de Bairstow.....	141
GRÁFICA 4.19 Comandos en Maple del algoritmo de Bairstow.....	142
GRÁFICA 4.20 Resultados obtenidos en Maple.....	142
GRÁFICA 4.21 Resultados obtenidos en Maple.....	143
GRÁFICA 4.22 Resultados obtenidos en Maple.....	143
GRÁFICA 4.23 Resultados obtenidos en Maple.....	143
GRÁFICA 4.24 Resultados obtenidos en Maple.....	143
GRÁFICA 5.1 Modelo de mínimos cuadrados.....	149
GRÁFICA 5.2 Salida de Maple en la evaluación de mínimos cuadrados	155
GRÁFICA 5.3 Ejemplo de linealización	159
GRÁFICA 5.4 Linealización vs mínimos cuadrados	163
GRÁFICA 5.5 Primeras diferencias	166
GRÁFICA 5.6 Función discontinua	169
GRÁFICA 5.7 Primer polinomio de aproximación de Lagrange.....	184
GRÁFICA 5.8 Segundo polinomio de aproximación de Lagrange.....	185
GRÁFICA 5.9 Tercer polinomio de aproximación de Lagrange	186
GRÁFICA 5.10 Cuarto polinomio de aproximación Lagrange.....	186
GRÁFICA 5.11 Primer polinomio de aproximación Lagrange.....	187
GRÁFICA 5.12 Tercer polinomio de aproximación Lagrange	188

GRÁFICA 5.13 Polinomio de interpolación de Lagrange	189
GRÁFICA 6.1 Área bajo la curva	198
GRÁFICA 6.2 Área bajo la curva	199
GRÁFICA 6.3 Aproximación del área por sumas superiores de Riemann	201
GRÁFICA 6.4 Aproximación del área por sumas superiores de Riemann	202
GRÁFICA 6.5 Salida de Maple de sumas superiores de Riemann	203
GRÁFICA 6.6 Aproximación del área por sumas inferiores de Riemann	204
GRÁFICA 6.7 Aproximación del área por sumas inferiores de Riemann	205
GRÁFICA 6.8 Salida de Maple de sumas superiores de Riemann	206
GRÁFICA 6.9 Aproximación del área por sumas de punto medio de Riemann	209
GRÁFICA 6.10 Aproximación del área por sumas de punto medio de Riemann	210
GRÁFICA 6.11 Salida de Maple de la aproximación por punto medio de Riemann	211
GRÁFICA 6.12 Aproximación por método del trapecio	213
GRÁFICA 6.13 Salida de Maple de la aproximación del área por trapecio	216
GRÁFICA 6.14 Salida de Maple de la aproximación del área por trapecio	217
GRÁFICA 6.15 Error del trapecio	218
GRÁFICA 6.16 Error del trapecio	220
GRÁFICA 6.17 Salida de Maple de la aproximación del área por trapecio	222
GRÁFICA 6.18 Aproximación de Simpson (1/3)	223
GRÁFICA 6.19 Aproximación de Simpson (1/3)	224
GRÁFICA 6.20 Aproximación de Simpson (1/3)	225
GRÁFICA 6.21 Aproximación de Simpson (1/3)	226
GRÁFICA 6.22 Aproximación área bajo la curva con Simpson (1/3)	226
GRÁFICA 6.23 Salida de Maple para la aproximación de Simpson (1/3)	228
GRÁFICO 6.24 Salida Maple de aproximación Simpson (1/3)	229
GRÁFICA 6.25 Salida Maple de aproximación Simpson (1/3)	232
GRÁFICA 6.26 Aproximación del método de Boole	234
GRÁFICA 6.27 Aproximación área bajo la curva con el método de Boole	235
GRÁFICA 6.28 Salida de Maple de la aproximación con el método de Boole	236
GRÁFICA 6.29 Salida Maple de aproximación ejercicio 6.11	237
GRÁFICA 6.30 Salida Maple ejercicio 6.12	239
GRÁFICO 6.31 Aproximación área bajo la curva con Romberg	241
GRÁFICA 6.32 Aproximación área bajo la curva con Romberg	242
GRÁFICA 6.33 Salida de Maple ejercicio 6.7	245
GRÁFICA 7.1 Diferenciación hacia adelante	249

GRÁFICA 7.2. Diferenciación hacia atrás.....	250
GRÁFICA 7.3. Diferenciación centrada.....	251
GRÁFICA 7.4. Dominio aproximación primera derivada.....	254

ÍNDICE DE TABLAS

TABLA 1.1 Sucesión ejemplo 1.5	6
TABLA 1.2 Distancia entre dos elementos de la sucesión	6
TABLA 1.3 Ejemplo 1.6	8
TABLA 1.4 Ejemplo 1.7	9
TABLA 1.5 Ejemplo 1.9	15
TABLA 1.6 Ejemplo 1.10.....	17
TABLA 1.7 Ejemplo 1.11	18
TABLA 2.1 Valores de la sucesión.....	24
TABLA 2.2 Valores de la sucesión.....	24
TABLA 2.3 Cálculo del factorial	32
TABLA 2.4 Cálculo de la serie.....	33
TABLA 2.5 Cálculo de la serie.....	36
TABLA 2.6 Evaluación del término	38
TABLA 2.7 Ejemplo 2.6.....	39
TABLA 3.1 Intervalos del método de bisección.....	50
TABLA 3.2 Ejemplo 3.3	53
TABLA 3.3 Ejemplo 3.4	53
TABLA 3.4 Ejemplo 3.5	55
TABLA 3.5 Aproximación del método de Newton-Raphson.....	59
TABLA 3.6 Aproximación del método de Newton-Raphson.....	59
TABLA 3.7 Aproximación del método de Newton-Raphson.....	60
TABLA 3.8 Aproximación del método de Newton-Raphson.....	61
TABLA 3.9 Ejemplo 3.9	65
TABLA 3.10 Método de Newton-Raphson.....	65
TABLA 3.11 Método de Newton mejorado.....	66
TABLA 3.12 Ejemplo 3.11	69
TABLA 3.13 Desarrollo del método de regla falsa.....	73
TABLA 3.14 Ejemplo 3.12.....	74
TABLA 3.15 Comparación de métodos	77

TABLA 3.16 Comparación de métodos	78
TABLA 3.17 Ejemplo 3.14.....	80
TABLA 3.18 Ejemplo 3.15.....	81
TABLA 3.19 Ejemplo 3.16.....	82
TABLA 3.20 Ejemplo 3.17.....	83
TABLA 3.21 Comparación métodos	84
TABLA 3.22 Comparación métodos	84
TABLA 4.1 Raíces de la función.....	95
TABLA 4.2 Comportamientos de las raíces en la derivada de la función	95
TABLA 4.3 Comportamiento de una raíz en las derivadas de la función	96
TABLA 4.4 Raíces de la función.....	96
TABLA 4.5 Comportamientos de las raíces en la derivada de la función	96
TABLA 4.6 Comportamiento de una raíz en la segunda derivada de la función.....	97
TABLA 4.7 Tabla de multiplicidades.....	97
TABLA 4.8 Posibles intervalos de Sturm	103
TABLA 4.9 Intervalos iniciales de Sturm.....	105
TABLA 4.10 Polinomios de la sucesión de Sturm	107
TABLA 4.11 Intervalos iniciales de Sturm.....	107
TABLA 4.12 Comportamiento de las raíces en un intervalo	108
TABLA 4.13 Comportamiento de las funciones de Sturm en un intervalo	109
TABLA 4.14 Comportamiento de las funciones de Sturm en un intervalo	110
TABLA 4.15 Comportamiento de las funciones de Sturm en un intervalo	111
TABLA 4.16 Comportamiento de las funciones de Sturm en un intervalo	112
TABLA 4.17 Comportamiento de las funciones de Sturm en un intervalo	115
TABLA 4.18 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	115
TABLA 4.19 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	116
TABLA 4.20 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	117
TABLA 4.21 Comportamiento de las funciones de Sturm en un intervalo	118
TABLA 4.22 Resultados al aplicar Newton-Raphson.....	118
TABLA 4.23 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	119
TABLA 4.24 Evaluación de las multiplicidades	121
TABLA 4.25 Tabla de sucesión de Sturm	125
TABLA 4.26 Evaluación de los extremos de los intervalos en una Sucesión de Sturm	125

TABLA 4.27 Evaluación de los extremos de los intervalos en una Sucesión de Sturm	126
TABLA 4.28 Evaluación de los extremos de los intervalos en una Sucesión de Sturm	127
TABLA 4.29 Evaluación de los extremos de los intervalos en una Sucesión de Sturm	128
TABLA 4.30 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	129
TABLA 4.31 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	130
TABLA 4.32 Resultados al aplicar bisección-regla falsa	130
TABLA 4.33 Resultados al aplicar Newton mejorado	131
TABLA 4.34 Evaluación de las multiplicidades	132
TABLA 4.35 Aplicación del algoritmo de Bairstow	138
TABLA 4.36 Aplicación del algoritmo de Bairstow	139
TABLA 4.37 Obtención del error normalizado	140
TABLA 4.38 Obtención del error normalizado	142
TABLA 5.1 Algunos tipos de linealización	158
TABLA 5.2 Primeras diferencias finitas hacia adelante	167
TABLA 5.3 Cálculo primeras diferencias finitas hacia adelante	167
TABLA 5.4 Cálculo primeras diferencias finitas hacia adelante	168
TABLA 5.5 Primeras diferencias finitas hacia adelante	171
TABLA 5.6 Segundas diferencias finitas hacia adelante	172
TABLA 5.7 N-ésimas diferencias finitas hacia adelante	172
TABLA 5.8 Evaluación de las quintas diferencias finitas hacia adelante	173
TABLA 5.9 Evaluación de las octavas diferencias finitas hacia adelante	173
TABLA 5.10 Tabla perfecta de diferencias hacia delante de grado m	174
TABLA 5.11 N-ésimas diferencias finitas hacia atrás	175
TABLA 5.12 Evaluación de las octavas diferencias finitas hacia atrás	175
TABLA 5.13 Evaluación de las terceras diferencias finitas hacia adelante	176
TABLA 5.14 Evaluación de las terceras diferencias finitas hacia atrás	176
TABLA 5.15 Dominio de las diferencias finitas centradas	177
TABLA 5.16 Evaluación de las segundas diferencias finitas centradas	178
TABLA 5.17 Puntos iniciales	179
TABLA 5.18 Primera diferencia finita dividida hacia adelante	179
TABLA 5.19 Puntos iniciales	179
TABLA 5.20 Primeras diferencias finitas divididas hacia adelante	180

TABLA 5.21 Segundas diferencias finitas divididas hacia adelante	180
TABLA 5.22 Segundas diferencias finitas divididas hacia adelante	180
TABLA 5.23 Primeras diferencias finitas hacia adelante	181
TABLA 5.24 Cuartas diferencias finitas hacia adelante	182
TABLA 5.25 Terceras diferencias finitas hacia adelante	182
TABLA 5.26 Terceras diferencias finitas hacia adelante	183
TABLA 5.27 Cuartas diferencias finitas divididas	192
TABLA 5.28 Datos del ejercicio 5.2	192
TABLA 5.29 Datos del ejercicio 5.4	193
TABLA 5.30 Datos del ejercicio 5.11	194
TABLA 6.1 Aproximación del área por sumas superiores de Riemann	204
TABLA 6.2 Aproximación del área por sumas inferiores de Riemann	207
TABLA 6.3 Aproximación del área por sumas de Riemann.....	208
TABLA 6.4 Aproximación por punto medio de Riemann.....	211
TABLA 6.5 Aproximación del área por trapecio.....	217
TABLA 6.6 Aproximación ejercicio 6.8.....	229
TABLA 6.7 Métodos de aproximación y sus errores	233
TABLA 6.8 Aproximación ejercicio 6.11	237
TABLA 6.9 Aproximación ejercicio 6.13	244
TABLA 6.10 Aproximación ejercicio 6.13 con Romberg.....	244
TABLA 7.1 Aproximación primera derivada	254



SÍMBOLOS

ε_a	Error absoluto.
ε_r	Error relativo.
$\varepsilon_{r\%}$	Error relativo porcentual.
$\{x_n\}$	Sucesión.
EN	Error normalizado.
ENn	Término n -ésimo del error normalizado.
ENP	Error normalizado porcentual.
Tm	Tolerancia con m cifras significativas.
s_n	Suma parcial de una serie.
$R_n(\xi)$	Error n -ésimo evaluado en ξ .
bi	Aproximación i -ésima aplicando el método de bisección.
rfi	Aproximación i -ésima aplicando el método de regla falsa.
$a_n x^n$	Término n -ésimo de un polinomio.
(ρ, ρ)	Intervalo donde se encuentran las raíces de un polinomio.
$Vp(c)$	Número de cambios de signo del valor c , evaluado en las sucesiones de Sturm.

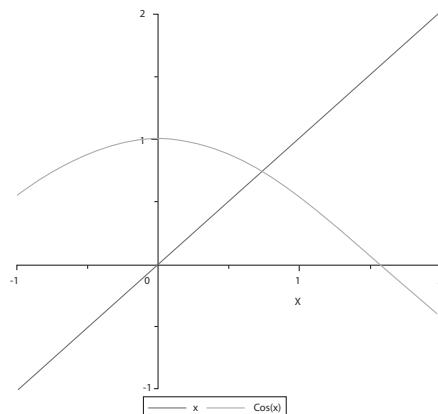
I_i	Intervalo donde se garantiza una única raíz.
β_i	Parámetros de los modelos de regresión.
ei	Error i -ésimo generado por un modelo de regresión.
$\vec{\Delta}f$	Primera diferencia finita hacia adelante.
$\text{Dom}_X(f)$	Valores que puede tomar la función f en un conjunto de valores X.
$\vec{\Delta}^n f_n$	n -ésima diferencia finita hacia adelante.
$\prod_{i=1}^n x_i$	Productoria de los n primeros términos.
R_i^s	Aproximación-ésima del valor de la integral utilizando sumas superiores de Riemman.
R_i^I	Aproximación-ésima del valor de la integral utilizando sumas inferiores de Riemman.
A_i^T	Aproximación-ésima del valor de la integral utilizando el método del trapecio.
M_T	Cota superior para acotar el error utilizando trapecios.
E_n^T	Iteración -ésima del error del método del trapecio.
A_i^S	Aproximación-ésima del valor de la integral utilizando el método de Simpson.
A_i^B	Aproximación-ésima del valor de la integral utilizando el método de Boole.
$R_{k,j}$	Fórmula de recurrencia de aproximación de Romberg de la fila i , columna j .
$O(h^n)$	Error -ésimo generado al utilizar un método de aproximación.
$\frac{\vec{df}}{dx}(x_k)$	Aproximación de la derivada en x_k , utilizando diferencias hacia adelante.

INTRODUCCIÓN

Debemos aclarar que las presentes notas son producto de los cursos de métodos numéricos dictados durante varios años y no pretende ser un libro formal de métodos numéricos, más bien, sirve como complemento a libros conocidos. Por ello, se tratará de dar un enfoque un poco diferente en un lenguaje más cotidiano.

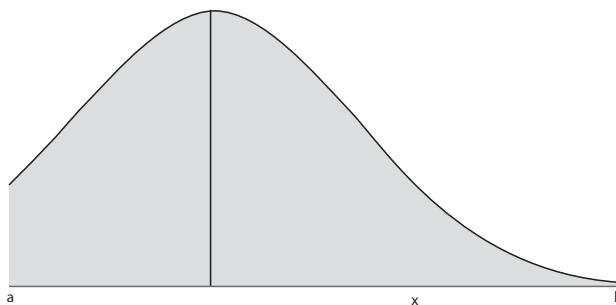
La matemática actual cuenta con diferentes teorías y métodos para hallar soluciones a diversos problemas y, además, con un lenguaje propio que permite expresar diferentes conceptos de manera concisa y precisa, sin embargo, este lenguaje muchas veces resulta insuficiente para ciertos propósitos o los métodos actuales no solucionan completamente los problemas que se puedan presentar, mostremos primero dos hechos que ilustran estas afirmaciones.

En primer lugar, uno de los problemas más frecuentes en matemáticas es encontrar soluciones reales a ecuaciones, sin embargo existen ecuaciones que, a pesar de ser muy sencillas de escribir en el lenguaje matemático como $x-\cos(x)=0$, no se pueden resolver analíticamente (con las técnicas convencionales), aunque gráficamente se ve que en efecto tienen solución (ya que es la intersección de las gráficas de x y $\cos(x)$).

Gráfica 0.1 $\cos x = x$ 

Fuente: elaboración propia

En un segundo ejemplo, para calcular valores de integrales definidas usamos el teorema fundamental del cálculo (TFC), el cual nos permite relacionar las antiderivadas de la función con el valor de la integral, sin embargo, hay situaciones en las cuales estas antiderivadas no se pueden expresar como combinación de funciones elementales (las comúnmente conocidas); uno de estos casos se presenta al buscar la probabilidad de una variable aleatoria que tenga una distribución normal, ya que para esto nos vemos enfrentados a calcular la integral definida $\int_a^b e^{-x^2} dx$ y, por tanto, se necesita una antiderivada de la función e^{-x^2} , la cual no puede ser expresada por medio de funciones polinómicas, radicales, exponenciales, logarítmicas ni una combinación de ellas mediante el álgebra de funciones. Aunque el problema claramente tiene solución, dado que es el área bajo la curva de una función continua sobre un intervalo acotado (Apostol, 1996), lo cual gráficamente es

Gráfica 0.2 Distribución normal

Fuente: elaboración propia.

El objetivo de estas notas es describir brevemente algunos métodos numéricos (y en algunos casos ver qué motivó a desarrollarlos), es decir, buscar soluciones aproximadas de problemas que no pueden ser resueltos con los métodos analíticos conocidos (ya que si fuera esto posible no tendríamos la necesidad de crear una aproximación de la solución), por lo tanto no buscamos las soluciones exactas de dichos problemas (es imposible), pero tratamos de dar aproximaciones bastante “buenas” de estas. Y aquí, ya nos enfrentamos al primer problema o característica de los métodos numéricos: **nunca solucionaremos un problema de manera exacta**, solo estamos dando aproximaciones, tratando de controlar o medir el margen de error que aparece en la ejecución de los procesos utilizados.

Por las razones antes mencionadas, empezamos nuestro primer capítulo con un estudio breve de la teoría del error y damos una definición alterna de tolerancia, la cual puede ser usada al aprovechar la potencia de las máquinas actuales que nos permiten trabajar con bastantes cifras significativas, lo cual da un criterio para verificar si los métodos numéricos recursivos (es decir, que usan un algoritmo recursivo) son lo suficientemente “buenos” para ser tenidos en cuenta e implementarlos. El segundo capítulo está dedicado a un repaso de las series y al teorema de Taylor desde el punto de vista numérico, el cual es parte fundamental del desarrollo de la mayoría de los métodos numéricos.

En el tercer capítulo, discutimos uno de los problemas más comunes en matemáticas, como lo es la resolución de ecuaciones reales, tal y como fue mostrado en el primer ejemplo de esta introducción.

En el cuarto capítulo, dado que las funciones más naturales para nosotros son los polinomios, dedicamos la última parte de este capítulo a encontrar las raíces de ecuaciones polinómicas y damos un algoritmo completo para aproximar las raíces reales de estas ecuaciones, el cual no se encuentra completo en la bibliografía actual (como parte opcional se aproximarán las raíces complejas).

Para el quinto capítulo, estudiamos el ajuste de curvas (funciones), empezamos por el método de mínimos cuadrados y lo estudiamos teóricamente como un problema de minimización de la norma del vector error, para después comparar explícitamente el método teórico a funciones no polinomiales con las regresiones lineales aplicadas a linealizaciones de los modelos y mostrar sus diferencias. En segundo lugar, se muestra la forma de construir un polinomio de interpolación de manera sencilla y natural, haciendo uso únicamente del teorema del factor.

En el capítulo sexto, nos dedicamos al cálculo en una variable al comenzar por la integración (orden histórico) y centrándonos en los métodos y errores de los métodos de Newton-Cotes, los cuales son simplemente aplicación de la interpolación polinomial.

En el capítulo séptimo usaremos el teorema de Taylor para llegar a aproximaciones de la derivada (al mostrar explícitamente el desarrollo de estas fórmulas) y las escribiremos de manera simplificada, al hacer uso de las diferencias finitas divididas; especificando su error $O(h)$.

CAPÍTULO 1

TEORÍA DEL ERROR

Como ya se mencionó en la introducción, el propósito de estas notas es buscar soluciones aproximadas a problemas que no pueden ser resueltos con los métodos analíticos conocidos y, dado que se va a trabajar con aproximaciones, es necesario saber si efectivamente estas son cercanas a la solución real del problema y, si lo son, qué tan “buenas” son.

Para esto, se hará un breve estudio de la teoría del error y se centrará en la precisión, ya que la mayoría de los métodos que se estudiarán en estas notas son recursivos.

Es de destacar, que el término “error” se usará para representar tanto la inexactitud como la imprecisión en los cálculos numéricos. Hecha esta aclaración, se analizarán los factores que contribuyen al error.

1.1 Tipos de error

1.1.1 *Experimental*

Al momento de medir las variaciones de algún evento, se debe ser cuidadoso de no producir perturbaciones en el sistema que está bajo observación. Por ejemplo, para medir la temperatura de un cuerpo, este se debe colocar en contacto con un termómetro, pero al ponerlos juntos algo de energía (calor) se intercambia (transfiere) entre el objeto y el termómetro, generando un cambio en la temperatura del

cuerpo que deseamos medir. Así, el instrumento de medición afecta el resultado de la medida.

Además, es necesario tener en cuenta que todas las medidas están afectadas en algún grado por un error experimental, debido a las imperfecciones inevitables tanto del instrumento de medida como de las limitaciones impuestas por los sentidos al registrar la información.

1.1.2 Error de máquina

Teóricamente, se tiene la existencia de números reales con una cantidad infinita de cifras decimales (por ejemplo, π), sin embargo, en los cálculos con computadores es imposible manejar una cantidad de información infinita. Por ejemplo, el resultado de multiplicar dos números con cuatro cifras decimales es en general un número con ocho cifras decimales, pero si se tienen que efectuar varias multiplicaciones sucesivas, en algunos momentos será imposible manejar una larga cantidad de cifras decimales.

El computador solo utiliza números con una cantidad finita de cifras, de modo que los cálculos se realizan únicamente con representaciones aproximadas de los números exactos. En un computador, solo se usa un subconjunto relativamente pequeño del sistema de números reales para representarlos a todos, este conjunto es el conocido como los puntos flotantes, por ejemplo: $3153,07 = 3,15307 \times 10^3$

Para estudiar las causas del error con algo de profundidad, el lector se puede dirigir al anexo 1 (números de máquina). Otro inconveniente es el sistema numérico de los computadores actuales: el sistema numérico en base dos o binario. Desde luego, esto no impide que la comunicación con el computador se haga en el sistema decimal (base 10), con el cual estamos familiarizados, sin embargo, se tiene cierto grado de pérdida en la información, ya que el computador debe convertir estos dos sistemas convertir la información.

1.1.3 Exactitud

Se refiere a la aproximación de un número o de una medida al valor verdadero que se supone representa.

1.1.3.1 Error absoluto

Se da cuando se aproxima el valor real a un valor aproximado.

Mídase la distancia entre ellos (se notará que el error absoluto es una distancia siempre mayor o igual a cero).

Definición 1.1 (error absoluto). Se define el error absoluto de una aproximación como la distancia entre este x y el valor real \tilde{x} . Así:

$$(1.1) \quad \varepsilon_a = |\tilde{x} - x|$$

Donde \tilde{x} es el valor aproximado y x es el valor verdadero (Nieves, 1998).

Ejemplo 1.1. Suponer que por medio de un experimento de laboratorio se quiere medir la aceleración de la fuerza de la gravedad y el resultado es:

$$\tilde{x} = 10.1 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

Este sería el valor aproximado, tomando el valor “real” como $x = 9.81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$ se tiene que el error absoluto es:

$$\varepsilon_a = \left| 10.1 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} - 9.81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} \right| = 0.29 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

Ejemplo 1.2. Suponer que se tiene que medir la longitud de un puente y la de un remache, se obtiene **9.999 cm** y **9 cm** respectivamente. Si los valores son **10.000 cm** y **10 cm**, ¿cuál es el error absoluto en cada caso? El error absoluto en la medición del puente sería:

$$\varepsilon_a = \left| \tilde{x} - x \right| = \left| 10.000 \text{ cm} - 9.999 \text{ cm} \right| = 1 \text{ cm}$$

Y para el remache:

$$\varepsilon_a = \left| \tilde{x} - x \right| = \left| 10 \text{ cm} - 9 \text{ cm} \right| = 1 \text{ cm}$$

Uno de los problemas al considerar el error absoluto es que este depende de las unidades. Así, en el ejemplo anterior el error de 1 cm es igual para los dos experimentos, sin embargo, a pesar de que el error absoluto es el mismo, en el segundo experimento la experiencia nos dice que es “más grande” con respecto a lo que se mide, por esta razón, es bueno comparar el error con respecto a lo que se está midiendo, además, es bueno que el error sea independiente de la escala usada. Estas consideraciones motivan la siguiente definición.

1.1.3.2 Error relativo

Definición 1.2 (error relativo). Se define el error relativo como la razón entre el error absoluto y la magnitud del valor verdadero y se denota por:

$$(1.2) \quad \varepsilon_r = \frac{\varepsilon_a}{|x|} = \left| \frac{\tilde{x} - x}{x} \right|$$

Siempre y cuando el valor real de x sea no nulo (en cuyo caso es suficiente trabajar con el error absoluto) (Burden y Faires, 2003, y Nieves, 1998).

Ejemplo 1.3. Calcular los errores relativos de los experimentos del ejemplo 1.2 de la sección anterior (el puente y el remache).

El error relativo en la medición del puente es:

$$\varepsilon_r = \left| \frac{\tilde{x} - x}{x} \right| = \left| \frac{10.000 \text{ cm} - 9.999 \text{ cm}}{10.000 \text{ cm}} \right| = 0,0001$$

Y para el remache es:

$$\varepsilon_r = \left| \frac{\tilde{x} - x}{x} \right| = \left| \frac{10 \text{ cm} - 9 \text{ cm}}{10 \text{ cm}} \right| = 0,1$$

Obsérvese que esta medida del error es un escalar (es un número independiente de las unidades), el cual muestra que el error en el experimento del remache es más grande que el del puente en su contexto. Estos valores, en realidad, son partes de los valores reales, es decir, el error cometido al medir el remache es la 0,1 parte total de lo que mide el remache, lo cual puede ser mejor explicado en términos de porcentajes, lo cual motiva una variación de la definición anterior.

1.1.3.2.1 Error relativo porcentual

Definición 1.3 (error relativo porcentual). Defínase el error relativo porcentual como el porcentaje entre el error absoluto y la magnitud del valor verdadero, se denota por:

$$(1.3) \quad \varepsilon_{r\%} = \frac{\varepsilon_a}{|x|} * 100\% = \left| \frac{\tilde{x} - x}{x} \right| * 100\%$$

Siempre y cuando el valor real sea no nulo (Burden y Faires, 2003).

Ejemplo 1.4. Calcular los errores relativos porcentuales del ejemplo 1.2 (el puente y el remache).

El error relativo porcentual en la medición del puente es:

$$\varepsilon_{r\%} = \left| \frac{\tilde{x} - x}{x} \right| * 100\% = \left| \frac{10.000 \text{ cm} - 9.999 \text{ cm}}{10.000 \text{ cm}} \right| * 100\% = 0,01\%$$

Y para el remache es:

$$\varepsilon_{r\%} = \left| \frac{\tilde{x} - x}{x} \right| * 100\% = \left| \frac{10 \text{ cm} - 9 \text{ cm}}{10 \text{ cm}} \right| * 100\% = 10\%$$

A pesar de las definiciones anteriores, estas no pueden ser usadas en las notas, ya que ellas recurren al uso del valor real. Existen dos problemas con el valor real, el primero es que no se tiene (si se conoce no hay necesidad de aplicar métodos

numéricos) y el segundo es que se conoce, pero numéricamente no se entiende (por ejemplo $\sqrt{2}$).

Esto crea una necesidad de trabajar de un modo diferente el error, para esto se estudiará la precisión.

1.1.4 Precisión

Se refiere a qué tan cercano está un valor individual medido o calculado con respecto a otros valores medidos.

En la mayoría de métodos numéricos que se desarrollarán, se tratará de acercar a algún valor (ya sea solución de una ecuación, valor de una integral, etc.), esto se hará de forma recurrente, es decir, se da una primera aproximación y basándose en esta se dará una segunda y así sucesivamente, esto lleva al estudio de las sucesiones.

1.1.4.1 Sucesiones y series

Definición 1.4 (sucesión). Por una sucesión finita de n términos, se entenderá una función F , cuyo dominio sea el conjunto de números $\{1, 2, \dots, n\}$, e infinita cuando el dominio sea el conjunto $\{1, 2, 3, \dots\}$ de todos los enteros positivos (o conjunto contable y totalmente ordenado) (Muñoz Quevedo, 2002).

El recorrido de “F”, esto es el conjunto $\{F(1), F(2), F(3), \dots\}$, se designa también por $\{F_1, F_2, F_3, \dots\}$ y el valor F_n se llama al término n -ésimo de la sucesión, usualmente la sucesión se denota por (x_n) o (a_n) .

Ejemplos de sucesiones:

- Números primos 2, 3, 5, 7, 11, ...
- Sucesión de Fibonacci:
$$\begin{cases} f_0 = 0 \\ f_1 = 1 \\ f_n = f_{n-1} + f_{n-2} \end{cases}$$

La idea es que estas sucesiones se acerquen al valor buscado, así se estudiará a las sucesiones convergentes.

Definición 1.5 (sucesión convergente) (Apostol, 1996). Sea (x_n) una sucesión en los reales, se dice que converge a un valor L si y solo si dado $\varepsilon > 0$ existe un $N \in \mathbb{N}$ tal que:

$$|x_n - L| < \varepsilon$$

Siempre que $n > N$.

Para ilustrar esta definición, véase el siguiente ejemplo:

Ejemplo 1.5. Considerar la sucesión de números reales dada por:

$$x_n = \frac{3n}{7n+3}$$

Se sabe por los cálculos directos del límite que:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{3n}{7n+3} = \frac{3}{7}$$

Ahora, la definición anterior dice que si se va “adelante” en la sucesión, estos valores van a ser muy cercanos al valor del límite $L = \frac{3}{7}$.

Tabla 1.1 Sucesión ejemplo 1.5

n	x_n	$ x_n - L $
1	0,3	0,1285714286
2	0,352941176	0,0756302521
3	0,375	0,0535714286
4	0,387096774	0,0414746544
1.000	0,428387834	0,0001835948
1.000.000	0,428571245	0,0000001837

Fuente: elaboración propia.

En muchas de las aproximaciones numéricas, hay acercamiento a la solución por medio de sucesiones, las cuales se esperan sean convergentes. La definición de sucesión convergente da un criterio para verificar la convergencia, sin embargo, esta recurre al uso del valor límite de la sucesión, el cual no se conoce (ni se conocerá). Retómese el ejemplo anterior y utilíicense las ideas de Cauchy. En la Tabla 1.2 Distancia entre dos elementos de la sucesión se compara la distancia de un elemento de la sucesión y el siguiente, así:

Tabla 1.2 Distancia entre dos elementos de la sucesión

n	x_n	$ x_n - x_{n-1} $
1	0,3	0,05294117647059
2	0,352941176	
2	0,352941176	0,02205882352941
3	0,375	

3	0,375	0,01209677419355
4	0,387096774	
1.000	0,428387834	0,0000001833328818
10.001	0,428553064	
1.000.000	0,428571245	0,0000000000004286
1.000.001	0,428571245	

Fuente: elaboración propia.

En la tabla anterior se ve que entre más se avanza en la sucesión, la distancia entre cada par de términos es más pequeña. Esto motiva la siguiente definición, la cual es muy útil.

Definición 1.6 (sucesiones de Cauchy) (Apostol, 1996). Sea x_n una sucesión se llama sucesión de Cauchy, $\varepsilon > 0$ si y solo si dado $N \in \mathbb{N}$, existe tal que:

$$|x_n - x_m| < \varepsilon$$

Siempre que $n, m > N$.

Es decir, entre más adelante vaya la sucesión, la distancia entre los números va a ser más pequeña.

De la anterior definición, se sigue la siguiente propiedad de las sucesiones de Cauchy para términos consecutivos:

Propiedad 1.1. Si x_n es una sucesión de Cauchy, entonces dado $\varepsilon > 0$ existe $N \in \mathbb{N}$ tal que:

$$|x_n - x_{n-1}| < \varepsilon$$

Siempre que $n > N$.

Para ilustrar esta definición, véase el ejemplo 1.5, una sucesión convergente es una sucesión de Cauchy, sin embargo, es bien sabido que el recíproco se cumple bajo ciertas condiciones, es decir, se cumple el siguiente teorema:

Teorema 1.1. En \mathbb{R}^n , toda sucesión de Cauchy converge.

La demostración se puede ver (Rudin, 1976).

La definición de sucesión de Cauchy, en particular las definiciones 1.1 y 1.6, permite determinar cuándo una sucesión en los números reales es convergente sin hacer uso del valor del límite, el cual no se puede usar, ya que se desconoce. Esta definición permite crear una medición para el error en una sucesión que calcule las distancias entre dos elementos diferentes de una sucesión, sin embargo, como se vio en el error absoluto, esto no representa una buena cuantificación del error.

Se hará uso de las ideas expuestas en la definición 1.2, para llegar a una mejor medición del error dentro de una sucesión. Para esto, la idea es comparar las distancias entre dos términos consecutivos con respecto al valor real, lo que sería:

$$\left| \frac{x_n - x_{n-1}}{L} \right|$$

Pero es ilógico trabajar con el valor real, así que el mejor candidato para asumir este papel es el último término calculado en la sucesión, es decir x_n , esto lleva a la siguiente definición.

1.1.4.2 Error normalizado

Definición 1.7 (error normalizado). Sea (x_n) una sucesión, se define el error normalizado como la sucesión $EN=(EN_n)$ dada por:

$$(1.4) \quad EN_n = \left| \frac{x_n - x_{n-1}}{x_n} \right|$$

Para $n = 2, 3, \dots$ (Burden y Faires, 2003).

Para que una sucesión sea de Cauchy es necesario (más no suficiente) que la sucesión EN tienda a cero.

Esto da una forma de ver si una sucesión posiblemente es convergente sin el uso del valor del límite, es decir, si $EN_n \rightarrow 0$ la sucesión posiblemente será convergente.

Ejemplo 1.6. Para ilustrar esta definición, véase el siguiente ejemplo: si una sucesión es de Cauchy $EN \rightarrow 0$, la sucesión $a_n = \frac{3n}{7n+3}$ se muestra en la siguiente tabla:

Tabla 1.3 Ejemplo 1.6

n	a_n	EN_n
1	0,3	-----
2	0,352941176	0,150000000000000
3	0,375	0,05882352941176
4	0,387096774	0,03125000000000
1.000	0,428387834	
1.001	0,428388017	0,00000042795987

Fuente: elaboración propia.

Recuérdese que en muchas ocasiones es más claro hablar en términos de porcentajes, por lo cual será más utilizado el error normalizado porcentual, el cual será definido a continuación.

1.1.4.2.1 Error normalizado porcentual

Definición 1.8 (error normalizado porcentual). Sea (x_n) una sucesión, se define el error normalizado porcentual como la sucesión $ENP = (ENP_n)$ dado por:

$$ENP_n = \left| \frac{x_n - x_{n-1}}{x_n} \right| * 100\%$$

Para $n = 2, 3, \dots$, (Nieves, 1998, y Burden y Faires, 2003).

Al igual que en la definición 1.7, si una sucesión es convergente, entonces: $ENP_n \rightarrow 0$

Cuando $n \rightarrow \infty$ (ver ejemplo 1.6).

Ahora se ilustrará el uso del error normalizado y normalizado porcentual en una sucesión a fin de analizar su posible convergencia.

Ejemplo 1.7. Considerar la siguiente sucesión definida por recurrencia:

$$(1.5) \quad x_0 = 1$$

$$x_{n+1} = x_n + \frac{1}{(n+1)!}$$

Calcular los primeros 11 términos de la sucesión junto con los errores de normalizado y normalizado porcentual.

Tabla 1.4 Ejemplo 1.7

n	x_n	EN_n	ENP_n
0	1		
1	2	0,5	50,00000000%
2	2,5	0,2	20,00000000%
3	2,6666666666667	0,0625	6,25000000%
4	2,7083333333333	0,015384615	1,53846154%
5	2,7166666666667	0,003067485	0,30674847%
6	2,7180555555556	0,000510986	0,05109862%
7	2,71825396825397	0,0000729927	0,00729927%
8	2,71827876984127	0,0000091240	0,00091240%
9	2,71828152557319	0,0000010138	0,00010138%
10	2,71828180114638	0,0000001014	0,00001014%

Fuente: elaboración propia.

Como se ve en la tabla 1.4, EN y ENP son sucesiones y tienden hacia cero, esto significa que la sucesión (x_n) es posiblemente de Cauchy y, por lo tanto, posiblemente converge, pero no se sabe a qué valor, incluso, nunca se sabrá a qué valor.

La pregunta natural que se debe hacer es: ¿dónde detengo esta sucesión para tener una “buena aproximación” del límite? Antes de contestar, se necesita dar sentido a la expresión “buena aproximación”.

Comúnmente, se usa esta expresión para hablar de cifras decimales, por ejemplo, $\pi \approx 3.14$ es una aproximación de π con dos cifras decimales, pero ¿cifras decimales describe bien la magnitud que representa el número?, para esto se consideran las siguientes cantidades.

Ejemplo 1.8. El precio de un carro en el mercado es de 36.280.000, al quitar el IVA del 16% el valor del carro quedaría en:

$$(1.6) \quad x = 31275862,06896552$$

Otra cantidad conocida es la décima parte de la unidad de masa atómica de un electrón que es:

$$(1.7) \quad y = 0,000054857990946$$

Si se pide una aproximación de estos valores con tres cifras decimales se tendrá $\tilde{x} = 31.275.862,069$ $\tilde{y} = 0,000$, lo cual no es práctico en ninguno de los casos. En el primero es excesivo trabajar con tres cifras decimales y en el segundo no aporta nada de información acerca de la magnitud del valor, esto lleva a pensar cómo se puede dar una idea clara de la magnitud de un valor.

Esto ya no es un problema gracias a la notación científica, en el ejemplo anterior se tiene $x = 3,127586206896552 \times 10^7$, $y = 5,4857990946 \times 10^{-5}$, esto muestra que las cifras que realmente son significativas (sin importar la posición de ellas en la representación decimal) son las primeras que aparecen en la representación científica, esto motiva la siguiente definición.

Definición 1.9 (dígito significativo o cifra significativa). Una cifra significativa es cualquiera de los dígitos 1, 2, 3, ..., 9; y 0 es una cifra significativa excepto cuando este es usado para fijar el punto decimal o para llenar los lugares de dígitos desconocidos o descartados. Así, en el número 0,00263 las cifras significativas son 2, 6, 3; los ceros son usados únicamente para fijar el punto decimal, por lo que no son cifras significativas. En el número 3.809, todos los dígitos, incluyendo el cero, son cifras significativas. En un número como 46.300 no hay cómo describir cuáles ceros son cifras significativas. Para corregir la ambigüedad, este número puede ser escrito en cualquiera de las siguientes formas 4.63×10^4 , 4.630×10^4 o $4,6300 \times 10^4$, así el número de cifras significativas está indicado por el factor a la izquierda (Scarborough, 1930).

MÉTODOS NUMÉRICOS

Existen problemas matemáticos que no pueden ser resueltos por los métodos analíticos conocidos. Por ello los autores se propusieron buscar métodos para hallar soluciones aproximadas, tratando de controlar el margen de error que aparece en la ejecución de los procesos utilizados.

El libro inicia con la teoría del error, basada en las sucesiones; continúa con la definición de las series de Taylor; la resolución de ecuaciones reales; muestra un algoritmo completo para hallar las raíces reales de un polinomio; se estudia el ajuste de curvas, empezando por el método de mínimos cuadrados hasta la interpolación; luego estudia la integración, centrada en los métodos Newton-Cotes y sus errores; finalmente, se utiliza el teorema de Taylor para la aproximación de la derivada.

El libro va dirigido a estudiantes de pregrado y posgrado de todas las ingenierías y ciencias básicas.

Colección: Ingeniería y salud en el trabajo
Área: Ingeniería

Incluye

- Definición alterna de "tolerancia".
- Algoritmo nuevo, bisección-regla falsa alternada, para hallar raíces de funciones.
- Algoritmo completo para aproximar las raíces reales de los polinomios.
- Herramienta de comparación entre mínimos cuadrados y linealización.

Solón Efrén Losada

Licenciado en Matemáticas, Magister en Economía, especialista en Multimedia educativa. Integrante del grupo de investigación MATRIX (U. Militar Nueva Granada).

Docente Universidad Militar Nueva Granada y Universidad Antonio Nariño, autor de los artículos *Una caracterización de la equivalencia-fila de matrices de tamaño 2 x 3*, *Cálculo de series armónicas de Riemann con exponente par*, entre otros.

Jorge Morales

Matemático, Magister en Ciencias Matemáticas y Doctorando en Ciencias Matemáticas. Docente de las universidades Militar Nueva Granada, Distrital Francisco José de Caldas y Nacional de Colombia. Autor de los artículos *Cálculo de series armónicas de Riemann con exponente par*, *Una caracterización de la equivalencia-fila de matrices de tamaño 2 x 3*.

Carlos Fabián Ruiz

Economista, Magister en Economía y Candidato a Magister en Investigación operativa y Estadística. Docente de la universidad Militar Nueva Granada y consultor privado en investigación de mercados.

ECOE
EDICIONES

www.ecoediciones.com

ISBN 978-958-771-514-9



9 789587 715149

e-ISBN 978-958-771-515-6