Tabla de Contenido

1.	Introducción 1				
	1.1.	Ciclo sísmico]		
	1.2.	Contexto Sismotectónico de Chile	٠		
	1.3.	El terremoto de Illapel	٠		
	1.4.	Objetivos	7		
		1.4.1. Objetivo General	7		
		1.4.2. Objetivos Específicos	7		
	1.5.	Estructura de la Tesis	8		
2.	Mar	co Teórico	Ć		
	2.1.	Modelos de Dislocación en Fallas	(
	2.2.	Funciones base b-splines	٠		
	2.3.	Problema Inverso	(
		2.3.1. Mínimos Cuadrados con Regularización L2	. 1		
		2.3.2. Mínimos Cuadrados con Regularización L1: soluciones de tipo sparse 1	8		
		2.3.3. Criterio de selección de modelos	1		
3.	Metodología 23				
	3.1.	Representación de Dislocación mediante Funciones Base B-splines Multi-escala 2	١٠		
	3.2.	Modelo Directo	!(
		3.2.1. Falla vertical de rumbo	,,		
		3.2.2. Zona de subducción en el área afectada por el Terremoto de Illapel			
		$(Mw 8.3) 2015 \dots 2015 $			
	3.3.	Problema Inverso de Estimación de Dislocación Cuasi-estática	, _		
	3.4.	Propuesta de normalización de las columnas de G para la dislocación en zona			
		de subducción			
	3.5.	Desarrollando intuición: Ejemplos de ajuste a una curva y a una superficie . 3			
		3.5.1. Ejemplo de ajuste a una curva (1D)			
		3.5.2. Ejemplo de ajuste a una superficie (2D)			
	3.6.	Paquete de Inversión MUSE	12		
4.	Inve	ersión de Dislocación Cuasi-Estática: Casos Sintéticos 5	4		
	4.1.	Fallas Verticales de Rumbo			
		4.1.1. Observadores cada 1 km: Slip Input S4			
		4.1.2. Observadores cada 1 km: Slip Input S0	١٠		
	4.2.	Contacto de Subducción	3		
		4.2.1. Condición de positividad			
		4.2.2. Normalización de las columnas de G	,,		

		4.2.2.1. Elipse 4	77
		4.2.2.2. Tablero de Ajedrez 3	83
5 .	Inve	ersión de Dislocación Cuasi-Estática: Terremoto de Illapel	91
	5.1.	Observaciones	91
	5.2.	Distribución de Dislocación Cosísmica del Terremoto de Illapel	92
		5.2.1. Dip-slip	93
		5.2.2. Theta-slip	96
6.	Disc	cusiones y Conclusiones 1	.08
	6.1.	Ventajas y limitaciones del método	108
	6.2.	Dislocación cuasi-estática del terremoto de Illapel	110
	6.3.	Trabajo futuro	113
	6.4.	Conclusiones	113
Bi	bliog	grafía 1	15
Aı	nexos	$_{1}$	20
	A.	Geometría y Funciones Base	120
	В.	Resultados complementarios: Ejemplos Ilustrativos	122
		B.1. Superficies	122
	С.	Resultados complementarios: Falla vertical de rumbo	124
		C.1. Observadores cada 10 km: Slip Input S4	125
		C.2. Observadores cada 10 km: Slip Input S0	128
	D.	Rotación	131
	E.	Resultados complementarios: Zona de Subducción	133
		E.1. Uso de B^+ para la condición de positividad	133
		E.1.1. Elipse 4	135
		E.1.2. Tablero de ajedrez 3	137
		v	137 139
		E.2. Normalización de las columnas de G	