

## Solución del examen - 16/12/24

**Ejercicio 1.**

- a) El código dado implica que la factorización  $LU$  de la matriz  $A$  (esto es,  $PA = LU$ ), está dada por

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/5 & 1 & 0 \\ 3/5 & -1/2 & 1 \end{bmatrix}, \quad U = \begin{bmatrix} 5 & 3 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

El determinante de  $A$  se calcula a partir de que  $\det(P) \det(A) = \det(L) \det(U)$ , y como  $\det(P) = 1$  y  $\det(L) = 1$  (matriz triangular inferior con unos en la diagonal principal), se tiene

$$\det(A) = \det(U) = 5 \cdot 2 \cdot (-1) = -10.$$

- b) El sistema  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  se resuelve eficientemente usando la factorización  $LU$ :

1. Resolver  $L\mathbf{y} = P\mathbf{b}$ , con  $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 5 \\ 7 \\ -2 \end{bmatrix}$  y  $P = I$ . Esto requiere realizar una sustitución hacia adelante y se obtiene por resultado  $\mathbf{y} = [5 \quad 6 \quad -2]^t$ .
2. Resolver  $U\mathbf{x} = \mathbf{y}$ . Esto requiere realizar una sustitución hacia atrás y se obtiene por resultado

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}.$$

- c) La matriz  $A$  se obtiene como  $A = P^{-1}LU$ . Dado que  $P = I$ , tenemos

$$A = LU = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/5 & 1 & 0 \\ 3/5 & -1/2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 3 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 3 & 2 \\ 1 & 13/5 & 7/5 \\ 3 & 4/5 & -3/10 \end{bmatrix}.$$

**Ejercicio 2.**

- a) La forma de Lagrange de  $p$  es:

$$p(x) = f(x_0)L_0^2(x) + f(x_1)L_1^2(x) + f(x_2)L_2^2(x),$$

donde los polinomios de base de Lagrange son los únicos polinomios de grado 2 que cumplen

$$L_i^2(x_j) = \delta_{ij}, \quad i, j = 0, 1, 2.$$

Explícitamente, usando que  $x_1 = x_0 + h$ ,  $x_2 = x_0 + 2h$ , tenemos

$$L_0^2(x) = \frac{(x - x_1)(x - x_2)}{2h^2}, \quad L_1^2(x) = -\frac{(x - x_0)(x - x_2)}{h^2}, \quad L_2^2(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{2h^2}.$$

b) Las derivadas de los polinomios de base de Lagrange en  $x_0$  son

$$\begin{aligned}(L_0^2)'(x_0) &= \frac{[(x-x_1)(x-x_2)]'|_{x=x_0}}{2h^2} = \frac{-3}{2h}, \\(L_1^2)'(x_0) &= -\frac{[(x-x_0)(x-x_2)]'|_{x=x_0}}{h^2} = \frac{2}{h}, \\(L_2^2)'(x_0) &= \frac{[(x-x_0)(x-x_1)]'|_{x=x_0}}{2h^2} = \frac{-1}{2h}.\end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$p'(x_0) = f(x_0)(L_0^2)'(x_0) + f(x_1)(L_1^2)'(x_0) + f(x_2)(L_2^2)'(x_0) = \frac{-3f(x_0) + 4f(x_1) - f(x_2)}{2h}.$$

c) Para demostrar lo pedido, basta con realizar desarrollos de Taylor de orden 3 para  $f$  alrededor de  $x_0$ :

$$\begin{aligned}f(x_1) &= f(x_0) + hf'(x_0) + \frac{h^2}{2}f''(x_0) + \frac{h^3}{6}f'''(\xi), \\f(x_2) &= f(x_0) + 2hf'(x_0) + \frac{(2h)^2}{2}f''(x_0) + \frac{(2h)^3}{6}f'''(\eta),\end{aligned}$$

con  $\xi \in [x_0, x_1]$ ,  $\eta \in [x_0, x_2]$ . Sustituyendo, tenemos

$$\begin{aligned}p'(x_0) &= \frac{-3f(x_0) + 4f(x_1) - f(x_2)}{2h} = \frac{1}{2h} \left[ 2hf'(x_0) + \frac{2h^3}{3}f'''(\xi) - \frac{(4h^3)}{3}f'''(\eta) \right] \\&= f'(x_0) + \frac{1}{3} [f'''(\xi) - 2f'''(\eta)] h^2.\end{aligned}$$

Por lo tanto, se cumple

$$|f'(x_0) - p'(x_0)| \leq Ch^2,$$

con  $C = \|f'''\|_{L^\infty([x_0, x_2])}$ .

### Ejercicio 3.

a) Sea  $k \geq 1$ . Dados  $x_{k-1}, x_k$ , el método de la secante utiliza una aproximación de la derivada basada en la pendiente de la recta secante entre los puntos  $(x_{k-1}, f(x_{k-1}))$  y  $(x_k, f(x_k))$ , que es el gráfico de la función lineal

$$L(x) = f(x_k) + s_k(x - x_k), \quad s_k = \frac{f(x_k) - f(x_{k-1})}{x_k - x_{k-1}}.$$

El iterado  $x^{k+1}$  queda dado por la intersección de esta recta con el eje de las  $x$ ,

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{s_k}.$$

Notar que este iterado queda bien definido si y solo si  $s_k \neq 0$ , esto es, si  $f(x_{k-1}) \neq f(x_k)$ .

- b) Definimos el error en el paso  $k$  como  $e_k = x_k - x^*$ , donde  $x^*$  es la raíz buscada de  $f$ . Usando el hecho de que  $L$  es la interpolante lineal por  $(x_{k-1}, f(x_{k-1}))$  y  $(x_k, f(x_k))$  y la fórmula del error de interpolación dada en el enunciado del examen, tenemos que existe un  $\gamma_k$  tal que

$$f(x_*) - L(x_*) = \frac{f''(\gamma_k)}{2}(x_* - x_{k-1})(x_* - x_k) = \frac{f''(\gamma_k)}{2}e_{k-1}e_k.$$

Por otra parte, como  $L(x_{k+1}) = f(x_*) = 0$ , tenemos

$$f(x_*) - L(x_*) = L(x_{k+1}) - L(x_*) = s_k(x_{k+1} - x_*) = s_k e_{k+1}.$$

Combinando las dos identidades que obtuvimos, tenemos

$$e_{k+1} = \frac{f''(\gamma_k)}{2s_k}e_{k-1}e_k$$

Por lo tanto, basta con tomar  $C_{k+1} = \left| \frac{f''(\gamma_k)}{2s_k} \right|$ .

- c) Sean  $f(x) = x^2 + 2x$  y  $x_* = 0$  la raíz que buscamos. Notar que, como  $f$  es cuadrática,  $f''$  es una función constante e igual a 2. Dados  $x_0 = 1$ ,  $x_1 = 2$ , calculamos

$$s_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{8 - 3}{1} = 5 \quad \Rightarrow \quad x_2 = x_1 - \frac{f(x_1)}{s_1} = 2 - \frac{8}{5} = \frac{2}{5}.$$

Así, tenemos  $e_0 = 1$ ,  $e_1 = 2$ ,  $e_2 = 2/5$ , y la constante que hallamos en la parte anterior es

$$C_{k+1} = \left| \frac{f''(\gamma_k)}{2s_k} \right| = \frac{1}{5}.$$

Verificamos así que se cumple la desigualdad de la parte anterior (de hecho, es una igualdad).

#### Ejercicio 4.

- a) Para computar esta factorización de manera numéricamente estable, se puede emplear el método de transformaciones de Householder (ver notas de teórico). La idea es construir  $H_1, \dots, H_n$  ortogonales (de Householder) tales que

$$H_n \dots H_1 A = R \text{ sea triangular superior, y } Q = (H_n \dots H_1)^{-1} = H_1 H_2 \dots H_n.$$

El procedimiento es

(a) Inicialmente,  $A_1 = A$ ,  $\tilde{A}_1 = A$ .

(b) Para  $k = 1, \dots, n$ , realizar:

- i. Seleccionar la primera columna de  $\tilde{A}_k$ ,  $\tilde{A}_k^{(1)}$ .
- ii. Tomar el vector  $\mathbf{u}_k \in \mathbb{R}^{m-k+1}$  tal que la transformación de Householder que define,  $\tilde{H}_k = I - 2 \frac{\mathbf{u}_k \mathbf{u}_k^t}{\|\mathbf{u}_k\|_2^2}$  cumpla  $\tilde{H}_k \tilde{A}_k^{(1)}$  sea colineal con el primer vector de la base canónica de  $\mathbb{R}^{m-k+1}$ . Esto es, basta con tomar  $\mathbf{u}_k = A_k^{(1)} \pm \|A_k^{(1)}\|_2 \mathbf{e}_1$ . Para evitar posibles efectos de cancelación, es preferible elegir el signo igual al del primer elemento en  $A_k^{(1)}$ .

iii. Construir la matriz  $H_k \in \mathcal{M}_m(\mathbb{R})$  por bloques,

$$H_k := \left[ \begin{array}{c|c} I_{k-1} & \mathcal{O}_{(k-1) \times (m-k+1)} \\ \hline \mathcal{O}_{(k-1) \times (m-k+1)} & \tilde{H}_k \end{array} \right],$$

donde  $I_{k-1} \in \mathcal{M}_{k-1}(\mathbb{R})$  es la matriz identidad.

iv. Actualizar  $A_{k+1} = H_k A_k \in \mathcal{M}_{m \times n}(\mathbb{R})$ , y  $\tilde{A}_{k+1} \in \mathcal{M}_{(m-k-1) \times (n-k-1)}(\mathbb{R})$  es la matriz que se obtiene eliminándole las primeras  $k-1$  filas y  $k-1$  columnas.

Este método es estable porque las transformaciones de Householder son ortogonales y no amplifican errores numéricos.

b) Los comandos realizan la operación  $z = Q^t y$ , y luego resuelve el sistema triangular superior  $R_{(1:n)} \mathbf{x} = \mathbf{z}_{(1:n)}$  que se obtiene eliminando las últimas  $m-n$  filas de  $R$  y entradas de  $\mathbf{z}$ . El sistema es compatible determinado porque  $A$  es de rango completo.

Para justificar por qué esto da lugar a la solución al problema de mínimos cuadrados  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ , recordemos que buscamos minimizar la norma euclídea del residuo,  $\|A\mathbf{x} - \mathbf{y}\|_2^2$ . Como  $A = QR$  y  $Q$  es ortogonal, tenemos

$$\|A\mathbf{x} - \mathbf{y}\|_2^2 = \|QR\mathbf{x} - \mathbf{y}\|_2^2 = \|Q^t(QR\mathbf{x} - \mathbf{y})\|_2^2 = \|R\mathbf{x} - Q^t\mathbf{y}\|_2^2 = \|R\mathbf{x} - \mathbf{z}\|_2^2.$$

Como las últimas  $m-n$  filas de  $R$  son nulas, esta norma se puede descomponer como

$$\|R\mathbf{x} - \mathbf{z}\|_2^2 = \|R_{(1:n)}\mathbf{x} - \mathbf{z}_{(1:n)}\|_2^2 + \|\mathbf{z}_{(n+1:m)}\|_2^2.$$

Por lo tanto, para minimizar  $\|A\mathbf{x} - \mathbf{y}\|_2^2$ , basta con hallar el vector  $\mathbf{x}$  que minimice la norma  $\|R_{(1:n)}\mathbf{x} - \mathbf{z}_{(1:n)}\|_2^2$ . Esta norma se anula si y solo si  $\mathbf{x}$  es solución del sistema  $R_{(1:n)}\mathbf{x} = \mathbf{z}_{(1:n)}$ .

Finalmente, de la discusión anterior se deduce que la norma del residuo mínimo es igual a  $\|\mathbf{z}_{(n+1:m)}\|_2$ . Para calcularla de forma eficiente en Octave, basta con usar el comando `norm(z(n+1:m))` o, equivalentemente, `sqrt(z(n+1:m)'*z(n+1:m))`.