

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 γ_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))`.