

# ANÁLISE MULTIVARIADA

ANTÔNIO ARTUR SILVA DE LIMA (508492)

## DECOMPOSIÇÃO LU E ESPECTRAL

### DECOMPOSIÇÃO LU

A decomposição LU é uma operação matricial utilizada para "fatorar" uma matriz quadrada não singular como o produto de outras duas: uma matriz triangular inferior ("L" é de "lower") e uma matriz triangular superior ("U" de "upper"). Esta decomposição é muitas vezes usada para resolver sistemas de equações ou encontrar matrizes inversas.

**Proposição:** Seja  $\underline{A}_n$  uma matriz quadrada, não singular, de ordem  $n$ . Então, existe uma única matriz triangular inferior  $\underline{L}$ , com diagonal unitária (i.e.  $\lambda_{ii} = 1 \forall i=1, \dots, n$ ), e uma única matriz triangular superior  $\underline{U}$ , tal que  $\underline{L}\underline{U} = \underline{A}$ . Geralmente,  $\underline{U}$  será a matriz escalonada de  $\underline{A}$ , pela eliminação de Gauss, e  $\underline{L}$  terá os elementos  $\lambda_{ij}$  iguais aos produtos utilizados no escalonamento,  $\forall i > j$ .

Exemplos:

1. Decomponha a matriz  $\begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 2 \\ 4 & 3 & 2 \end{bmatrix}$  pela fatoração LU.

$$\times \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 2 \\ 4 & 3 & 2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{-L_1 \\ -\frac{4}{3}L_1}} \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1/3 & 2/3 \\ 0 & 1/3 & -10/3 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_2} \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1/3 & 2/3 \\ 0 & 0 & -4 \end{bmatrix} = \underline{U}$$

$$\times \left. \begin{array}{l} \text{multiplicadores de } L_2: \frac{1}{3} \\ \text{multiplicadores de } L_3: \frac{4}{3}; 1 \end{array} \right\} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/3 & 1 & 0 \\ 4/3 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \underline{L}$$

$$\text{Assim, } \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 1 & 1 & 2 \\ 4 & 3 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/3 & 1 & 0 \\ 4/3 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 2 & 4 \\ 0 & 1/3 & 2/3 \\ 0 & 0 & -4 \end{bmatrix}. \text{ Ver uso no R.}$$

2. Decomponha a matriz  $\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix}$  pela fatoração LU.

$$\times \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{-2L_1 \\ -4L_1 \\ -3L_1}} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 5 & 5 \\ 0 & 4 & 6 & 8 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{-3L_2 \\ -4L_2}} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{-L_3} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} = \underline{U}$$

$$\times \left. \begin{array}{l} \text{multiplicadores de } L_2: 2 \\ \vdots \\ \text{de } L_3: 4; 3 \\ \vdots \\ \text{de } L_4: 3; 4; 1 \end{array} \right\} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 1 & 0 \\ 3 & 4 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \underline{L}$$

$$\text{Assim, } \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 3 & 3 & 1 \\ 8 & 7 & 9 & 5 \\ 6 & 7 & 9 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 3 & 1 & 0 \\ 3 & 4 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}. \text{ Ver uso no R.}$$

## INTERPRETAÇÃO GEOMÉTRICA

A MATRIZ  $A$  REPRESENTA UMA TRANSFORMAÇÃO LINEAR COMPLETA, QUE POR MEIO DA DECOMPOSIÇÃO, É DIVIDIDA EM DUAS:  $L$ , QUE REPRESENTA OPERAÇÕES DE DILATAÇÃO E ROTAÇÃO NAS DIREÇÕES DOS VETORES ESCALONADOS; E  $U$ , QUE COMPLETA A TRANSFORMAÇÃO EM OUTRA DIREÇÃO.

## DECOMPOSIÇÃO ESPECTRAL

ESSA ABORDAGEM DECOMPÕE UMA MATRIZ QUADRADA  $A$  SIMÉTRICA EM UMA FORMA QUE ENVOLVE SEUS AUTOVALORES E AUTOVECTORES, SENDO MUITO UTILIZADA NA RESOLUÇÃO DE SISTEMAS LINEARES COMPLEXOS QUE ENVOLVAM MATRIZES SIMÉTRICAS.

### PROPOSIÇÃO:

$$\underline{A}_{p \times p} = \underline{P} \underline{\Delta} \underline{P}^T, \text{ ONDE}$$

•  $\underline{P} = [\underline{p}_1, \underline{p}_2, \dots, \underline{p}_p]$  É A MATRIZ LINHA DOS AUTOVECTORES ORTOGONAIS DE  $A$

•  $\underline{\Delta} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_p \end{bmatrix}$  É A MATRIZ DIAGONAL DOS AUTOVALORES DE  $A$

### EXEMPLOS:

1. REALIZE A DECOMPOSIÇÃO ESPECTRAL DA MATRIZ  $\begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$ .

$$* \underline{A} \underline{v} = \lambda \underline{v} \therefore \underline{A} \underline{v} - \lambda \underline{v} = 0 \therefore (\underline{A} - \lambda \underline{I}) \underline{v} = 0 \therefore \det(\underline{A} - \lambda \underline{I}) = 0$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1-\lambda & 2 \\ 2 & -1-\lambda \end{bmatrix} = \underline{B}$$

$$\det(\underline{B}) = (-1-\lambda)^2 - 4 = 0 \therefore \lambda_1 = 1; \lambda_2 = -3$$

$$\bullet \lambda_1: \begin{bmatrix} -1-1 & 2 \\ 2 & -1-1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = 0 \therefore$$

$$\begin{cases} -2x + 2y = 0 \\ 2x - 2y = 0 \end{cases} \therefore x = y \therefore \begin{bmatrix} x \\ x \end{bmatrix} = x \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = y \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\bullet \lambda_2: \begin{bmatrix} -1+3 & 2 \\ 2 & -1+3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = 0$$

$$\begin{cases} 2x + 2y = 0 \\ 2x + 2y = 0 \end{cases} \therefore x = -y \therefore \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ ou } \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

NORMALIZANDO OS AUTOVECTORES, TEMOS  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$  e  $\begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$

Assim, a matriz original pode ser expressa como:

$$\begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & -\frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} & \frac{\sqrt{2}}{2} \end{bmatrix}$$

2. REALIZE A DECOMPOSIÇÃO ESPECTRAL DA MATRIZ  $\begin{bmatrix} 9 & -2 \\ -2 & 6 \end{bmatrix}$

$$* \begin{bmatrix} 9-\lambda & -2 \\ -2 & 6-\lambda \end{bmatrix}, \quad (9-\lambda)(6-\lambda) - 4 = 0 \quad \therefore 54 - 9\lambda - 6\lambda + \lambda^2 - 4 = 0 \quad \therefore \lambda^2 - 15\lambda + 50 = 0$$

$$\Delta = (15)^2 - 4(1)(50) = 25; \quad \lambda_1 = \frac{15+5}{2} = 10; \quad \lambda_2 = \frac{15-5}{2} = 5$$

$$* \begin{bmatrix} 9-5 & -2 \\ -2 & 6-5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = 0 \quad \therefore \begin{cases} 4x - 2y = 0 \\ -2x + y = 0 \end{cases} \quad \therefore x = \frac{y}{2} \quad \therefore \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 9-10 & -2 \\ -2 & 6-10 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = 0 \quad \therefore \begin{cases} -x - 2y = 0 \\ -2x - 4y = 0 \end{cases} \quad \therefore -x = 2y \quad \therefore \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

x NORMALIZANDO OS AUTOVECTORES:

$$\cdot \sqrt{1^2 + \left(\frac{1}{2}\right)^2} = \sqrt{\frac{5}{4}} = \frac{\sqrt{5}}{2} \quad \therefore \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} \cdot \frac{2}{\sqrt{5}} = \begin{bmatrix} \frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{4}{\sqrt{5}} \end{bmatrix};$$

$$\cdot \sqrt{1^2 + 2^2} = \sqrt{5} \quad \therefore \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{5}} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} \end{bmatrix};$$

Assim, podemos expressar a matriz na seguinte forma:

$$\begin{bmatrix} 9 & -2 \\ -2 & 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{4}{\sqrt{5}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 10 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{2}{\sqrt{5}} \\ \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{4}{\sqrt{5}} \end{bmatrix}$$

## INTERPRETAÇÃO GEOMÉTRICA

A DECOMPOSIÇÃO ESPECTRAL PERMITE INTERPRETAR UMA MATRIZ SIMÉTRICA COMO UMA TRANSFORMAÇÃO QUE ESCALA VETORES EM DIREÇÕES ESPECÍFICAS (OS AUTOVECTORES) ESCALADAS PELOS SEUS AUTOVALORES, ROTACIONANDO O ESPAÇO VETORIAL. OU SEJA, OS AUTOVALORES INDICAM O "ALONGAMENTO" OU "CONTRAÇÃO", ENQUANTO OS AUTOVECTORES INDICAM A DIREÇÃO NO ESPAÇO.