

## Resolución de Casos 5

### Pregunta 1

Demostrar que  $R_0 = Q_0^T A_0$ .

1. Demostrar que  $R_0 = Q_0^T A_0$

Factorización QR a  $A_0$ :

$$A_0 = Q_0 R_0$$

Multiplicamos  $Q_0^T$  a ambas partes de la ecuación:

$$A_0 \cdot Q_0^T = Q_0 R_0 Q_0^T$$

Por teoría sabemos que:  $Q_0 \cdot Q_0^T$  es igual a la matriz Identidad ( $I$ )

Entonces:

$$A_0 \cdot Q_0^T = I \cdot R$$

Toda matriz multiplicada por la matriz Identidad, da la misma matriz.

$$\text{Entonces: } I \cdot R = R$$

$$\Rightarrow A_0 \cdot Q_0^T = R$$

### Pregunta 2

Llamamos  $A_1 = R_0 Q_0 = Q_0^T A_0 Q_0$ . En general definimos, si  $A_k = Q_k R_k$ , entonces  $A_{k+1} = R_k Q_k$ . Si  $A_0 = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 3 & 1 \\ 0 & 1 & 4 \end{bmatrix}$ ,

hallar  $A_7$ ,  $A_8$  y  $A_9$ .

Declaramos  $A_0$  y obtenemos de forma iterativa los valores de  $A_k$ .

```
A_0 = [2 1 0 ; 1 3 1 ; 0 1 4];  
A_k = A_0;  
  
for i = 1:9  
    fprintf("A" + i + ":")  
    [Q_k, R_k] = qr(A_k); % Factorización QR  
    A_k = R_k * Q_k % Transformación A_k + 1 = R_k * Q_k  
end
```

A1:  
A\_k = 3x3

3.0000	1.0954	-0.0000
1.0954	3.0000	-1.3416
0	-1.3416	3.0000

A2:  
A\_k = 3x3

3.7059	0.9558	0.0000
0.9558	3.5214	0.9738
0	0.9738	1.7727

A3:  
A\_k = 3x3

4.1566	0.8284	-0.0000
0.8284	3.4880	-0.4162
0	-0.4162	1.3553

A4:  
A\_k = 3x3

4.4487	0.6422	0.0000
0.6422	3.2690	0.1638
0	0.1638	1.2823

A5:  
A\_k = 3x3

4.6062	0.4497	-0.0000
0.4497	3.1234	-0.0662
0	-0.0662	1.2704

A6:  
A\_k = 3x3

4.6792	0.2979	0.0000
0.2979	3.0524	0.0274
0	0.0274	1.2684

A7:  
A\_k = 3x3

4.7104	0.1924	-0.0000
0.1924	3.0216	-0.0115
0	-0.0115	1.2680

A8:  
A\_k = 3x3

4.7233	0.1229	0.0000
0.1229	3.0087	0.0048
0	0.0048	1.2680

A9:  
A\_k = 3x3

4.7285	0.0781	-0.0000
0.0781	3.0035	-0.0020
0	-0.0020	1.2680

### Pregunta 3

Verificar que la diagonal de la matriz  $A_9$  se aproxima a los vectores de  $A$ . Comparar en el matlab mediante el uso del comando eig.

Volvemos a realizar la iteración que usamos en la pregunta 3 para obtener  $A_9$ .

```
A_k = A_0;  
  
for i = 1:9  
    [Q_k, R_k] = qr(A_k);  
    A_k = R_k * Q_k;  
end
```

Ahora, calculamos los autovalores de  $A$ , y extraemos la diagonal de  $A_9$ .

```
eigA = eig(A_0)
```

```
eigA = 3×1  
    1.2679  
    3.0000  
    4.7321
```

```
diagA9 = diag(A_k)
```

```
diagA9 = 3×1  
    4.7285  
    3.0035  
    1.2680
```

Comparamos los autovalores de  $A$  con la diagonal de  $A_9$ .

Autovalores de  $A$ :

```
eigA
```

```
eigA = 3×1  
    1.2679  
    3.0000  
    4.7321
```

Diagonal de  $A_9$ :

```
diagA9
```

```
diagA9 = 3×1  
    4.7285  
    3.0035  
    1.2680
```