

Práctica 4: Resolución de sistemas de ecuaciones lineales.

Métodos directos. Factorización de matrices

Métodos Numéricos 2021

Brian Luporini

30 de Septiembre de 2021

Ejercicio 3

Suponga que queremos resolver los siguientes tres sistemas de ecuaciones:

$$\begin{cases} x_1 & + & 2x_2 & + & 3x_3 & = 14 \\ 3x_1 & - & 2x_2 & + & x_3 & = 2 \\ 4x_1 & + & 2x_2 & - & x_3 & = 5 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 & + & 2x_2 & + & 3x_3 & = 9 \\ 3x_1 & - & 2x_2 & + & x_3 & = -5 \\ 4x_1 & + & 2x_2 & - & x_3 & = 19 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1 & + & 2x_2 & + & 3x_3 & = -2 \\ 3x_1 & - & 2x_2 & + & x_3 & = 2 \\ 4x_1 & + & 2x_2 & - & x_3 & = 12 \end{cases}$$

Ejercicio 3 (cont)

Podemos escribir los tres sistemas de ecuaciones como una única ecuación matricial:

AX = B, donde

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & -2 & 1 \\ 4 & 2 & -1 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{pmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{pmatrix} 14 & 9 & -2 \\ 2 & -5 & 2 \\ 5 & 19 & 12 \end{pmatrix}.$$

- (a) Modificar el método de eliminación Gaussiana a fin de resolver múltiples sistemas de ecuaciones lineales. La matriz aumentada para este caso es $\mathtt{A}_{aum} = [\mathtt{A} \ \mathtt{B}],$ donde \mathtt{A} es una matriz de $n \times n$, y \mathtt{B} es una matriz de $n \times m$. La solución es una matriz de $n \times m$.
- (b) Utilizar el método programado en el item anterior para resolver los tres sistemas lineales dados.
- (c) Utilizar el método programado en el item (a) para calcular la inversa de la matriz A por eliminación Gaussiana.

La idea de este método es la siguiente: dados los sistemas $Ax_i=b_i$ con i=1,2,...,n, se define $b=[b_1,...,b_n]$ matriz de columnas b_i , y $X=[x_1,...,x_n]$. Luego,

$$\begin{array}{c|c}
AX & \begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_n \end{bmatrix} \\
\hline
A & \begin{bmatrix} Ax_1 & \dots & Ax_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 & \dots & b_n \end{bmatrix} = B
\end{array}$$

Por lo tanto, resolver S1, S2 y S3 es equivalente a resolver AX=B.

Ejercicio 9

Considerar el sistema Ax = b donde

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 \\ 4 & 5 & -7 & 6 \\ 5 & 25 & -15 & -3 \\ 6 & -12 & -6 & 22 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

- (a) Resuelva el sistema mediante el método de eliminación de Gauss. En caso de realizar intercambios de ecuaciones, calcule la matriz de permutación P correspondiente.
- (b) A partir de la información obtenida en la eliminación de Gauss, obtenga la factorización PA = LU, y utilize dicha factorización para resolver el sistema $\mathtt{Ax} = \tilde{\mathtt{b}},$ donde $\tilde{\mathtt{b}} = [\ 2\ 2\ 1\ 0\]^T.$

(a). Consideremos la matriz ampliada

$$[A|b] = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & | & 1 \\ 4 & 5 & -7 & 6 & | & 2 \\ 5 & 25 & -15 & -3 & | & 0 \\ 6 & -12 & -6 & 22 & | & 1 \end{pmatrix}$$

Aplicamos el método de Gauss

$$[A|b] = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & | & 1 \\ 4 & 5 & -7 & 6 & | & 2 \\ 5 & 25 & -15 & -3 & | & 0 \\ 6 & -12 & -6 & 22 & | & 1 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & | & 1 \\ 0 & -3 & 1 & 2 & | & -2 \\ 0 & 15 & -5 & -8 & | & -5 \\ 0 & -24 & 6 & 16 & | & -5 \end{pmatrix}$$

con $m_{21} = 4$, $m_{31} = 5$ y $m_{41} = 6$

$$\longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & | & 1 \\ 0 & -3 & 1 & 2 & | & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & | & -15 \\ 0 & 0 & -2 & 0 & | & 11 \end{pmatrix}.$$

En este caso, $m_{32} = -5$ y $m_{42} = 8$.

Tenemos que el elemento $a_{33}=0$. Intercambiamos las filas 3 y 4 y consideramos el sistema PAx=Pb con

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

matriz de permutación.

Volviendo a aplicar el método de Gauss a este nuevo sistema se tiene

$$[PA, Pb] \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 & | & 1 \\ 0 & -3 & 1 & 2 & | & -2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 & | & 11 \\ 0 & 0 & 0 & 2 & | & -15 \end{pmatrix}.$$

con $m_{21}=4$, $m_{31}=6$, $m_{41}=5$, $m_{32}=8$ y $m_{42}=-5$. Como esta matriz es triangular superior, se tiene que

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 1 & 0 & 0 \\ 6 & 8 & 1 & 0 \\ 5 & -5 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad U = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 & 1 \\ 0 & -3 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}.$$

Entonces, para resolver Ax = b, podemos resolver

$$Ux = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 11 \\ -15 \end{pmatrix}.$$

Que tiene solución:

$$x = \begin{pmatrix} 59/6 \\ -37/6 \\ -11/2 \\ -15/2 \end{pmatrix}.$$

(b). Consideremos el sistema $\mathbf{A}\mathbf{x} = \tilde{\mathbf{b}}$, donde $\tilde{\mathbf{b}} = [\ 2\ 2\ 1\ 0\]^T$. Luego,

$$PAx = P\tilde{b} \Rightarrow LUx = P\tilde{b}.$$

Sea y = Ux, entonces

$$Ly = P\tilde{b} = \begin{pmatrix} 2\\2\\0\\1 \end{pmatrix}$$

es un sistema de ecuaciones en la variable y. Resolviendo por sustitución progresiva:

$$y = \begin{pmatrix} 2 \\ -6 \\ 36 \\ -39 \end{pmatrix}.$$

Usando el valor de y en el sistema Ux = y en la variable x, se tiene:

$$x = \begin{pmatrix} 39/2 \\ -17 \\ -18 \\ -39/2 \end{pmatrix}.$$