

Calculo Matricial

Cristian Guarnizo-Lemus, PhD







Outline

- 1 Producto matricial
- 2 Funciones Vectoriales
- 3 Producto Matriz-vector
- 4 Forma cuadrática







Contenido

- 1 Producto matricial
- 2 Funciones Vectoriales









Producto matricial

Sea A una matriz $m \times n$, y B una matriz $n \times p$, y el producto de ellas

$$C = AB$$

Entonces C es $m \times p$, con elementos (i, j) dados por

$$C_{ij} = \sum_{k=1}^{n} A_{ik} B_{kj}, \quad \forall i = 1, \dots, m \text{ y } j = 1, \dots, p.$$





Contenido

- 2 Funciones Vectoriales









Funciones vectoriales

Sea la transformación $T: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ expresada como

$$\mathbf{y} = f(\mathbf{x}),$$

donde $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$ y $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$. La derivada se define

$$\frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} = \begin{bmatrix} \frac{\partial y_1}{\partial x_1} & \frac{\partial y_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial y_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x_1} & \frac{\partial y_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial y_2}{\partial x_n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial y_m}{\partial x_1} & \frac{\partial y_m}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial y_m}{\partial x_n} \end{bmatrix}$$

donde esta matriz se conoce como el Jacobiano de la función f().

Que ocurre si x es escalar? Que ocurre si y es escalar?





Funciones vectoriales

Ejemplo: Considere la función $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$, con

$$f(x,y) = \begin{bmatrix} f_1(x,y) \\ f_2(x,y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x^3y^2 \\ 2xy + \cos(x) \end{bmatrix}$$

Entonces la derivada con respecto al vector $[x \ y]$ es

$$\mathbf{J_f}(x,y) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{bmatrix}$$





Funciones vectoriales

Ejercicio: Considere la función $f: \mathbb{R}[0, 2\pi) \to \mathbb{R}^2$, con

$$f(x,y) = \begin{bmatrix} f_1(x,y) \\ f_2(x,y) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x^3y^2 \\ 2xy + \cos(x) \end{bmatrix}$$

Entonces la derivada con respecto al vector $[x \ y]$ es

$$\mathbf{J_f}(x,y) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \end{bmatrix}$$





Contenido

Institución Universitaria

- 2 Funciones Vectoriales
- 3 Producto Matriz-vector









Sea la transformación $T: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ expresada como

$$y = Ax$$

donde $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$, $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, y \mathbf{A} no depende de \mathbf{x} . La derivada se define

$$\frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} = \mathbf{A}$$





Demostración: El calculo del *i*-ésimo elemento de y esta dado por

$$y_i = \sum_{k=1}^n A_{ik} x_k,$$

por lo cual su derivada se expresa por elemento así

$$\frac{\partial y_i}{\partial x_j} = a_{ij}, \quad \forall \ i = 1, \dots, m, \ j = 1, \dots, n.$$

Entonces

$$\frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} = \mathbf{A}.$$





Sea la transformación $T: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$ expresada como

$$y = Ax$$

donde $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$, $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, y \mathbf{A} no depende de \mathbf{x} , pero \mathbf{x} es función del vector \mathbf{z} . La derivada con respecto a \mathbf{z} se define

$$\frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{z}} = \mathbf{A} \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \mathbf{z}}$$





Demostración: El calculo del *i*-ésimo elemento de y esta dado por

$$y_i = \sum_{k=1}^n A_{ik} x_k,$$

por lo cual su derivada se expresa por elemento así

$$\frac{\partial y_i}{\partial z_j} = \sum_{k=1}^n a_{ij} \frac{\partial x_k}{\partial z_j}, \quad \forall i = 1, \dots, m, \ j = 1, \dots, n.$$

Entonces

$$\frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{z}} = \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{x}} \frac{\partial \mathbf{x}}{\partial \mathbf{z}}.$$







Institución Universitaria

- 2 Funciones Vectoriales
- 4 Forma cuadrática









Sea α un escalar definido por

$$\alpha = \mathbf{y}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x},$$

donde $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$, $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, y \mathbf{A} es independiente de \mathbf{x} y y. Entonces

$$\frac{\partial \alpha}{\partial \mathbf{x}} = \mathbf{y}^{\top} \mathbf{A}.$$

٧

Institución Universitaria

$$\frac{\partial \alpha}{\partial \mathbf{v}} = \mathbf{A}\mathbf{x}$$





Forma cuadrática

Sea α un escalar definido por

$$\alpha = \mathbf{x}^{\mathsf{T}} \mathbf{A} \mathbf{x},$$

donde $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$, y \mathbf{A} es independiente de \mathbf{x} . Entonces

$$\frac{\partial \alpha}{\partial \mathbf{x}} = \mathbf{x}^{\top} (\mathbf{A} + \mathbf{A}^{\top}).$$





Demostración: El calculo de la forma cuadrática se puede expresar

$$\alpha = \sum_{j=1}^{n} \sum_{i=1}^{n} A_{ij} x_i x_j.$$

Diferenciando con respecto al k-ésimo elemento de x tenemos

$$\frac{\partial \alpha}{\partial x_k} = \sum_{j=1}^n a_{kj} x_j + \sum_{j=1}^n a_{ik} x_i, \quad \forall \ k = 1 \dots, n,$$

en consecuencia

$$\frac{\partial \alpha}{\partial \mathbf{x}} = \mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}^{\top} + \mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} = \mathbf{x}^{\top} (\mathbf{A}^{\top} + \mathbf{A}).$$





Forma cuadrática

Para el caso especial en que la matriz A es simétrica

$$\alpha = \mathbf{x}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{x},$$

donde $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ y $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$, y \mathbf{A} es independiente de \mathbf{x} . Entonces

$$\frac{\partial \alpha}{\partial \mathbf{x}} = 2\mathbf{x}^{\top} \mathbf{A}.$$



