Resumen Cálculo Numérico

basado en el resumen de Fernando Nellmeldín

Cristian Escudero

October 31, 2012

1 Métodos Directos

1.1 Eliminación de Gauss

Los elementos de la matriz $A^{(k+1)}$ se calculan:

$$a_{ij}^{(k+1)} = \begin{cases} a_{ij}^{(k)} & \text{si } i \leq k, \\ a_{ij}^{(k)} - \left(\frac{a_{ik}^{(k)}}{a_{kk}^{(k)}} a_{kj}^{(k)} \right) & \text{si } i \geq k+1, \text{ y } j \geq k+1, \\ 0 & \text{si } i \geq k+1, \text{ y } j \leq k. \end{cases}$$

Si tenemos **pivoteo parcial**, trabajamos con el **vector de permutación**:

```
# Se resuelve en n - 1 pasos
for i = 1 : n - 1
    if (parcial)
        # Ponemos la fila con maximo valor
        [tr, p] = max(abs(Ab(idx(i:n), i)));
        p = p + i - 1;

        if (idx(i) != idx(p))
            temp = idx(p);
            idx(p) = idx(i);
            idx(i) = temp;
        end
    end
    # ... sigue el metodo...
end
```

Y trabajamos usando el `idx(i)` en vez de `i` para los subíndices.

Nota: Si encontramos una columna de ceros, el método no determina una solución **única**.

1.2 Factorización LU

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ l_{21} & l_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\ l_{n1} & l_{n2} & \cdots & l_{nn} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & \cdots & u_{1n} \\ 0 & u_{22} & \cdots & u_{2n} \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & u_{nn} \end{bmatrix} = LU$$

Ejemplo 3x3:

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{11} & 0 & 0 \\ l_{21} & l_{22} & 0 \\ l_{31} & l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} u_{11} & u_{12} & u_{13} \\ 0 & u_{22} & u_{23} \\ 0 & 0 & u_{33} \end{bmatrix} = LU$$

$$= \begin{bmatrix} l_{11}\,u_{11} & l_{11}\,u_{12} & l_{11}\,u_{13} \\ l_{21}\,u_{11} & l_{21}\,u_{12} + l_{22}\,u_{22} & l_{21}\,u_{13} + l_{22}\,u_{23} \\ l_{31}\,u_{11} & l_{31}\,u_{12} + l_{32}\,u_{22} & l_{31}\,u_{13} + l_{32}\,u_{23} + l_{33}\,u_{33} \end{bmatrix}$$

1.2.1 Factorización de Cholesky

Nota: En a_{ij}^{upper}: $min(i,j)-1=i-1$; y en a_{ij}^{lower}: $min(i,j)-1=j-1$.

$$
\begin{aligned}
a_{ij} &= \sum_{k=1}^{min(i,j)} l_{ik}\, u_{kj}, \\
a_{ij}^{upper} &= \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik}\, u_{kj} + l_{ii}\, u_{ij} && \Rightarrow\ u_{ij} = \frac{1}{l_{ii}}\left[a_{ij} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik}\, u_{kj}\right] \\
a_{ij}^{lower} &= \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik}\, u_{kj} + u_{jj}\, l_{ij} && \Rightarrow\ l_{ij} = \frac{1}{u_{jj}}\left[a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik}\, u_{kj}\right]
\end{aligned}
$$

Factorización de **Doolittle** ($l_{ii}=1$) $\qquad u_{ij} = a_{ij} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik}\, u_{kj}$

Factorización de **Crout** ($u_{ii}=1$) $\qquad l_{ij} = a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik}\, u_{kj}$

2 Métodos Iterativos

Quiero llevar el SEAL a una forma iterativa ($\mathbf{x} = T\mathbf{x} + C$) para poder resolverla:

$$
\begin{aligned}
A\mathbf{x} &= \mathbf{b} \\
A &= D - L - U \\
(D-L-U)\mathbf{x} &= \mathbf{b}
\end{aligned}
$$

<u>Jacobi</u>:

$$
\begin{aligned}
D\mathbf{x} - (L+U)\mathbf{x} &= \mathbf{b} \\
D\mathbf{x} &= (L+U)\mathbf{x} + \mathbf{b} \\
\mathbf{x} &= D^{-1}(L+U)\mathbf{x} + D^{-1}\mathbf{b} \\
\mathbf{x} &= T\mathbf{x} + C
\end{aligned}
$$

<u>Gauss-Seidel</u>:

$$
\begin{aligned}
(D-L)\mathbf{x} - U\mathbf{x} &= \mathbf{b} \\
(D-L)\mathbf{x} &= U\mathbf{x} + \mathbf{b} \\
\mathbf{x} &= (D-L)^{-1}U\mathbf{x} + (D-L)^{-1}\mathbf{b} \\
\mathbf{x} &= T\mathbf{x} + C
\end{aligned}
$$

<u>SOR</u>:

$$
\begin{aligned}
(D-wL)\mathbf{x} &= [(1-w)D + wU]\mathbf{x} + w\mathbf{b} \\
\mathbf{x} &= (D-wL)^{-1}[(1-w)D + wU]\mathbf{x} + (D-wL)^{-1}w\mathbf{b} \\
\mathbf{x} &= T\mathbf{x} + C
\end{aligned}
$$

Nociones básicas de convergencia:

- Si $||T|| < 1 \quad \forall || \cdot || \Rightarrow$ convergen todos.
- Si A es e.d.d $\Rightarrow$ converge Jacobi y Gauss-Seidel.
- Si A es d.p $\wedge\ 0 < w < 2 \Rightarrow$ SOR converge.
- $\rho(T) < 1 \iff \mathbf{x}^{(k)} = T\mathbf{x}^{(k-1)} + C$ converge.
- ¿$a_{ij} \leq 0 \quad \forall i \neq j\ \wedge\ a_{ii} > 0 \quad \forall i$? por **Teorema 7.22**, tenemos que:
  a. $0 \leq \rho(T_g) < \rho(T_j) < 1$. Si *converge*, G.S. converge más rápido.
  b. $1 < \rho(T_j) < \rho(T_g)$. Si *diverge*, G.S. diverge más rápido.
  c. $\rho(T_j) = \rho(T_g) = 1$. No convergen.

Cotas de error: Por **Corolario 7.20**, tenemos las siguientes **cotas de error**:

1. $||\mathbf{x} - \mathbf{x}^{(k)}|| \leq ||T||^k ||\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}||$;
2. $||\mathbf{x} - \mathbf{x}^{(k)}|| \leq \frac{||T||^k}{1-||T||} ||\mathbf{x}^{(1)} - \mathbf{x}^{(0)}||$.

2.1 Jacobi

Despejamos x_i del SEAL:

$$
\begin{aligned}
a_{11}\,x_1 + a_{12}\,x_2 + a_{13}\,x_3 = b_1 \quad &\Rightarrow \quad x_1 = \frac{1}{a_{11}}\left[b_1 - (a_{12}\,x_2 + a_{13}\,x_3)\right] \\
a_{21}\,x_1 + a_{22}\,x_2 + a_{23}\,x_3 = b_2 \quad &\Rightarrow \quad x_2 = \frac{1}{a_{22}}\left[b_2 - (a_{21}\,x_1 + a_{23}\,x_3)\right] \\
a_{31}\,x_1 + a_{32}\,x_2 + a_{33}\,x_3 = b_3 \quad &\Rightarrow \quad x_3 = \frac{1}{a_{33}}\left[b_3 - (a_{31}\,x_1 + a_{32}\,x_2)\right]
\end{aligned}
$$

$$
x_i^{(k)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^{n} a_{ij}\, x_j^{(k-1)} \right)
$$

2.2 Gauss-Seidel

$$
x_i^{(k)} = \frac{1}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}\, x_j^{(k-1)} - \sum_{j=i+1}^{n} a_{ij}\, x_j^{(k-1)} \right)
$$

2.3 SOR (Succesive Over-Relaxation)

$$
x_i^{(k)} = (1-w)\, x_i^{(k-1)} + \frac{w}{a_{ii}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij}\, x_j^{(k-1)} - \sum_{j=i+1}^{n} a_{ij}\, x_j^{(k-1)} \right)
$$

2.4 Gradiente Conjugado

Elige las direcciones de búsqueda ($\mathbf{v}^{(k)}$) durante el proceso iterativo de modo que los $\mathbf{r}^{(k)}$ sean mutuamente ortogonales.

1. Partimos de un $\mathbf{x}^{(0)}$ y usamos la **dirección de máximo descenso** $\mathbf{r}^{(0)} = \mathbf{b} - A\mathbf{x}^0$ como $\mathbf{v}^{(1)}$.
2. Calculamos el paso de avance t en la dirección $\mathbf{v}$ y la solución aproximada $\mathbf{x}^{(k)}$ (iniciamos con $k = 1$):

$$
t = \frac{< \mathbf{r}^{(k-1)}, \mathbf{r}^{(k-1)} >}{< \mathbf{v}^{(k)}, A\mathbf{v}^{(k)} >}, \qquad \mathbf{x}^{(k)} = \mathbf{x}^{(k-1)} + t_k \mathbf{v}^{(k)}.
$$

3. Si $\mathbf{x}^{(k)}$ es la solución de $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ terminamos. Sino calculamos: $\mathbf{r}^{(k)} = \mathbf{b} - t_k A\mathbf{v}^{(k)}$, actualizamos el vector de búsqueda:

$$
\mathbf{v}^{(k+1)} = \mathbf{r}^{(k)} + s_k \mathbf{v}^{(k)}, \qquad s_k = \frac{< \mathbf{r}^{(k)}, \mathbf{r}^{(k)} >}{< \mathbf{r}^{(k-1)}, \mathbf{r}^{(k-1)} >},
$$

y volvemos al paso *2*.

2.4.1 Precondicionadores

Para solventar los casos en el que la matriz A a resolver esté mal condicionada, se propone un *precondionamiento*. Es decir, encontrar una matriz P tal que: $\kappa(P^{-1}A) \approx 1$.

Jacobi. El precondicionamiento más simple es: $P = D_s$, con D_s diagonal de A. Es efectivo si la matriz es **diagonal dominante**.

Block-Jacobi. Una matriz con bloques de submatrices sobre la diagonal de A.

SOR: $P = (D_s + w\ L_s)\ D_s^{-1}\ (D_s + w\ U_s)$.

Cholesky incompleta. Si A es **simétrica, definida positiva**, puede descomponerse en: $A = C^T C = {C^*}^T C^* + R$, con C^* una descomposición de *Cholesky* restringida a la estructura rala de A. Tomando $P = {C^*}^T C^*$, se espera que el κ sea pequeño.

2.4.2 Criterios de Corte

Hay varias formas de decidir cuando detener el proceso iterativo:

- **Error absoluto:** $||\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)}|| \leq$ tolerancia$_1$. La tolerancia$_1$ depende del significado físico de la variable $\mathbf{x}$.
- **Error relativo** $\frac{||\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^{(k-1)}||}{||\mathbf{x}^{(k)}||} \leq$ tolerancia$_2$. Aquí se es independiente la tolerancia$_2$ de las unidades.
- **Error en la aproximación**: $||\mathbf{r}^{(k)}|| \leq$ tolerancia$_3 \cdot ||\mathbf{b}||$. Es independiente de las unidades debido a que se refiere a la norma del vector de términos independientes.

@@TODO: Hay un apéndice en la diapositiva de iterativos. Revisar.

3 Solución de Ecuaciones No Lineales de una Variable

3.1 Método de la Bisección

El *método de la Bisección* procede buscando una raíz propuesta en la mitad del intervalo (a, b), repitiendo iterativamente el proceso.

Es un método lento, de convergencia *lineal*, pero **siempre** *converge*. Es *robusto* (siempre encuentra solución), por lo que por esa razón es usado para iniciar otros métodos más eficientes.

Sea $f(x)$ **contínua** en $[a, b]$ y $f(a) \cdot f(b) < 0$. Entonces, por el **teorema del valor medio**, $\exists\ a < p < b\ /\ f(p) = 0$.

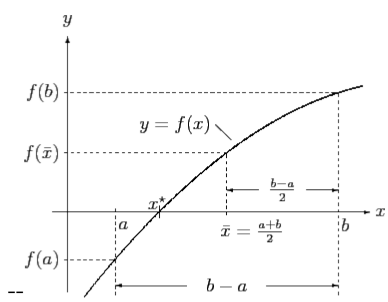

Figure 1: *Método de la Bisección*, representación gráfica.

3.1.1 Algoritmo

Supongamos $a_1 = a$, $b_1 = b$, $i = 1$.

1. Calculamos el punto medio $p_i = a_i + \frac{b_i - a_i}{2} = \frac{a_i + b_i}{2}$.
2. Si $f(p_i) = 0 \Rightarrow p_i$, encontramos la raíz, y terminamos.
3. Si $f(p_i) \cdot f(a_i) < 0$:
   - Entonces, $b_{i+1} = p_i$, y $a_{i+1} = b_i$.
   - De lo contrario, $a_{i+1} = p_i$, y $b_{i+1} = b_i$.
4. Incrementamos i, y volvemos al paso *1*.

3.1.2 Criterios de corte

Siendo una tolerancia $\mathcal{E} > 0$:

- **Error absoluto:** $|p_i - p_{i-1}| \leq \mathcal{E}$.
- **Error relativo:** $\frac{|p_i - p_{i-1}|}{|p_i|} \leq \mathcal{E}$.
  Es independiente de las unidades y del significado físico de estas.
- **Error en la aproximación:** $|f(p)| \leq \mathcal{E}$.

3.1.3 Cota de error

Del **Teorema 2.1**, supongamos que $f \in C[a, b] \wedge f(a) \cdot f(b) < 0$, entonces el método genera una sucesión $\{p_n\}_{n=1}^{\infty}$ que aproxima a un cero de p de f, tal que:

$$|p_n - p| \leq \frac{b - a}{2^n},\ \text{con } n \geq 1.$$

Otra cota de error fácilmente calculable (p72), es:

$$|p_n - p| < \frac{1}{2}|a_n - b_n|.$$

3.2 Iteración de Punto Fijo

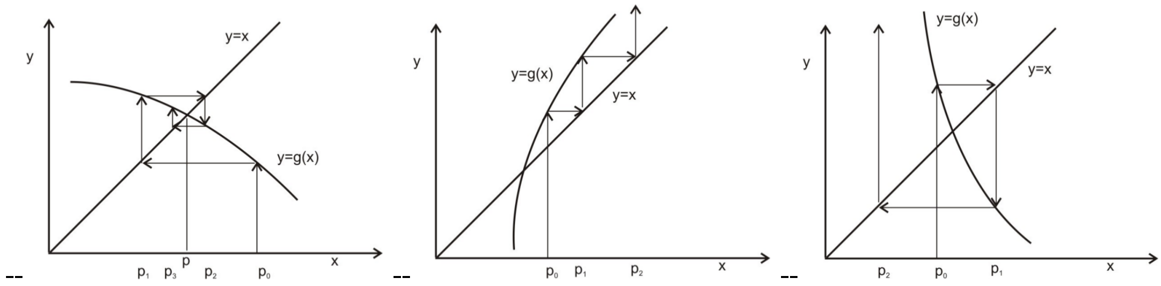

Figure 2: *Iteración de Punto Fijo*, **convergencia** por $|g'(x)| < 1$ (izquierda), **divergencia** por $g'(x) < -1$ (medio), y por $|g'(x)| > 1$(derecha).

3.2.1 Algoritmo

1. Se escoge una aproximación inicial p_0.
2. Se genera la sucesión $\{p_n\}_{n=1}^{\infty}$, con $p_n = g(p_{n-1})$.
3. Si la sucesión converge en p y si g es continua, entonces:

$$p = \lim_{n\to\infty} p_n = \lim_{n\to\infty} g(p_{n-1}) = g(\lim_{n\to\infty} p_{n-1}) = g(p),$$

y obtenemos una solución con $p = g(p)$.

3.2.2 Cotas de error

Están dadas por el **Corolario 2.4**. Las cotas de error que supone utilizar p_n para aproximar p están dadas por:

$$|p_n - p| \le k^n \max\{p_0 - a, b - p_0\},$$

y por:

$$|p_n - p| \le \frac{k^n}{1-k}|p_1 - p_0|, \quad \forall n \ge 1.$$

3.3 Método de Newton-Raphson

Sea $f \in C^2[a,b]$, el método construye una sucesión $\{p_n\}$ con la siguiente fórmula de recurrencia:

$$p_n = p_{n-1} - \frac{f(p_{n-1})}{f(p_{n-1})}, \quad n \ge 1.$$

Convergencia: está dada por el **teorema** 2.5.

3.3.1 Cota de error (diapositiva):

$$e_{n+1} = |p_{n+1} - p| \approx e_n^2 \frac{f''(p)}{2f'(p)} = Ce_n^2.$$

Nota: Ver además **Teorema 2.8**. De el concluímos que otra cota de error es (cumplidas las hipótesis):

$$|p_{n+1} - p| < \frac{M}{2}|p_n - p|^2.$$

3.3.2 M.N.R. con raíces múltiples (p84):

$$g(x) = x - \frac{f(x)f'(x)}{[f'(x)]^2 - f(x)f''(x)}.$$

3.4 Método de la Secante

Para solventar el problema del *método de Newton* de desconocer la derivada de la función, se utiliza este método.

La fórmula de recurrencia, basada en la definición de derivada, está dada por:

$$p_{n+1} = p_n - \frac{p_n - p_{n-1}}{f(p_n) - f(p_{n-1})} f(p_n).$$

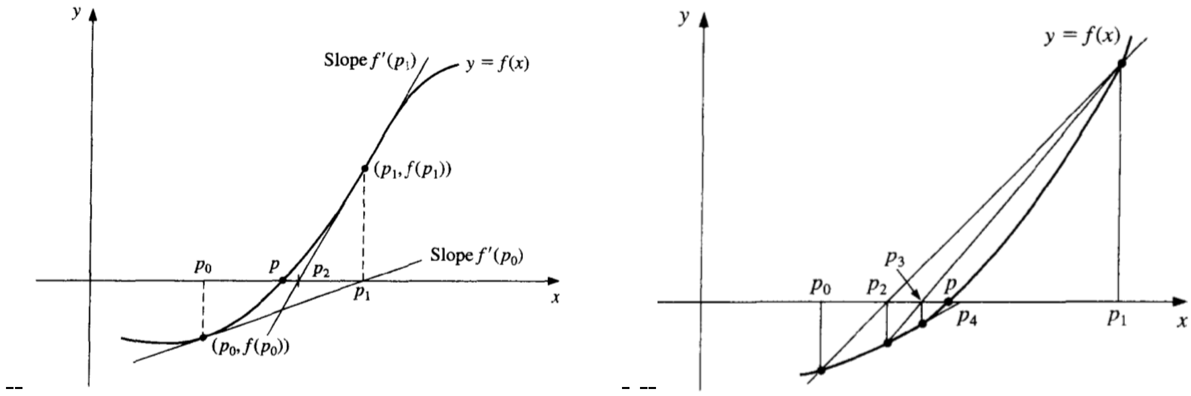

Figure 3: Método de Newton-Raphson (*izquierda*), método de la Secante (*derecha*).

La **convergencia** es *superlineal*: $e_{n+1} = C\, e_n^{1.618\ldots}$.

Requiere además dos estimaciones iniciales p_0 y p_1.

3.5 Método de la Falsa Posición

Similar al *método de la secante*, pero en cada iteración toma -para trazar la secante- los dos últimos puntos que acotan la raíz buscada (como el *método bisección*).

Para determinar el punto que uso, evalúo:

$$f(p_n) \cdot f(p_{n-1}) < 0,$$

Si es **verdadero**, uso p_{n-2}, sino p_{n-1}, para seleccionar el intervalo con p_n.

CheatSheet

1. **Operaciones en Matriz:**
   - $(E_i) \leftrightarrow E_j$.
   - $(\lambda E_i) \to E_i$.
   - $(E_i + \lambda E_j) \to E_i$.
2. **Afirmaciones equivalentes (6.16):**
   - $A\mathbf{x} = \mathbf{0} \iff \mathbf{x} = \mathbf{0}$.
   - $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ tiene solución única.
   - $\exists A^{-1}(A$ es no *singular*$)$.
   - $\det A \neq 0$.
   - Se puede *gaussear*.
3. **Factorización LU**:
   $\exists$ si *gausseamos* sin intercambio de renglones.
4. **Resolver LU:**
   $$A\mathbf{x} = \mathbf{b} \to A = LU \to LU\mathbf{x} = \mathbf{b}$$
   $$\to U\mathbf{x} = \mathbf{y} \to L\mathbf{y} = \mathbf{b}$$
5. **Eliminación de Gauss:**
   $$a_{ij}^{(k+1)} = \begin{cases} a_{ij}^{(k)} & \text{si } i \leq k, \\ 0 & \text{si } i \geq k+1,\, j \leq k, \end{cases}$$
   En otro caso, $a_{ij}^{(k)} - \left(\frac{a_{ik}^{(k)}}{a_{kk}^{(k)}} a_{kj}^{(k)}\right)$.
6. **Estrategias de pivoteo:**
   - **Simple**: buscar $a_{pk}^{(k)} \neq 0$.
   - **Parcial**: buscar $a_{pk}^{(k)}$ con máximo `abs`.
   - **Parcial Escalado**: buscar el pivote más grande en relación con su fila.
7. **Estrictamente Diagonal Dominante:**
   $$|a_{ii}| > \sum_{j=1,\, i\neq j}^{n} |a_{ij}|, \quad \forall i \in [1, n].$$
8. **Definida Positiva:** Si es simétrica, y:
   $$\mathbf{x}^T A\mathbf{x} > 0 \quad \forall \mathbf{x} \neq \mathbf{0}.$$
9. **Sea A e.d.d:**
   - Es **no singular**.
   - Tiene solución **única**.
   - No se necesitan intercambio de renglones (tiene factorización LU).
10. **Sea A definida positiva:**
    - A es **no singular.**
    - $a_{ii} > 0 \quad \forall i$.
    - $(a_{ij})^2 < a_{ii}a_{jj} \quad \forall i \neq j$.
    - $\max_{1\leq i,j\leq n} |a_{ij}| \leq \max_{1\leq i\leq n} |a_{ii}|$.
    - $\lambda_i > 0 \quad \forall i$.
    - Podemos *gaussear* sin intercambio de renglones (tiene factorización LU) y los pivotes son positivos.
    - Y, ¿es simétrica? $\iff \det(A_k) > 0\, \forall k$.
    - Y, ¿A es matriz $\mathbb{R}$? $\Rightarrow$ tiene factorización **única** $A = CC^T$, y $A = LDL^T$ con $L_{ii} = 1$ y $D_{ii} > 0$.
11. **Norma vectorial:**
    - $||\mathbf{x}|| > 0$.
    - $||\mathbf{x}|| = 0 \iff \mathbf{x} = \mathbf{0}$.
    - $||\alpha\mathbf{x}|| = |\alpha| \cdot ||\mathbf{x}||$.
    - $||\mathbf{x} + \mathbf{y}|| \leq ||\mathbf{x}|| + ||\mathbf{y}||$.
    - **Euclídea**: $||\mathbf{x}||_2 = \left(\sum x_i^2\right)^{1/2}$.
    - **Infinito**: $||\mathbf{x}||_\infty = \max\{|x_i|\}$.
    - **L1**: $||\mathbf{x}||_1 = \sum |x_i|$.
12. **Norma matricial:**
    - Ídem *norma vectorial* pero con matrices.
    - $||A|| = \max ||A\mathbf{x}||$ con $||\mathbf{x}|| = 1$.
    - $||A\mathbf{z}|| \leq ||A|| \cdot ||\mathbf{z}||$.
    - $||AB|| \leq ||A|| \cdot ||B||$.
    - ¿A es matriz **cuadrada**?
      $\Rightarrow ||A||_\infty = \max\{\sum |a_{ij}|\}$.
13. **Eigenvalue (λ):** $(A - \lambda I) = 0$.
14. **Radio espectral:** $\rho(A) = \max |\lambda_i|$.
15. **Número de Condición:**
    - $\kappa(A) = ||A|| \cdot ||A^{-1}|| = \frac{\lambda_{\max}}{\lambda_{\min}}$.
    - Si $\kappa \approx 1 \Rightarrow$ **bien** condicionada.
    - Si $\kappa >> 1 \Rightarrow$ **mal** condicionada.
16. **Afirmaciones equivalentes (7.17):**
    - A es una matriz **convergente**.
    - $\lim_{n\to\infty} ||A^{(n)}|| = 0 \quad \forall ||\cdot||$.
    - $\lim_{n\to\infty} A^{(n)}\mathbf{x} = \mathbf{0} \quad \forall \mathbf{x}$.
    - $\rho(A) < 1$.

4 Interpolación y aproximación de funciones