

## 2. Método SVD

1. Complete la prueba del siguiente teorema (visto en clase).

**Teorema 1** (SVD). Sea  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  una matriz de rango  $r$ .

Siempre existen dos bases ortonormales

- $\{v_1, \dots, v_n\}$  de  $\mathbb{R}^n$ ,
- $\{u_1, \dots, u_m\}$  de  $\mathbb{R}^m$ ,

y números reales  $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_r > 0$ , tal que

$$Av_i = \sigma_i u_i \quad \text{para todo } 1 \leq i \leq r.$$

Además, los  $v_j$  son eigenvectores de  $A^T A$ , los  $u_i$  son eigenvectores de  $AA^T$ , y los  $\sigma_1^2, \dots, \sigma_r^2$  son los eigenvalores no nulos de  $A^T A$  (y de  $AA^T$ ).

(Sugerencia: ver también el Lema 3 del Laboratorio SVD.)

2. Demuestre que si  $A = U\Sigma V^T$  es una SVD de  $A$ , entonces los vectores singulares por la izquierda son eigenvectores de  $AA^T$ .
3. Demuestre que los eigenvalores positivos de  $A^T A$  y  $AA^T$  coinciden.  
(Pista: Lema 3 en Laboratorio SVD)
4. Encontrar los valores singulares y vectores singulares por la izquierda de la matriz

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$$

Escriba la descomposición SVD  $A = U\Sigma V^T$ , identificando cada una de las matrices.

5. Encontrar los valores y vectores singulares de la matriz

$$\begin{pmatrix} 3 & 6 & 9 \\ 4 & 8 & 12 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 3}.$$

¿Cuál es el rango de  $A$ ?

Escriba la descomposición SVD  $A = U\Sigma V^T$ , identificando cada una de las matrices.

Escribe la aproximación de rango 1 de esa matriz  $A$ .

6. Calcular la norma  $\|A\|_2$  de la matriz  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ .
7.
  - a) Encontrar el subespacio de dimensión 1 (generado por el vector  $u_1$ ) que mejor aproxima los siguientes datos:  $(3, 2)$ ,  $(2, 4)$ ,  $(-2, -1)$ ,  $(-3, -5)$ . Representar gráficamente los datos y el subespacio. Nota: te puedes ayudar de Matlab para calcular los valores y vectores singulares.
  - b) Encontrar la proyección de los datos sobre ese subespacio, que es la matriz  $A_1 \in \mathbb{R}^{2 \times 4}$ . Calcular la suma de los errores (al cuadrado) que se comete al aproximar los datos por sus proyecciones. Nota: el subespacio minimiza ese error, por tanto debería ser “pequeño”.