

Métodos Numéricos

Taller 2: Modelo Media-Varianza

16 de octubre de 2015

Integrante	LU	Correo electrónico
Martin Baigorria	575/14	martinbaigorria@gmail.com

Reservado para la cátedra

Instancia	Docente	Nota
Primera entrega		
Segunda entrega		

Índice

1. Condiciones para garantizar que un sistema se puede resolver mediante Jacobi o Gauss-Seidel	3
2. Ejercicio 4	3
3. Ejercicio 5	4
3.1. a)	4
3.2. b)	4

1. Condiciones para garantizar que un sistema se puede resolver mediante Jacobi o Gauss-Seidel

Sea $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. A se puede escribir como $A = D - L - U$, donde D es diagonal, L es triangular inferior y U es triangular superior. Sea T la matriz de iteración de cada método. Los siguientes teoremas garantizan que un sistema se pueda resolver mediante alguno de estos métodos:

Theorem 1.1 *Jacobi y Gauss-Seidel convergen \Leftrightarrow el radio espectral $\rho(T) < 1$. A su vez, como sabemos que $\rho(T) \leq \|T\|$, si $\|T\| < 1 \Rightarrow \rho(T) < 1 \Rightarrow$ Jacobi y Gauss-Seidel convergen.*

Theorem 1.2 *Si A es e.d.d por columnas \Rightarrow Jacobi y Gauss-Seidel convergen.*

2. Ejercicio 4

Probar que el método de Jacobi converge para sistemas de ecuaciones lineales de 2×2 cuya matriz es simétrica definida positiva.

Como A es s.d.p la podemos expresar como:

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{12} & a_{22} \end{pmatrix} \quad (1)$$

La matriz de iteración de Jacobi es $T = D^{-1}(L + U)$.

$$A = D - L - U = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 \\ 0 & a_{22} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ -a_{12} & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & -a_{12} \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (2)$$

Como D es diagonal:

$$D^{-1} = \begin{pmatrix} 1/a_{11} & 0 \\ 0 & 1/a_{22} \end{pmatrix} \quad (3)$$

Por lo tanto la matriz de iteración de Jacobi es:

$$T = D^{-1}(L + U) = \begin{pmatrix} 0 & -a_{12}/a_{11} \\ -a_{12}/a_{22} & 0 \end{pmatrix} \quad (4)$$

Su respectivo polinomio característico igualado a 0 es:

$$p(\lambda) = \det(T - \lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & -a_{12}/a_{11} \\ -a_{12}/a_{22} & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - a_{12}^2/(a_{11}a_{22}) = 0 \quad (5)$$

Por lo tanto $\lambda^2 = a_{12}^2/(a_{11}a_{22})$

Por otro lado, dado que A es s.d.p, sabemos que A es inversible. Esto implica que $\det(A) > 0$.

$$\det(A) = a_{11}a_{22} - a_{12}^2 > 0 \quad (6)$$

Despejando:

$$a_{12}^2/(a_{11}a_{22}) < 1 \quad (7)$$

Utilizando la ecuación del polinomio característico entonces podemos ver:

$$\lambda^2 = a_{12}^2/(a_{11}a_{22}) < 1 \quad (8)$$

Por lo tanto $\lambda^2 < 1$. Esto significa que $|\lambda| < 1 \Rightarrow \rho(T) < 1 \Rightarrow$ Jacobi converge.

Notar que en el procedimiento nosotros utilizamos que $a_{11} \neq 0$ y $a_{22} \neq 0$. Esto se puede verificar fácilmente usando que A es s.d.p y evaluando la definición de s.d.p en los canónicos.

3. Ejercicio 5

3.1. a)

Si $\|R\| < 1$ para alguna norma subordinada $\implies x^{(k)}$ converge a una solución del sistema $Ax = b$. $x^{k+1} = Rx^k + c$ donde $R = M^{-1}N$ y $c = M^{-1}b$.

Haciendo 'unrolling' de la recursión:

$$x^{k+1} = R^k x^0 + (R^{k-1} + \dots + R + I)c \quad (9)$$

Como por hipótesis $\|R\| < 1$, esto implica que R converge. Esto hace que el primer término se vaya a 0 en el límite. A su vez, podemos utilizar el siguiente teorema:

Theorem 3.1 Sea A de dimensión $n \times n$. Si $\exists \|A\|$ inducida tal que $\|A\| < 1 \implies I - A$ es invertible y $(I - A)^{-1} = \sum_{k=0}^{\infty} A^k$

Por lo tanto:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} x^{k+1} = (I - R)^{-1}c$$

Como en el límite $x^{k+1} = x^k = x$, reemplazando en la función de iteración $x = Rx + c$. Despejando $x = (I - R)^{-1}c$. Por lo tanto podemos ver que converge a la solución del sistema.

3.2. b)

Como A es singular, $\exists x \neq 0$ tal que $Ax = 0 \implies (M - N)x = 0 \implies Mx = Nx$. Recordar que M es no singular por enunciado.

Entonces:

$$M^{-1}Mx = M^{-1}Nx \quad (10)$$

$$M^{-1}Nx = 0 \quad (11)$$

Como $M^{-1}N = R$, 1 es autovalor de R . Por lo tanto por definición $\rho(R) \geq 1$.