

①  $A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 \\ 4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$   $f(x) = x^T A x$   
 $\downarrow$   
 $x \in \mathbb{R}^3$

$\|x\| = 1$

Teorema 5.23 (Poulet)

$f(x) = x^T A x$   $f_{\max}$  e  $f_{\min}$   
 $\downarrow$   $\|x\|=1 \leftarrow$   
 $\lambda_1 > \lambda_2 > \dots > \lambda_n$

$f_{\max} = \lambda_1 \rightarrow$  ocorre em  $q_1$

$f_{\min} = \lambda_n \rightarrow$  ocorre em  $q_n$

————— / —————

$\det(A - \lambda I) = 0$

$\det \begin{bmatrix} 1-\lambda & 4 & 0 \\ 4 & 1-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & -1-\lambda \end{bmatrix} = 0$

$(1-\lambda)^2(-1-\lambda) - (-1-\lambda) \cdot 16 = 0$

$(1-\lambda)^2(-1-\lambda) + 16(\lambda+1) = 0$

$(\lambda+1)(16 - (1-\lambda)^2) = 0$

$= 0 \Rightarrow \lambda = -1$

$16 - (1-\lambda)^2 = 0$

$(1-\lambda)^2 = 16$

$4 \text{ ou } -4$

$1-\lambda = 4$

$\lambda = -3$

$1-\lambda = -4$

$\lambda = 5$

Autovalores de A:

$\lambda_1 = 5$   
 $\lambda_2 = -1$   
 $\lambda_3 = -3$

Pelo Teo. 5.23:  
Máximo = 5  
Mínimo = -3

②  $\text{Cond}(A) = \|A^{-1}\| \cdot \|A\|$

?  $\text{Cond}(A) \geq \frac{|\lambda_1|}{|\lambda_n|} \rightarrow$  maior  $\lambda$  (em módulo)  
 $\rightarrow$  menor  $\lambda$  (em módulo)

$\|x\|$  é uma norma vetorial

$\|A\|$  induzida por  $\|x\|$

$\|A\| = \max_{\|x\|=1} \|Ax\|$

Lema 1: Se  $\lambda$  é autovalor de A (invertível)

então  $\frac{1}{\lambda}$  é autovalor de  $A^{-1}$ .

$Aq_1 = \lambda_1 q_1$

$\|A\| = \max_{\|x\|=1} \|Ax\| \geq \|Aq_1\| = \|\lambda_1 q_1\| = |\lambda_1| \|q_1\| = |\lambda_1|$

$\|q_1\| = 1$

autovetor  
associado a  $\lambda_1$

$\|A\| \geq |\lambda_1|$  (\*)

Pelo Lema 1,  $\lambda_n$  é o autovalor (menor módulo) de A,

então  $\frac{1}{\lambda_n}$  é autovalor  $A^{-1}$

$\rightarrow$  (maior módulo de  $A^{-1}$ )

Analogamente ao passo acima

$\|A^{-1}\| \geq \|A^{-1}q_n\| = \|\frac{1}{\lambda_n} q_n\| = \frac{1}{|\lambda_n|} \|q_n\| = \frac{1}{|\lambda_n|}$

$\Rightarrow \|A^{-1}\| \geq \frac{1}{|\lambda_n|}$  (\* \*)

Obs: vale algo mais geral,

$\text{Cond}(A) \geq \frac{|\lambda_1|}{|\lambda_n|}$

$\|A\| \geq |\lambda|$  para qualquer  $\lambda$  (ex 34. Cap 7.2)

Prova do Lema 1: (não precisava demonstrar no teste)

Se  $\lambda$  é autovalor de A, associado ao autovetor  $v$ ,

então:

$Av = \lambda v$  (multiplicando por  $A^{-1}$ )

$\Rightarrow A^{-1}Av = A^{-1}\lambda v$

$\Rightarrow Iv = \lambda A^{-1}v$

$\Rightarrow v = \lambda A^{-1}v$

$\Rightarrow \frac{1}{\lambda} v = A^{-1}v \Rightarrow \frac{1}{\lambda}$  é autovalor de  $A^{-1}$  associado ao autovetor  $v$



3) a) Usaremos o Teorema 7.7 (Pook)

$$\|A\|_1 = \max_{j=1,2,3} \left\{ \sum_{i=1}^3 |a_{ij}| \right\}$$

→ máximo dentre as normas-soma das colunas:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 4 & -1 & 5 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \|A\|_1 = \max\{6, 2, 8\} = 8$$

↓
↓
↓
6
2
8

Soma dos módulos

$$\|A\|_\infty = \max_{i=1,2,3} \left\{ \sum_{j=1}^3 |a_{ij}| \right\} \rightarrow \text{máximo das normas-soma sob as linhas.}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 4 & -1 & 5 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} \rightarrow 3 \\ \rightarrow 6 \\ \rightarrow 3 \end{matrix} \Rightarrow \|A\|_\infty = \max\{3, 6, 3\} = 6$$

Soma dos módulos

$$\|A\|_F = \sqrt{\sum_{i,j=1}^3 |a_{ij}|^2}$$

$$\left\| \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 4 & -1 & 5 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \right\|_F = \sqrt{1+4+16+1+25+4+1} = \sqrt{21+31} = \sqrt{52} = 2\sqrt{13}$$

b) • Queremos  $x$  tal que  $\|x\|_1 = 1$  e  $\|Ax\|_1 = 8$

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}, \|x\|_1 = 1 \Rightarrow |x_1| + |x_2| + |x_3| = 1$$

$$Ax = \begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 \\ 4 & -1 & 5 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_2 - 2x_3 \\ 4x_1 - x_2 + 5x_3 \\ 2x_1 + x_3 \end{bmatrix}$$

Como a terceira coluna de  $A$  é a responsável por  $\|A\|_1 = 8$  (soma dos módulos da 3ª coluna = 8)

podemos forçar que  $\|Ax\|_1 = 8$  fazendo o termo  $x_3 = 1$

e  $x_1 = x_2 = 0$ . Assim replicamos a 3ª coluna de  $A$  em  $Ax$

como foi marcado em rosa. Assim  $x = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$  satisfaz  $\|x\|_1 = 1$

e  $\|Ax\|_1$ . Também podemos usar  $x = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$  já que

normas são invariantes por sinal.

• Usando o mesmo raciocínio, queremos buscar

$$y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} \text{ com } \|y\|_\infty = \max\{|y_1|, |y_2|, |y_3|\} = 1 \text{ e } \|Ay\|_\infty = 1$$

De fato  $\|y\|_\infty = 1$ , é necessário que  $-1 \leq y_i \leq 1$ , para  $i = 1, 2, 3$ , pois caso contrário teríamos  $\|y\|_\infty > 1$ .

Já fizemos a multiplicação de matrizes antes, basta trocar  $x_i$  por  $y_i$ :

$$Ay = \begin{bmatrix} y_2 - 2y_3 \\ 4y_1 - y_2 + 5y_3 \\ 2y_1 + y_3 \end{bmatrix}$$

↓

$$\|Ay\|_\infty = \max\{|y_2 - 2y_3|, |4y_1 - y_2 + 5y_3|, |2y_1 + y_3|\}$$

Queremos  $y$  tal que a expressão acima seja = 6.

Perceba que a primeira e a última coordenadas não podem atingir 6. (consequência da desig. triangular)

$$|y_2 - 2y_3| \leq |y_2| + |-2y_3| = |y_2| + 2|y_3| \leq 1 + 2 \cdot 1 = 3$$

$$|2y_1 + y_3| \leq 2|y_1| + |y_3| \leq 2 \cdot 1 + 1 = 3$$

As desigualdades (\*) vem do fato de que as coordenadas de  $y$  não ultrapassam 1.

Assim, a segunda coordenada será necessariamente a máxima. Basta agora encontrarmos  $y_1, y_2$  e  $y_3$  tais que:

$$|4y_1 - y_2 + 5y_3| = 6$$

Olhando um pouco pra expressão, uma solução bem

clara é  $y_1 = y_3 = 1$  e  $y_2 = -1$ . Assim temos  $y = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

satisfazendo  $\|y\|_\infty = 1$  e  $\|Ay\|_\infty = 6$ .

Como anteriormente,  $y = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$  também funciona.