

Universidad de Concepción
 Facultad de Ciencias Físicas y Matemáticas
 Departamento de Ingeniería Matemática
 Dr. Raimund Bürger
 Profesor Titular

Análisis Numérico II

(Código 525441)

Certamen 2 — lunes 1 de julio de 2013

Problema 1 (25 puntos). Se considera el sistema $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ dado por

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & -1 \\ -1 & 4 & 1 \\ 1 & -1 & 2 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} -8 \\ 59 \\ 21 \end{pmatrix} \quad (1)$$

- a) Sean $\mathbf{e} := (1, 1, 1)^T$, $\mathbf{E} := \alpha \mathbf{ee}^T$, y $\mathbf{d} := \alpha \mathbf{e}$. Decidir si los siguientes vectores son una solución aproximada (en el sentido del criterio de Prager & Oettli) compatible con el sistema $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ (i) para $\alpha = 0.1$, (ii) para $\alpha = 0.5$:

$$\mathbf{x}_1 := \begin{pmatrix} 1.05 \\ 9.95 \\ 20.05 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_2 := \begin{pmatrix} 0.75 \\ 10.25 \\ 19.5 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_3 := \begin{pmatrix} 2 \\ 11 \\ 21 \end{pmatrix}.$$

- b) Demostrar que los métodos de Jacobi y de Gauss-Seidel para la solución numérica de $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ convergen para todo vector inicial $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^3$.
 c) Ejecutar dos pasos con cada uno de estos métodos, partiendo de $\mathbf{x}_0 = (10, 10, 10)^T$.
 d) Sea \mathbf{x}^* la solución exacta de $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$. Estimar el número de iteraciones N del método de Jacobi tal que se puede garantizar que para cualquier vector inicial $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^3$,

$$\|\mathbf{x}_N - \mathbf{x}^*\| \leq 10^{-3} \|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|,$$

para una norma vectorial $\|\cdot\|$ adecuada.

Solución sugerida.

- a) Aquí obtenemos:

$$\begin{aligned} |\mathbf{Ax}_1 - \mathbf{b}| &= \begin{pmatrix} 0 \\ 0.2 \\ 10.2 \end{pmatrix}, & \mathbf{ee}^T |\mathbf{x}_1| + \mathbf{d} &= \begin{pmatrix} 32.05 \\ 32.05 \\ 32.05 \end{pmatrix}, \\ |\mathbf{Ax}_2 - \mathbf{b}| &= \begin{pmatrix} 0.25 \\ 0.75 \\ 8.5 \end{pmatrix}, & \mathbf{ee}^T |\mathbf{x}_2| + \mathbf{d} &= \begin{pmatrix} 31.5 \\ 31.5 \\ 31.5 \end{pmatrix}, \\ |\mathbf{Ax}_3 - \mathbf{b}| &= \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 12 \end{pmatrix}, & \mathbf{ee}^T |\mathbf{x}_3| + \mathbf{d} &= \begin{pmatrix} 35 \\ 35 \\ 35 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Es obvio que \mathbf{x}_1 , \mathbf{x}_2 y \mathbf{x}_3 no son soluciones aproximadas para $\alpha = 0.1$, pero sí son soluciones aproximadas para $\alpha = 0.5$.

- b) Observamos que \mathbf{A} es irreduciblemente diagonaldominante. De acuerdo al Teorema 4.4, el método de Jacobi converge para todo $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^3$. Para concluir que el método de Gauss-Seidel converge *no* podemos aplicar el Teorema 4.5 (pues \mathbf{A} no posee la estructura de signos requerida), sino que calculamos con $\mathbf{A} = \mathbf{D} - \mathbf{L} - \mathbf{U}$, donde

$$\mathbf{D} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{L} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{U} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

que el método de Gauss-Seidel viene dado por

$$\mathbf{x}_{k+1} = (\mathbf{D} - \mathbf{L})^{-1}\mathbf{U}\mathbf{x}_k + (\mathbf{D} - \mathbf{L})^{-1}\mathbf{b}.$$

Para analizar si este método converge, notamos que la matriz de iteración es

$$\mathbf{B} = (\mathbf{D} - \mathbf{L})^{-1}(\mathbf{U}) = \begin{bmatrix} 0 & -0.5 & 0.5 \\ 0 & -0.125 & -0.125 \\ 0 & 0.1875 & -0.3125 \end{bmatrix}.$$

Como $r_\sigma(\mathbf{B}) \leq \|\mathbf{B}\|_1 = 0.9375 < 1$, el método de Gauss-Seidel converge para todo $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^3$.

- c) Utilizando el método de Jacobi, obtenemos los siguientes vectores (se informan más de dos para ilustrar la convergencia)

$$\mathbf{x}_1 = \begin{pmatrix} -4 \\ 14.75 \\ 10.5 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_2 = \begin{pmatrix} -6.125 \\ 11.125 \\ 19.875 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_3 = \begin{pmatrix} 0.375 \\ 8.25 \\ 19.125 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_4 = \begin{pmatrix} 1.4375 \\ 10.0625 \\ 14.4375 \end{pmatrix}.$$

El Método de Gauss-Seidel entrega los vectores

$$\mathbf{x}_1 = \begin{pmatrix} -4 \\ 11.25 \\ 18.125 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_2 = \begin{pmatrix} -0.5625 \\ 10.0781 \\ 15.8203 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_3 = \begin{pmatrix} -1.1289 \\ 10.5127 \\ 16.3208 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_4 = \begin{pmatrix} -1.0959 \\ 10.3958 \\ 16.2459 \end{pmatrix}.$$

- d) Se tiene que

$$\mathbf{x}_N - \mathbf{x}^* = \mathbf{B}^N(\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*), \quad \text{donde } \mathbf{B} = \mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U}),$$

por lo tanto para una norma vectorial adecuada

$$\|\mathbf{x}_N - \mathbf{x}^*\| < r_\sigma(\mathbf{B})^N \|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\| < \|\mathbf{B}\|_p^N \|\mathbf{x}_0 - \mathbf{x}^*\|_p, \quad p = 1, 2, \infty,$$

Aquí

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} 0 & -0.5 & 0.5 \\ 0.25 & 0 & -0.25 \\ -0.5 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}.$$

Desafortunadamente, $\|\mathbf{B}\|_1 = \|\mathbf{B}\|_\infty = 1$, pero los valores propios de \mathbf{B} son

$$\lambda_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}i, \quad \lambda_2 = -\frac{1}{\sqrt{2}}i,$$

por lo tanto $r_\sigma(\mathbf{B}) = 1/\sqrt{2} \approx 0.7071$ y $(r_\sigma(\mathbf{B}))^N < 10^{-3}$ si $N > \log 10^{-3}/\log(1/\sqrt{2}) = 19.931\dots$, así que hay que iterar $N = 20$ veces.

Problema 2 (15 puntos). Se desea resolver el problema de aproximación

$$\sum_{i=1}^m (y_i - (\alpha_0^* + \alpha_1^* t_i + \alpha_2^* t_i^2))^2 = \min_{\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2} \sum_{i=1}^m (y_i - (\alpha_0 + \alpha_1 t_i + \alpha_2 t_i^2))^2$$

para los datos

	i	1	2	3	4
t_i	-1	0	1	2	
y_i	8	5	3	5	

- a) Resolver el problema, transformando la matriz $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{4 \times 3}$ a forma triangular superior mediante la transformación de Householder.
- b) Graficar el resultado.
- c) En cada caso, calcular también la matriz $\mathbf{A}^* \mathbf{A}$. Comparar $\text{cond}_{\|\cdot\|_2}(\mathbf{A}^* \mathbf{A})$ y $\text{cond}_{\|\cdot\|_2}(\mathbf{R})$.

Solución sugerida.

- a) Aquí la solución $\mathbf{x}^* = (\alpha_0^*, \alpha_1^*, \alpha_2^*)$ corresponde al problema de cuadrados mínimos

$$\|\mathbf{Ax}^* - \mathbf{b}\|_2^2 = \min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3} \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|_2^2,$$

donde

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}.$$

Para calcular la transformación de Householder procederemos en tres pasos.

(1) Primero calculamos las cantidades

$$\tilde{\mathbf{a}}_1^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}; \quad \beta_1 = \frac{1}{2(1+2)} = \frac{1}{6}; \quad \hat{\mathbf{w}}_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}; \quad \mathbf{a}_1^{(2)} = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix};$$

$$\mathbf{a}_2^{(2)} = \left(\mathbf{I} - \frac{1}{6} \hat{\mathbf{w}}_1 \hat{\mathbf{w}}_1^T \right) \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \cdot \mathbf{0} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix};$$

$$\mathbf{a}_3^{(2)} = \left(\mathbf{I} - \frac{1}{6} \hat{\mathbf{w}}_1 \hat{\mathbf{w}}_1^T \right) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} - \frac{4}{3} \hat{\mathbf{w}}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 4/3 \\ 4/3 \\ 4/3 \\ 4/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ -4/3 \\ -1/3 \\ 8/3 \end{pmatrix};$$

$$\mathbf{b}^{(2)} = \left(\mathbf{I} - \frac{1}{6} \hat{\mathbf{w}}_1 \hat{\mathbf{w}}_1^T \right) \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix} - \frac{37}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -21/2 \\ -7/6 \\ -19/6 \\ -7/6 \end{pmatrix}.$$

(2) Para el siguiente paso notamos que

$$\begin{aligned} \tilde{\mathbf{a}}_2^{(2)} &= \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}; \quad \beta_2 = \frac{1}{\sqrt{5}(0 + \sqrt{5})} = \frac{1}{5}; \quad \hat{\mathbf{w}}_2 = \begin{pmatrix} \sqrt{5} \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}; \\ \mathbf{a}_2^{(3)} &= \left(\mathbf{I} - \frac{1}{5} \hat{\mathbf{w}}_2 \hat{\mathbf{w}}_2^T \right) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sqrt{5} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \\ \mathbf{a}_3^{(3)} &= \begin{pmatrix} -4/3 \\ -1/3 \\ 8/3 \end{pmatrix} - \frac{1}{5} \left(5 - \frac{4}{3} \sqrt{5} \right) \begin{pmatrix} \sqrt{5} \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} -4/3 \\ -1/3 \\ 8/3 \end{pmatrix} - \left(1 - \frac{4}{15} \sqrt{5} \right) \begin{pmatrix} \sqrt{5} \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sqrt{5} \\ -\frac{4}{3} + \frac{4}{15} \sqrt{5} \\ \frac{2}{3} + \frac{8}{15} \sqrt{5} \end{pmatrix} \\ \mathbf{b}^{(3)} &= \left(\mathbf{I} - \frac{1}{5} \hat{\mathbf{w}}_2 \hat{\mathbf{w}}_2^T \right) \begin{pmatrix} -7/6 \\ -19/6 \\ -7/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7/6 \\ -19/6 \\ -7/6 \end{pmatrix} - \frac{1}{5} \left(-\frac{7}{6} \sqrt{5} - \frac{11}{2} \right) \begin{pmatrix} \sqrt{5} \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{11}{10} \sqrt{5} \\ \frac{7}{30} \sqrt{5} - \frac{31}{15} \\ \frac{7}{15} \sqrt{5} + \frac{31}{30} \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} 2.4597 \\ -1.5449 \\ 2.0768 \end{pmatrix}; \end{aligned}$$

(3) Finalmente,

$$\begin{aligned} \tilde{\mathbf{a}}_3^{(3)} &= \begin{pmatrix} -\frac{4}{3} + \frac{4}{15} \sqrt{5} \\ \frac{2}{3} + \frac{8}{15} \sqrt{5} \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} -0.7370 \\ 1.8592 \end{pmatrix}; \\ \beta_3 &= \frac{1}{2 \left[\frac{4}{3} \left(1 - \frac{\sqrt{5}}{5} \right) + 2 \right]} = \frac{1}{\frac{20}{3} - \frac{8}{15} \sqrt{5}} = \frac{15}{100 - 8\sqrt{5}}; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\hat{\mathbf{w}}_3 &= \begin{pmatrix} -\frac{10}{3} + \frac{4}{15}\sqrt{5} \\ \frac{2}{3} + \frac{8}{15}\sqrt{5} \end{pmatrix}; \quad \mathbf{a}_3^{(4)} = (\mathbf{I} - \beta_3 \hat{\mathbf{w}}_3 \hat{\mathbf{w}}_3^T) \tilde{\mathbf{a}}_3^{(3)} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}; \\ \mathbf{b}^4 &= (\mathbf{I} - \beta_3 \hat{\mathbf{w}}_3 \hat{\mathbf{w}}_3^T) \begin{pmatrix} \frac{7}{30}\sqrt{5} - \frac{31}{15} \\ * \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{7}{30}\sqrt{5} - \frac{31}{15} \\ * \end{pmatrix} - \frac{305 + 9\sqrt{5}}{220} \begin{pmatrix} -\frac{10}{3} + \frac{4}{15}\sqrt{5} \\ * \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \frac{7}{30}\sqrt{5} - \frac{31}{15} \\ * \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -\frac{7}{30}\sqrt{5} + \frac{137}{30} \\ * \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5/2 \\ * \end{pmatrix},\end{aligned}$$

donde “*” corresponde a información no requerida. La solución deseada es la del sistema $\mathbf{R}\mathbf{x}^* = \mathbf{c}_1$, donde

$$\mathbf{R} = \begin{bmatrix} -2 & -1 & -3 \\ 0 & -\sqrt{5} & -\sqrt{5} \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{c}_1 = \begin{pmatrix} -\frac{21}{2} \\ \frac{11}{10}\sqrt{5} \\ \frac{5}{2} \end{pmatrix}$$

con la solución

$$\alpha_0^* = 4.55, \quad \alpha_1^* = -2.35, \quad \alpha_2^* = 1.25.$$

c) Se tiene que

$$\mathbf{A}^* \mathbf{A} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 6 \\ 2 & 6 & 8 \\ 6 & 8 & 18 \end{bmatrix}$$

con los valores propios

$$\sigma_1 = 23.9668, \quad \sigma_2 = 2.8702, \quad \sigma_3 = 1.1630,$$

por lo tanto

$$\text{cond}_{\|\cdot\|_2}(\mathbf{A}^* \mathbf{A}) = \frac{\sigma_1}{\sigma_3} \approx 20.6077,$$

mientras que

$$\mathbf{R}^* \mathbf{R} = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 6 \\ 2 & 6 & 8 \\ 6 & 8 & 18 \end{bmatrix} = \mathbf{A}^* \mathbf{A}$$

y por lo tanto

$$\text{cond}_{\|\cdot\|_2}(\mathbf{R}^* \mathbf{R}) = \sqrt{\text{cond}_{\|\cdot\|_2}(\mathbf{A}^* \mathbf{A})} \approx 4.5396.$$

Problema 3 (20 puntos). Se considera la matriz

$$\mathbf{A} := \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 \\ -1 & 4 & -2 \\ 0 & -2 & 4 \end{bmatrix}$$

- a) Demostrar que el método SOR converge para el sistema $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$, para cualquier $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^3$ y a partir de cualquier $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^3$, y para valores $0 < \omega < 2$ del parámetro de relajación ω .
- b) Demostrar que el método SOR incluso converge con un parámetro de relajación óptimo, $\omega = \omega_{\text{opt}}$. Calcular ω_{opt} y el valor del radio espectral $r_\sigma(\mathbf{B}(\omega_{\text{opt}}))$.
- c) Sea $\tilde{\omega}$ el valor de ω_{opt} redondeado adecuadamente a dos decimales. Calcular $r_\sigma(\mathbf{B}(\tilde{\omega}))$ y dos pasos del método SOR con $\omega = \tilde{\omega}$ para el sistema $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ con

$$\mathbf{b} = \begin{pmatrix} 6 \\ -11 \\ 8 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix},$$

Solución sugerida.

- a) La matriz es una L-matriz estrictamente diagonal dominante, por lo tanto es una M-matriz; además es simétrica y definida positiva. Por lo tanto, el método SOR converge para $0 < \omega < 2$.
- b) Como \mathbf{A} es, además, ordenada consistentemente, existe un parámetro de relajación óptimo, $\omega = \omega_{\text{opt}}$. Para calcular el valor de ω_{opt} , notamos que la matriz

$$\mathbf{J} = \mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{U}) = \mathbf{D}^{-1}(\mathbf{L} + \mathbf{L}^T) = \begin{bmatrix} 0 & 0.25 & 0 \\ 0.25 & 0 & 0.5 \\ 0 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}$$

posee los valores propios $\pm\sqrt{5}/4 \approx 0.5590$, por lo tanto

$$\omega_{\text{opt}} = \frac{2}{1 + \sqrt{1 - \frac{5}{16}}} = \frac{2}{1 + \frac{\sqrt{11}}{4}} \approx 1.0934003$$

con el radio espectral

$$r_\sigma(\mathbf{B}(\omega_{\text{opt}})) = \omega_{\text{opt}} - 1 \approx 0.0934003.$$

- c) Redondeado adecuadamente se tiene $\tilde{\omega} = 1.10$, y obtenemos

$$\mathbf{x}_1 = \begin{pmatrix} 1.6500 \\ -2.5713 \\ 0.7858 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_2 = \begin{pmatrix} 0.7779 \\ -2.1218 \\ 0.9545 \end{pmatrix},$$

$$\mathbf{x}_3 = \begin{pmatrix} 0.9887 \\ -2.0160 \\ 0.9958 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{x}_3 = \begin{pmatrix} 0.9967 \\ -2.0016 \\ 0.9995 \end{pmatrix}.$$