Cálculo Numérico I

Curso 2016-2017

Lista 6

 1° DE MAT./ 2° DE D.G.

Integración numérica (adicional)

1. Sea

$$\int_{a}^{b} f(x) dx \approx I(f, [a, b]) = \sum_{j=0}^{n} w_{j} f(x_{j})$$
 (*)

una fórmula simple de cuadraturas, que tiene grado de exactitud k.

a) Supongamos que f es un polinomio de grado k+1. Demostrar que el error

$$E(f, [a, b]) = \int_{a}^{b} f(x) dx - I(f, [a, b])$$

solo depende del coeficiente principal de f.

b) Sea $a = s_0 < s_1 < \cdots < s_m = b$ una partición del intervalo [a, b] en m intervalos (que pueden tener longitudes distintas). Consideremos la fórmula compuesta de cuadraturas

$$\int_{a}^{b} f(x) dx \approx I(f, [s_0, s_1]) + I(f, [s_1, s_2]) + \dots + I(f, [s_{m-1}, s_m]), \quad (**)$$

que corresponde a (*). Demostrar que la fórmula (**) tiene el mismo grado de exactitud k, es decir, es exacta para polinomios de grado menor o igual que k, pero no es exacta para polinomios de grado k+1.

Factorización QR y el método de mínimos cuadrados

2. Sea

$$A = \left[\begin{array}{ccc} 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

Encontrar una descomposición A = QR por Gram-Schmidt.

- 3. Sea $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$ y sea $T_P : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$ la transformación asociada $(T_P(x) = Px)$:
 - a) Demostrar que

$$T_P$$
 es una proyección ortogonal \iff $P^T = P$ y $P^2 = P$.

- b) Demostrar que si P da lugar a la proyección ortogonal sobre un subespacio V de \mathbb{R}^n entonces I-P representa la proyección ortogonal sobre V^{\perp} .
- c) Sea $U \in \mathbb{R}^{n \times n}$ una matriz ortogonal. Demostrar que $U^2 = I$ si y sólo si U tiene la forma I 2P, donde P es una proyección ortogonal.
- 4. a) Sea

$$B = \left[\begin{array}{ccc} 2 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{array} \right].$$

Hallar una factorización B=QR y explicar qué dos posibilidades hay para las dimensiones de los factores Q y R y cómo se relacionan esas dos opciones.

- b) Sea ahora $B \in \mathbb{R}^{m \times n}$, con m > n y con rango n. Si quisiésemos resolver el problema encontrar el x tal que $||b Bx||_2$ es mínimo (*)
 - se podría usar la descomposición QR de B para reducirlo a la resolución de un sistema lineal triangular ¿qué sistema? Justificar la respuesta.
- c) Indicar el numero de operaciones (en orden de magnitud) que se realizan para resolver el problema (*) del apartado anterior.

Nota: al contar separar la parte de la descomposición QR de la correspondiente a la resolución del sistema triangular.

5. Se considera la matriz

$$A = \left[\begin{array}{ccc} 1 & 1 & 2 \\ 1 & 5 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 5 & 0 \end{array} \right].$$

- a) Calcular su factorización QR.
- b) Utilizarla para resolver, en el sentido de los mínimos cuadrados, los sistemas sobredeterminados

$$Ax = b_i$$

donde

$$b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 10 \\ 2 \\ 11 \end{pmatrix}, \quad b_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad b_3 = \begin{pmatrix} 12 \\ 25 \\ 9 \\ 24 \end{pmatrix}.$$

- c) Denotando por x_1, x_2, x_3 las respectivas soluciones, calcular los residuos $r_j = b_j Ax_j, j = 1, 2, 3$. ¿A qué se debe la diferencia entre los tres resultados?
- d) Pensando en una matriz A y un dato b generales, ¿En qué caso (para una matriz A y un dato b generales) es nulo el residuo r = b Ax? ¿Puede suceder que $||r||_2 > ||b||_2$? ¿Puede suceder que r = b (es decir, Ax = 0)? ¿En qué casos ocurre que r = b/2?
- 6. Sea $b \in \mathbb{R}^m$ y sean A, T matrices de tamaños $m \times n$ y $n \times p$, respectivamente, tales que $\ker A = 0$, $\ker T = 0$. Ponemos $A_1 = AT$. Sean x, x_1 las soluciones de los sistemas lineales Ax = b y $A_1x_1 = b$ en el sentido de mínimos cuadrados.
 - a) Demostrar la siguiente desigualdad para los residuos: $||b Ax||_2 \le ||b A_1x_1||_2$.
 - b) Demostrar que, en el caso n=p, se tiene la igualdad de los residuos.
- 7. (**matlab**) La función real f viene dada por su tabla de valores en los puntos $0, 1, \ldots, n$, obtenidos de un experimento. Se pide encontrar su mejor aproximación, en el sentido de mínimos cuadrados, por un polinomio P_m de grado m.
 - a) Escribir un programa que calcula estas aproximaciones y dibuja simultáneamente las gráficas de f y de P_3 , P_5 y P_{10} .
 - b) Aplicar este programa para el caso n=100 y las funciones

$$- f_1(x) = e^{x/10}$$

$$- f_2(x) = 1/((x-50)^2 + 4).$$

Aproximación de autovalores

- 8. Se considera la matriz $A = \begin{bmatrix} 19 & 1 & 0 \\ 1 & 20 & 1 \\ 0 & 1 & 18 \end{bmatrix}$.
 - a) Aproximar, por el método de las potencias, su autovalor más grande. **Nota**: se puede hacer una buena elección del v_0 inicial.
 - b) Aproximar el autovalor más pequeño de A utilizando potencias inversas.
 - c) Aproximar el autovalor intermedio utilizando potencias inversas con desplazamiento.
- 9. Sea $D \in \mathbb{R}^{4\times 4}$ una matriz simétrica cuyos autovalores son -7, -3, 1, 5.
 - a) Si se usa el método de la potencia, ¿a qué autovalor podemos esperar convergencia? ¿por qué?
 - b) Supongamos que no conocemos el autovalor -3 pero sí el resto (es decir, -7, 1 y 5) y sabemos que el que falta está entre -3.5 y -2. Proponer un algoritmo (decir cuál y describirlo) para calcular el autovalor -3 y decir qué velocidad de convergencia se puede esperar de dicho algoritmo y por qué.