

# DCC639 - ALC - Prova III

Prof. Alexandre Salles da Cunha e Profa. Ana Paula Couto

23 de Julho de 2024

Nome do aluno:

Instruções:

- Esta prova é individual e sem consulta. É uma prova discursiva, cabendo ao aluno ser claro, organizado e objetivo na apresentação de sua resolução. Estes aspectos são considerados na correção. Durante a prova, os celulares devem permanecer desligados.
  - Você pode escolher 3 questões para fazer. Caso faça as 4 questões, as notas das 3 melhores serão consideradas para a nota da avaliação. As 4 questões são igualmente valoradas.
- ⇒ **Atenção:** A sua resposta deve estar contida no espaço delimitado para cada questão, devendo ser autocontida para entendimento da resolução. A folha de rascunho que você recebe não será entregue e não será corrigida.

**Questão 01:** Dois algoritmos ALG1 e ALG2 foram usados para transformar a matriz  $A$  abaixo indicada em uma matriz similar  $B$ . Após  $k = 3$  iterações do algoritmo  $QR$ , foram coletadas as aproximações de  $B$  abaixo indicadas. Um dos dois algoritmos não empregou uma fase de pré-processamento, anterior ao algoritmo  $QR$ . Responda às questões propostas, apresentando suas justificativas.

$A = \begin{bmatrix} -2. & 0. & 4. & -3. & 0. \\ -15. & 4. & 2. & 8. & 1. \\ -8. & 2. & 7. & 3. & -3. \\ -15. & -1. & 2. & 10. & 1. \\ -11. & 2. & 1. & 4. & 2. \end{bmatrix}$

ALG1

$\begin{bmatrix} 11.535344 & -15.814475 & -0.0098925 & 17.542151 & -12.039947 \\ 0.2484158 & 6.8120458 & 0.7182519 & 2.3324697 & 1.2548657 \\ 0.0071437 & 1.0802719 & 4.9441015 & 3.6996861 & -1.720255 \\ 0.078128 & -0.4117166 & 1.0261165 & -1.6331624 & 3.8166157 \\ 0.0003491 & 0.0022462 & -0.0009539 & -0.0158491 & -0.6583285 \end{bmatrix}$

ALG2

$\begin{bmatrix} 11.535344 & -9.8357265 & 17.38408 & -12.453403 & 12.196314 \\ 0.2605102 & 6.6893101 & -0.6741826 & -0.6960549 & -2.2805135 \\ 5.672D-17 & -3.6360701 & -1.2419462 & 3.4176443 & -3.7334895 \\ -2.362D-16 & 1.152D-14 & 1.0832425 & 4.6946447 & 0.3735902 \\ 2.337D-18 & -1.143D-16 & -3.126D-16 & -0.0459834 & -0.6773523 \end{bmatrix}$

1. Em que consiste a fase de pré-processamento ?

**Resposta:** A fase de pré-processamento consiste em transformar a matriz  $A$  em uma Hessenberg superior (isto é uma triangular superior + subdiagonal abaixo da principal), para acelerar a Fase II, de natureza iterativa, o algoritmo  $QR$ .

2. Algum algoritmo empregou a fase de pré-processamento ? Em caso positivo, qual ?

**Resposta:** Sim, os resultados numéricos indicam que ALG2 empregou a transformação de  $A$  em uma Hessenberg  $H$ , pois as entradas abaixo da subdiagonal inferior possuem magnitude bastante inferior às demais entradas da matriz coletada após 3 iterações de  $QR$ . Com isso, com as mesmas  $k = 3$  iterações, ALG2 produziu uma matriz mais próxima de uma triangular superior que ALG1. Isso é o que se espera do efeito da fase de pré-processamento.

3. Para  $k$  suficientemente grande, qual a forma da matriz  $B$  retornada pelos algoritmos ?

**Resposta:** A matriz  $A$  não é simétrica, portanto o algoritmo QR produzirá uma matriz assintoticamente triangular superior. Caso  $A$  fosse simétrica,  $B$  seria assintoticamente diagonal.

4. Sabendo que os autovalores da matriz  $A$  são  $-2.135676$ ,  $-0.7025164$ ,  $10.424842$ ,  $8.3359461$  e  $5.0774047$ , quantos autovetores linearmente independentes  $A$  possui ?

**Resposta:** Como os autovalores informados são distintos,  $A$  é garantidamente não-defectiva (a multiplicidade geométrica e algébrica de cada autovalor é a mesma), portanto a matriz possui  $n = 5$  autovetores linearmente independentes. Em resumo, a matriz não defectiva possui autovetores que geram o  $\mathbb{R}^n$ .

5. Os algoritmos ALG1 e ALG2 também podem apresentar os autovetores de  $A$  ?

**Resposta:** Como a matriz  $A$  não é simétrica, a fatoração computada por ALG1 e ALG2 é a faturação de Schur e apenas o autovetor associado a  $\lambda_1$  será produzido. Ou seja, assintoticamente teremos  $QAQ^* = T$ , onde  $T$  é uma triangular superior. Para o cálculo dos demais autovetores, é necessário esforço computacional adicional, empregando-se outros métodos, à partir dos autovalores já calculados.

**Questão 02:** Sobre as matrizes reais, responda verdadeiro ou falso, e justifique.

1. Toda matriz quadrada é unitariamente similar a uma matriz diagonal.

**Resposta:** Falso. As matrizes unitárias  $A$  (aquelas em que se observa  $AA^* = A^*A$ ) são as matrizes unitariamente similares a diagonais. Nem toda matriz  $A$  quadrada é ortogonalmente similar a uma diagonal. Um exemplo já mencionado aqui é das matrizes defectivas, uma vez que seus autovetores não fornecem uma base para  $\mathbb{R}^n$ .

2. A matriz  $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ , com os autovalores  $\lambda_1 = 5 - i$  e  $\lambda_2 = 5 + i$  é simétrica.

**Resposta:** Falso. É propriedade das matrizes reais simétricas admitirem autovalores (e autovetores) reais.

3. Seja  $A$  uma matriz  $n \times n$ , defectiva. Os autovetores de  $A$  geram uma base para  $\mathbb{R}^n$ .

**Resposta:** Falso. Matrizes defectivas não são similares a uma diagonal. Portanto, os autovetores linearmente independentes não são suficientes para escrever o espaço.

4. Dada  $A^+$  a pseudoinversa de  $A$ , os valores singulares de  $AA^+A$  são iguais a  $\sigma_1^3, \sigma_2^3, \dots, \sigma_r^3$ , quando o posto de  $A$  é igual a  $r$ .

**Resposta:** Falso. Os valores singulares de  $AA^+A$  são os próprios valores singulares de  $A$ :  $AA^+A = U\Sigma V^T V\Sigma^+ U^T U\Sigma V^T = U\Sigma\Sigma^+ \Sigma V^T = U\Sigma V^T$ .

5. Seja  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  de posto  $n$ . Não é possível subtrair de  $A$  uma matriz de posto 1 de forma que a nova matriz,  $B$ , satisfaça  $\text{posto}(B) = \text{posto}(A) - 1$ .

**Resposta:** Falso. Considere a fatoração SVD de  $A = \sum_{i=1}^n \sigma_i u_i v_i^T$ . Escolha qualquer  $k : 1 \leq k \leq n$  e faça  $B = A - \sigma_k u_k v_k^T$ , de forma que  $B = \sum_{i=1, i \neq k}^n \sigma_i u_i v_i^T$  e veja que  $B$  é a soma de  $n - 1$  matrizes de posto 1, portanto possui posto  $n - 1$ .

**Questão 03:** A matriz  $R$  dada é ortogonalmente equivalente à matriz  $A$ , retangular. Responda às questões colocadas justificando. Não é necessário calcular explicitamente as entradas das matrizes

pedidas. Basta indicar como são construídas.  $R = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 0 & 2 \\ 0 & 5 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 4 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$ .

1. Na Fase I do algoritmo que computa a fatoração  $SVD$  de  $A = U\Sigma V^T$ , é necessária a aplicação de uma ou mais operações ortogonais na matriz  $R$  dada, de forma que seja ortogonalmente equivalente a uma bidiagonal. Quantas transformações ortogonais adicionais são indispensáveis para a conclusão dessa fase e, assim, obter uma matriz  $Z$  apropriada, para acelerar a fase subsequente ?

**Resposta:** Como a matriz  $R$  é triangular superior, as transformações ortogonais que relacionam  $Z$  e  $R$  são  $Z = ERD$ , onde  $E = I$  não é necessária. Portanto, apenas  $n - 2 = 2$  matrizes  $D_1, D_2$  são necessárias, de forma que  $D = D_1 D_2$ ,  $D_i^T D_i = I$  para  $i = 1, 2$ .

2. Qual é a matriz ortogonal empregada na primeira transformação ?

**Resposta:** A matriz  $D_1 \in \mathbb{R}^{4 \times 4}$  possui a forma  $D_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0_{1 \times 3} \\ 0_{3 \times 1} & F_1 \end{bmatrix}$  e  $F_1 \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  é o refletor de Householder  $F_1 = I_3 - 2 \frac{vv^T}{v^T v}$  para  $v = [-1, 0, 2]^T - \sqrt{5}[1, 0, 0]^T$ .

3. Qual a forma da matriz  $Z$  obtida ?

**Resposta:** Como mencionado no enunciado,  $Z = RD_1D_2$  é bidiagonal, após a aplicação do pré-processamento.

4. A fatoração SVD de  $R$  e  $Z$  são idênticas ?

**Resposta:** Não,  $Z$  e  $R$  possuem os mesmos valores singulares, e as fatorações SVD se relacionam da seguinte forma: se  $Z = U_Z \Sigma_Z V_Z^T$ ,  $U_R = U_Z$ ,  $\Sigma_R = \Sigma_Z$  e  $V_R^T = V_Z^T D^T$ .

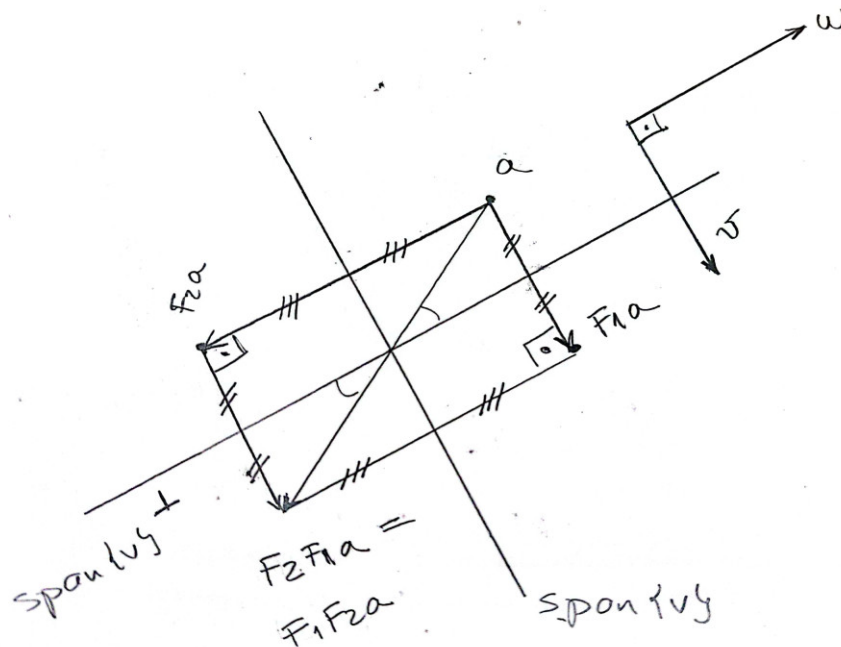
5. Considere a matriz  $H(X) = \begin{bmatrix} 0 & X^* \\ X & 0 \end{bmatrix}$ . As matrizes  $H(Z)$  e  $H(R)$  são similares ? Essas matrizes possuem os mesmos autovetores ? Justifique.

**Resposta:** Sim, são similares pois  $H(R) = XH(Z)X^{-1}$  onde  $X = \begin{bmatrix} D & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix}$  admite inversa

$X^{-1} = X^T = \begin{bmatrix} D^T & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix}$ . As duas matrizes  $H(Z), H(R)$  possuem os mesmos autovalores  $\sigma_i, -\sigma_i$ , mas suas fatorações espectrais são distintas, ou seja não possuem os mesmos autovetores. Sejam  $\begin{bmatrix} v_i \\ u_i \end{bmatrix}$  e  $\begin{bmatrix} v_i \\ -u_i \end{bmatrix}$  os autovetores de  $H(Z)$  associados a  $\lambda_i = \sigma_i, \lambda_{i+n} = -\sigma_i$ .

Os autovetores de  $H(R)$  associados a  $\sigma_i, -\sigma_i$  são  $\begin{bmatrix} Dv_i \\ u_i \end{bmatrix}$  e  $\begin{bmatrix} Dv_i \\ -u_i \end{bmatrix}$ .

**Questão 04:** Considere  $v \in \mathbb{R}^2$ . **Resposta:** Considere a figura:



Digitalizado com CamScanner

Figura 1: Representação geométrica de  $F_1F_2a$ .

1. (35%) Quais os refletores de Householder  $F_1, F_2$  cujos hiperplanos de reflexão são  $\text{span}\{v\}^\perp$  e  $\text{span}\{v\}$ , respectivamente ?

**Resposta:** Sem perda de generalidade, podemos assumir que  $\|v\|_2 = 1$ . Sendo  $v$  o construtor do refletor, a reflexão definida por  $F_1 = I - 2vv^T$  se dá sobre  $\text{span}\{v\}^\perp$ . Tomando  $w \in$

$\text{span}\{v\}^\perp$ , ou seja  $w^T v = 0$  como o construtor para o segundo refletor, também com norma unitária, temos que  $F_2 = I - 2ww^T$  é o refletor sobre  $\text{span}\{v\}$ .

2. (35%) Quais são os projetores  $P_1, P_2$  que projetam  $a$  em  $\text{span}\{v\}^\perp$  e  $\text{span}\{v\}$ , respectivamente ?

**Resposta:**  $P_2 = vv^T$ .  $P_1 = I - P_2 = I - vv^T$  (Observação:  $I - vv^T = ww^T$ ).

3. (30%) Dado  $a \in \mathbb{R}^2$ , qual é o resultado de  $F_1 F_2 a$  ? Justifique.

**Resposta:**  $F_1 F_2 a = -a$ . Mostramos este resultado por dois caminhos: algébrico e geométrico.

$\Rightarrow$  Demonstração algébrica: Veja:

$$\begin{aligned} F_1 F_2 &= (I - 2vv^T)(I - 2ww^T) \\ &= I - 2vv^T - 2ww^T + 4vv^T ww^T \\ &= I - 2vv^T - 2ww^T \end{aligned}$$

Vamos mostrar que  $vv^T + ww^T = I$  para esse caso do  $\mathbb{R}^2$ . Como qualquer vetor  $z \in \mathbb{R}^2$  pode ser escrito como  $z = \alpha v + \beta w$ , temos que

$$\begin{aligned} (vv^T + ww^T)z &= (vv^T + ww^T)(\alpha v + \beta w) \\ &= vv^T(\alpha v) + (ww^T \beta w) \\ &= \alpha v + \beta w \\ &= Iz \end{aligned}$$

Como  $z$  é qualquer,  $vv^T + ww^T = I$  e, portanto,  $F_1 F_2 a = (I - 2vv^T - 2ww^T)a = -a$ .

Observe que esse resultado não é válido para o  $\mathbb{R}^n$ , pois uma base para  $\text{span}\{v\}^\perp$  não é composta por apenas um vetor  $w$  ortogonal a  $v$ .

$\Rightarrow$  Para a "demonstração geométrica", veja a Figura 1.