

## Examen Final

Nombre \_\_\_\_\_

Hagan 5 de los primeros 8 problemas, y numeros 9 y 10.

1. Encuentra la descomposition  $LU$  (sin pivoteo) de

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ -2 & -3 & 5 \\ 3 & 9 & -4 \end{bmatrix}$$

2. a. Si una matriz se descompone en su parte subdiagonal, diagonal, y superdiagonal  $A = L + D + U$ , el metodo iterativa de Jacobi para resolver  $Ax = b$  converge si y solo si los autovalores de que matriz son todos menores de 1 en valor absoluto?  
  
b. La misma pregunta, para Gauss-Seidel.

3. Dado que la descomposition  $QR$  de  $A$  es

$$Q = \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \\ 0 & \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{6}} \end{bmatrix}, R = \begin{bmatrix} 2 & 5 \\ 0 & -3 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

utiliza eso para encontrar el  $x$  que minimice  $\|Ax - b\|_2$ , donde  $b = (2, -3, 4)$ .

4. Encuentra la recta  $f(x) = mx + b$  que mejor aproxima a los puntos  $(0, -1), (2, 2), (3, 3), (5, 4)$  en el sentido de minimos cuadrados.

5. Encuentra todos los autovalores de la matriz pseudo-triangular

$$\begin{bmatrix} -3 & 7 & 8 & -1 \\ 0 & 1 & 3 & 4 \\ 0 & -4 & 2 & 7 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \end{bmatrix}$$

6. Encuentra una matriz ortogonal  $Q$  tal que  $QAQ^{-1}$  sea Hessenberg superior, si

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & -3 \\ 4 & 1 & 7 \\ -3 & 7 & 1 \end{bmatrix}$$

7. Si

$$A = \begin{bmatrix} 12 & 5 \\ 5 & 12 \end{bmatrix}$$

- a. Haga una iteracion QR.
- b. Utiliza el metodo de potencias para encontrar el autovalor mas grande (en valor absoluto) de  $A$ , empezando con  $x_0 = (2, 1)$ . (Pista: los autovalores son numeros enteros.)

8. Una empresa produce bicicletas de uno, tres y diez velocidades. Los modelos necesitan 20, 30 y 40 unidades de acero, respectivamente, y 12, 21 and 16 unidades de aluminio, y la empresa tiene disponible 91,800 unidades de acero y 42,000 unidades de aluminio. Cuantos de cada modelo deben producirse para maximizar las ganancias, si ganan \$8 por cada modelo de una velocidad, \$12 por los de tres y \$24 por los de diez velocidades? Cual es la ganancia optima entonces?
9. Cual es el "orden" de trabajo  $O(N^\alpha)$  de los siguientes? Puede soponerse que cada matriz sea  $N$  por  $N$  y lleno, a menos que se declara otra cosa, y debe soponerse que se aprovecha cualquier estructura especial que se menciona.
- Una iteracion de Jacobi para encontrar autovalores de una matriz simetrica.
  - Una iteracion Gauss-Seidel para  $Ax = b$ .
  - Una iteracion  $QR$ , cuando  $A$  es Hessenberg superior.
  - Una iteracion  $QR$ , cuando  $A$  es simetrica y tridiagonal.
  - Una iteracion del metodo de potencias.
  - El metodo de ecuaciones normales, para encontrar  $\min \|Ax - b\|_2$ . Puede soponerse que  $A$  sea  $2N$  por  $N$ .
  - La resolution de  $Ax = b$  utilizando eliminacion de Gauss con pivoteo parcial, si  $A$  es una matriz de banda, con ancho de banda  $\sqrt{N}$ .
  - Sustitucion inversa, si  $A$  es como en la parte (g).

- i. La transformacion ortogonal de una matriz llena a una matriz similar de forma Hessenberg superior.
  - j. La resolucion de  $Ax = b$  si ya se tiene (y se usa) una descomposicion  $LU$ .
  - k. La resolucion de  $\min \|Ax - b\|_2$  si ya se tiene (y se usa) una descomposicion  $QR$ . Puede soponerse que  $A$  sea  $2N$  por  $N$ .
  - l. Un paso del metodo Simplex, para resolver  $\max c^T x$  con  $Ax \leq b, x \geq 0$ .
10. Cierto o Falso
- a. Es posible reducir una matriz simetrica general, 5 por 5, a forma diagonal en un numero finito de pasos, utilizando el algoritmo de Jacobi (para autovalores).
  - b. Si  $\lambda$  es el autovalor mas grande de  $(A - pI)^{-1}$ , entonces  $p - \frac{1}{\lambda}$  es el autovalor de  $A$  mas cercana a  $p$ .
  - c. Si  $A$  tiene dominancia diagonal, tanto la iteracion Jacobi como la de Gauss-Seidel para resolver  $Ax = b$  tiene convergencia garantizada, por cualquier vector inicial.
  - d. Si  $x = (A^T A)^{-1} A^T b$ , entonces  $x$  es la solucion a  $\min \|Ax - b\|_2$ , soponiendo que la inversa existe.
  - e. Si  $x = A^T (A A^T)^{-1} b$ , entonces  $x$  es la solucion a  $Ax = b$  de minimo  $\|x\|_2$ , soponiendo que la inversa existe.
  - f. El metodo SOR tiene convergencia garantizada, si  $A$  es simetrica y definido positivo, y  $0 < \omega < 2$ .
  - g. Si todos los autovalores tienen valores absolutos distintos, la iteracion QR converge a forma triangular, aun empezando de una matriz llena.
  - h. El metodo Simplex siempre converge en menos que  $3N$  pasos, donde  $N$ =numero de desconocidos, soponiendo que una solucion existe.