

## Lista 6

1. Mostre que  $\rho(A) \leq \|A\|$ , para qualquer norma matricial consistente.
2. Prove que se existe uma norma matricial tal que  $\|A\| < 1$ , então  $\lim_{k \rightarrow \infty} A^k = 0$ .
3. Mostre que a iteração de Jacobi pode ser escrita na forma  $x^{k+1} = x^k - Br^k$ , onde  $r^k = Ax^k - b$  é o vetor resíduo. Faça o mesmo para Gauss-Seidel.
4. Seja  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  diagonalmente dominante por colunas. Mostre que  $\|H_{GS}\|_\infty \leq \|H_J\|_\infty$ , onde  $H_{GS}$  e  $H_J$  são as matrizes de iteração de Gauss-Seidel e Jacobi respectivamente.
5. Se  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  é diagonalmente dominante por linhas então o método de Jacobi converge partindo de qualquer ponto inicial  $x^0$ . O que acontece com o método de Gauss-Seidel ?
6. Mostrar que se  $A = M - N$ ,  $M$  não singular e  $A$  singular, então  $\rho(M^{-1}N) > 1$ . O que acontece com os métodos de splitting neste caso?
7. a) Considere a matriz  $2 \times 2$ :  $A = \begin{bmatrix} 1 & s \\ -s & 1 \end{bmatrix}$ . Sob que condições sobre esta matriz Gauss-Seidel irá convergir ?

b) Generalize o resultado para a matriz:  $A = \begin{bmatrix} I_n & S \\ -S^T & I_n \end{bmatrix}$ , onde  $S \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . (Dica: use a SVD de  $S$ )

8. A *taxa assintótica de convergência* de um método iterativo é definida por

$$R_\infty(H) = -\log_{10} \rho(H).$$

Mostre que  $1/R_\infty(H)$  é aproximadamente o número de iterações necessárias para reduzir o erro por um fator de  $10 \times$  (para  $k$  suficientemente grande).

9. A matriz de iteração do método de Richardson é dada por  $H_\omega = I - \omega A$ . Suponha  $A$  simétrica definida-positiva e  $\lambda_1$  e  $\lambda_n$  o maior e menor autovalores de  $A$ .
  - a) Mostre que os autovalores de  $H_\omega$  são menores que um.
  - b) Prove que o método de Richardson converge se e somente se  $\omega < 2/\lambda_1$ .
  - c) Prove que o valor de  $\omega$  que minimiza  $\rho(H_\omega)$  é  $\omega^* = \frac{2}{\lambda_1 + \lambda_n}$ .
  - d) Para  $A$  s.d.p., mostre que  $\rho(H_{\omega^*}) = \frac{\kappa_2(A) - 1}{\kappa_2(A) + 1}$ .
10. Para  $A$  é simétrica e definida positiva, qual a relação entre o método de Jacobi para  $Ax = b$  e métodos do tipo gradiente para  $\min_x \frac{1}{2} x^T Ax - b^T x$  ?

11. Seja  $\phi(x) = \frac{1}{2}x^T Ax - b^T x$ , com  $A$  simétrica positiva definida. Mostre que o escalar  $\alpha$  que minimiza  $\psi(\alpha) = \phi(x_k + \alpha d_k)$  é dado por

$$\alpha_k = -\frac{r_k^T d_k}{d_k^T A d_k}.$$

12. Seja  $A$  simétrica positiva definida. Mostre que autovetores associados a autovalores distintos são  $A$ -conjugados.
13. Seja  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simétrica positiva definida e  $d_0, d_1, \dots, d_k$  direções  $A$ -conjugadas. Mostre como encontrar  $Q \in \mathbb{R}^{n \times k}$  tal que  $Q^T A Q$  é diagonal.
14. Sejam  $A$  e  $B$  matrizes reais simétricas  $n \times n$  que comutam:  $AB = BA$ . Mostre que existe uma matriz  $Q$  ortogonal tal que  $Q^T A Q$  e  $Q^T B Q$  são matrizes diagonais.
15. Mostre que no método de direções conjugadas  $r_{k+1}$  é ortogonal a  $\text{span}\{d_0, d_1, d_2, \dots, d_k\}$ .
16. Provar que os resíduos  $\{r_0, \dots, r_k\}$  gerados pelo método de gradientes conjugados são mutuamente ortogonais.
17. Prove que o coeficiente  $\beta_{k+1}$  na iteração de gradientes conjugados pode ser escrito como

$$\beta_{k+1} = \frac{\langle r_{k+1}, r_{k+1} \rangle}{\langle r_k, r_k \rangle}.$$

18. Seja  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simétrica e definida positiva. Mostre que se  $\{p_0, \dots, p_{n-1}\}$  são vetores linearmente independentes, então as direções  $\{d_0, d_1, \dots, d_{n-1}\}$  definidas por:

$$d_0 = p_0,$$

$$d_{k+1} = p_{k+1} - \sum_{i=0}^k \frac{p_{k+1}^T A d_i}{d_i^T A d_i} d_i,$$

são  $A$ -conjugadas.

19. Suponha que no exercício anterior  $p_k = A^k p_0$ . Mostre que  $d_{k+1}$  pode ser obtida por uma fórmula de recursão envolvendo somente os termos  $A d_k$ ,  $d_k$  e  $d_{k-1}$ .
20. No item anterior, mostrar que se  $p_k = e_k$ ,  $k$ -ésimo vetor canônico, então o método de direções conjugadas equivale a eliminação Gaussiana para resolver  $Ax = b$ .