

Problema de valores propios

Temario

- Repaso problema de autovalores
- Métodos numéricos para el problema de autovalores
- Método de la potencia
- Escalamiento
- Algoritmo y programa de ejemplo
- Ejemplos
- Método de la potencia inversa

Problema de valores propios

Sea \mathbf{A} una matriz de $N \times N$ y \mathbf{X} un vector de $N \times 1$.

El producto $\mathbf{Y} = \mathbf{A} \mathbf{X}$ se puede ver como una transformación lineal del espacio N dimensional en sí mismo y se buscan escalares λ para los que exista un vector no nulo \mathbf{X} tales que $\mathbf{A} \mathbf{X} = \lambda \mathbf{X}$

Cuando esto ocurre se dice que \mathbf{X} es un autovector correspondiente al autovalor λ .

La ecuación anterior se puede expresar como un sistema de ecuaciones lineal $(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}) \mathbf{X} = 0$

En este problema, este sistema tiene soluciones no triviales sí y solo si el determinante de $(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I})$ es nulo.

La solución del determinante nulo da origen a un **polinomio característico de grado N** , cuyas raíces son los autovalores de la matriz \mathbf{A} .

Soluciones numéricas para el problema de autovalores

Los métodos disponibles se pueden agrupar en tres:

- Métodos de solución del polinomio característico
- Métodos de transformación
- Métodos iterativos

Encontrar las **raíces de polinomios** de forma **analítica** es posible **únicamente hasta grado 4**. Se necesitan métodos numéricos para resolver matrices mayores a 4×4 .

En los métodos de transformación se **aplican rotaciones y traslaciones** para **transformar la matriz** en otra diagonal **semejante**, de manera que la obtención de los autovalores sea más simple.

Un método iterativo es aquél que produce una **secuencia de aproximaciones** que convergen a la solución del problema.

Métodos iterativos

En principio la cantidad de aproximaciones necesarias es infinita. Además del método **se debe definir un criterio de convergencia** para aceptar una aproximación como la solución.

Para evaluar el **error** en cada iteración **se utiliza una norma**.

Además de asegurar la convergencia del método **es necesario determinar la tasa de la convergencia**. No es útil disponer de un método que alcance la convergencia en millones de iteraciones.

Existen **varios métodos** iterativos. En los más simples se producen secuencias de vectores que convergen a los autovectores de la matriz. Otros métodos más avanzados producen secuencias de matrices que poseen los mismos autovalores de la matriz original y convergen a una forma más simple de la matriz.

Método de la potencia fundamento

Sea \mathbf{A} una matriz de $N \times N$ y que posee un conjunto de N autovectores \mathbf{V} linealmente independientes que a su vez forman una base.

Sean $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ los autovalores asociados a los autovectores de \mathbf{A} .

Suponemos que los autovalores están ordenados. $|\lambda_1| \geq |\lambda_2| \geq \dots \geq |\lambda_n|$

Si $|\lambda_1| > |\lambda_2|$ entonces se denomina autovalor dominante.

La base del método consiste en generar una secuencia de vectores, a partir de un vector inicial \mathbf{X} , premultiplicando el vector original por la matriz \mathbf{A} : $\mathbf{X}, \mathbf{A}\mathbf{X}, (\mathbf{A})^2\mathbf{X}, (\mathbf{A})^3\mathbf{X}, \dots$

Como los autovectores \mathbf{V} de \mathbf{A} forman una base, se puede expresar el vector propuesto \mathbf{X} como una combinación lineal de la base. $\mathbf{X} = c_1 \mathbf{V}_1 + c_2 \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \mathbf{V}_n$

Premultiplicando por la matriz: $\mathbf{A}\mathbf{X} = c_1 \mathbf{A}\mathbf{V}_1 + c_2 \mathbf{A}\mathbf{V}_2 + \dots + c_n \mathbf{A}\mathbf{V}_n$

Reemplazando por el problema de autovalores: $\mathbf{A}\mathbf{X} = c_1 \lambda_1 \mathbf{V}_1 + c_2 \lambda_2 \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \lambda_n \mathbf{V}_n$

Método de la potencia fundamento

Premultiplicando j veces: $(\mathbf{A})^j \mathbf{X} = c_1 \lambda_1^j \mathbf{V}_1 + c_2 \lambda_2^j \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \lambda_n^j \mathbf{V}_n$

Sacando factor común: $(\mathbf{A})^j \mathbf{X} = \lambda_1^j \left(c_1 \mathbf{V}_1 + c_2 \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right)^j \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1} \right)^j \mathbf{V}_n \right)$

Dividiendo por λ_1^j : $\frac{1}{\lambda_1^j} (\mathbf{A})^j \mathbf{X} = \left(c_1 \mathbf{V}_1 + c_2 \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right)^j \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1} \right)^j \mathbf{V}_n \right)$

Como λ_1 es el autovalor dominante los cocientes dentro del paréntesis son menores a 1, por lo tanto, al premultiplicar repetidas veces todos los términos salvo el primero tienden a cero.

Geométricamente se observa que el vector calculado $(\mathbf{A})^j \mathbf{X}$ se alinea con el autovector asociado al autovalor dominante.

Método de la potencia fundamento

¿Cómo se obtiene el autovalor asociado?

Dividiendo dos iteraciones sucesivas se obtiene

$$\frac{(\mathbf{A})^{(j+1)} \mathbf{X}}{(\mathbf{A})^{(j)} \mathbf{X}} = \frac{\lambda_1^{(j+1)} \left(c_1 \mathbf{V}_1 + c_2 \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right)^{(j+1)} \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1} \right)^{(j+1)} \mathbf{V}_n \right)}{\lambda_1^j \left(c_1 \mathbf{V}_1 + c_2 \left(\frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right)^j \mathbf{V}_2 + \dots + c_n \left(\frac{\lambda_n}{\lambda_1} \right)^j \mathbf{V}_n \right)}$$

A medida que se produce la convergencia, los cocientes de autovalores tienden a cero y se obtiene:

$$\alpha^{(j+1)} = \frac{\lambda_1^{(j+1)} (c_1 \mathbf{V}_1)}{\lambda_1^j (c_1 \mathbf{V}_1)} = \lambda_1$$

Método de la potencia escalamiento

A medida que el método evoluciona, el vector calculado $q^{(j+1)} = \frac{1}{\lambda_1^j} (A)^j X$

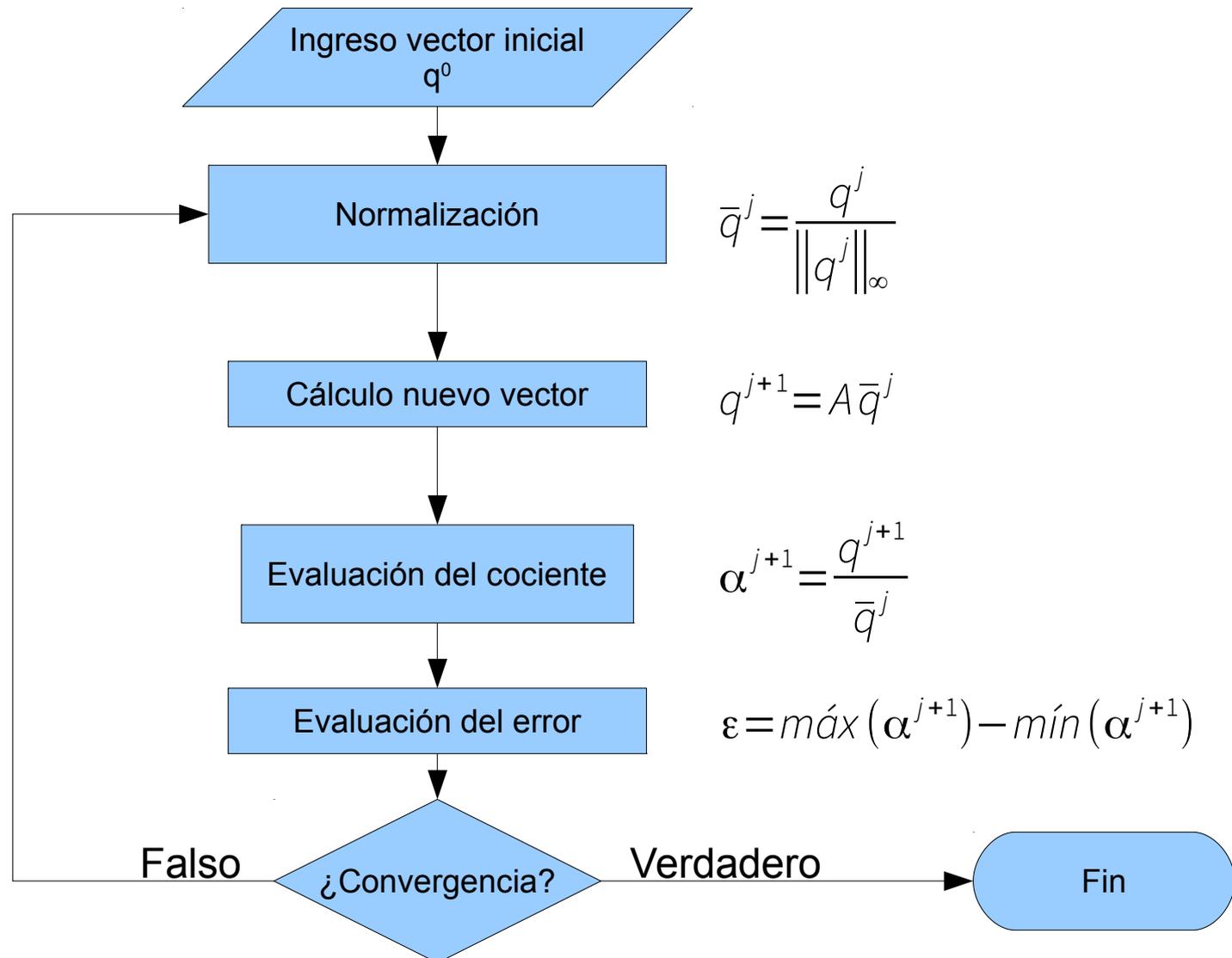
Va aumentando o reduciendo su magnitud, según si el autovalor dominante es mayor o menor a 1.

Si se multiplica demasiadas veces, el valor del vector puede generar desbordamiento numérico. Para evitarlo se utiliza una “normalización” o “escalamiento”, es decir

$$\bar{q}^{(j)} = \frac{q^{(j)}}{\|q^{(j)}\|}$$

Se suele elegir la norma infinito ya que asegura que la secuencia converge a un vector cuya máxima componente valdrá 1.

Resumen método de la potencia



Programa

```

function [lambda,V]=power1(A,X0,tol,maxiter)
k=0;
err=1;
while (k<=maxiter)&&(err>tol)
    Xnorm=X0/max(abs(X0)); %escalamiento
    Y=A*Xnorm; %nuevo valor
    alfa=Y./Xnorm; %calculo de autovalores
    err=abs(max(alfa)-min(alfa)); %calculo del error
    X0=Y; %actualizacion
endwhile
lambda=mean(alfa);
V=Xnorm;
endfunction
  
```

Ejemplo 1

Dada la matriz $A = \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ se desean obtener los autovectores de la matriz.

1) Polinomio característico: $\det|A - \lambda I| = 0$

$$\det \left| \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \right| = \det \left| \begin{bmatrix} 9 - \lambda & 1 \\ 1 & 2 - \lambda \end{bmatrix} \right| = (9 - \lambda)(2 - \lambda) - 1 = 17 - 11\lambda + \lambda^2 = 0$$

Las raíces del polinomio son: 9,140055 y 1,859945. La tasa de convergencia es $\left| \frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right| = \mathbf{0,203}$

El autovector asociado al autovalor dominante es: $(A - \lambda_1 I)v_1 = 0$

$$\begin{bmatrix} -0,14006 & 1 \\ 1 & -7,14006 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0,14006 \end{pmatrix}$$

El autovector asociado al segundo autovalor es: $(A - \lambda_2 I)v_2 = 0$

$$\begin{bmatrix} 7,14006 & 1 \\ 1 & 0,14006 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -7,14006 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 1

Dada la matriz $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ se desea obtener el autovector dominante de la matriz.

2) Método de la potencia **sin escalamiento**.

Iteración	q^j	$\ q^j\ $	$\overline{q^j}$	$\overline{q^{j+1}}$	α^{j+1}	error
0	[1 1]	1	[1 1]	[10 3]	[10 3]	7
1	[10 3]	1	[10 3]	[93 16]	[9,33 5,33]	3,967
2	[93 16]	1	[93 16]	[853 125]	[9,172 7,8125]	1,3595
3	[853 125]	1	[853 125]	[7802 1103]	[9,1465 8,824]	0,323
4	[7802 1103]	1	[7802 1103]	[71321 10008]	[9,1414 9,073]	0,068
5	[71321 10008]	1	[71321 10008]	[651897 91337]	[9,1403 9,1264]	0,014

Analítico: [1 0,14006]

Analítico: 9,140055

Ejemplo 1

Dada la matriz $A = \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ se desea obtener el autovector dominante de la matriz.

2) Método de la potencia **con escalamiento**.

Iteración	q^j	$\ q^j\ $	$\overline{q^j}$	$\overline{q^{j+1}}$	α^{j+1}	error
0	[1 1]	1	[1 1]	[10 3]	[10 3]	7
1	[10 3]	10	[1 0,3]	[9,3 1,6]	[9,3 5,33]	3,967
2	[9,3 1,6]	9,3	[1 0,172]	[9,172 1,344]	[9,172 7,813]	1,359
3	[9,172 1,344]	9,172	[1 0,1465]	[9,1465 1,293]	[9,1465 8,824]	0,3225
4	[9,1465 1,293]	9,1465	[1 0,14137]	[9,1414 1,2828]	[9,1414 9,0734]	0,0679
5	[9,1414 1,2828]	9,1414	[1 0,14032]	[9,1403 1,2806]	[9,1403 9,1264]	0,0139

Analítico: [1 0,14006]

Analítico: 9,140055

Ejemplo 2

Dada la matriz $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 8 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$ se desea obtener el autovector dominante de la matriz.

1) Polinomio característico: $\det|\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}| = 0$

$$\det \begin{vmatrix} 8 - \lambda & 1 \\ -2 & 1 - \lambda \end{vmatrix} = (8 - \lambda)(1 - \lambda) + 2 = 10 - 9\lambda + \lambda^2 = 0$$

Las raíces del polinomio son: 7,70156 y 1,29844. La tasa de convergencia es $\left| \frac{\lambda_2}{\lambda_1} \right| = 0,1686$

El autovector asociado al autovalor dominante es: $(\mathbf{A} - \lambda_1\mathbf{I})\mathbf{v}_1 = 0$

$$\begin{bmatrix} 0,29844 & 1 \\ -2 & -6,70156 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} v_{11} \\ v_{12} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \mathbf{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -0,29844 \end{pmatrix}$$

Ejemplo 2

Dada la matriz $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 8 & 1 \\ -2 & 1 \end{bmatrix}$ se desea obtener el autovector dominante de la matriz.

2) Método de la potencia.

Iteración	q^j	$\ q^j\ $	$\overline{q^j}$	$\overline{q^{j+1}}$	α^{j+1}	error
0	[1 1]	1	[1 1]	[9 -1]	[9 -1]	10
1	[9 -1]	9	[1 -0,111]	[7,889 -2,111]	[7,889 19]	-11,11
2	[7,889 -2,111]	7,889	[1 -0,2676]	[7,7324 -2,2676]	[7,7324 8,4737]	-0,741
3	[7,7324 -2,2676]	7,7324	[1 -0,2932]	[7,7067 -2,2933]	[7,7067 7,8199]	-0,113
4	[7,7067 -2,2933]	7,7067	[1 -0,2976]	[7,7024 -2,2976]	[7,7024 7,7212]	-0,0188

Analítico: [1 -0,29844]

Analítico: 7,70156

Ejemplo 3

Dada la matriz $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ se desea obtener el autovector dominante de la matriz.

2) Método de la potencia. Inicio con el segundo autovector

Iteración	q^j	$\ q^j\ $	$\overline{q^j}$	$\overline{q^{j+1}}$	α^{j+1}	error
0	[1 -7,14006]	7,14006	[0,14005 -1]	[0,26049 -1,8599]	[1,85994 1,859945]	-5E-6

Analítico: [1 0,14006]

Analítico: 9,140055

¿Por qué no converge al dominante?

Al ser el vector inicial paralelo al segundo autovector, y los autovectores forman una base, el vector es ortogonal al primer autovector y siempre da 0 la componente c_1

Método iterativo de la potencia inversa

Mediante el método de la potencia se obtiene una aproximación al autovector y autovalor dominantes asociados a la matriz A .

Si la matriz no es singular, se puede utilizar la inversa para generar la secuencia de vectores, lo cual arrojará como resultado la inversa del mínimo autovalor de la matriz A .

Observación: el proceso es idéntico al del método de la potencia, sin embargo, la inversión de la matriz A no es eficiente del punto de vista numérico. Por lo tanto conviene resolver un SEL mediante la factorización LU.

$$q^{j+1} = A^{-1} q^j \rightarrow \text{Premultiplicando por } A: A q^{j+1} = A A^{-1} q^j \rightarrow A q^{j+1} = q^j$$

$$(LU) q^{j+1} = L(U q^{j+1}) = q^j \rightarrow L y = q^j \text{ siendo } U q^{j+1} = y$$

De esta forma, se determinan las matrices L y U una única vez al principio y luego se resuelven sistemas triangulares, actualizando el valor del término independiente.

Ejemplo 4

Dada la matriz $A = \begin{bmatrix} 9 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$ se desea obtener el mínimo autovector de la matriz.

Método de la potencia inversa.

Iteración n	q^j	$\ q^j\ $	$\overline{q^j}$	$\overline{q^{j+1}}$	α^{j+1}	error
0	[1 1]	1	[1 1]	[0,0588 0,4706]	[0,0588 0,4706]	-0,412
1	[0,0588 0,4706]	0,4706	[0,125 1]	[-0,0441 0,522]	[0,3529 0,522]	-0,875
2	[-0,0441 0,522]	0,522	[-0,0845 1]	[-0,06876 0,5344]	[0,8137 0,5344]	0,279
3	[-0,06876 0,5344]	0,5344	[-0,1287 1]	[-0,07396 0,53698]	[0,5748 0,53698]	0,0378
4	[-0,07396 0,53698]	0,53698	[-0,1377 1]	[-0,07502 0,53751]	[0,5447 0,5375]	0,0072
			[1 -7,262]		1,848	

Analítico: [1 -7,14006]

Analítico: 1,859945