

Puntajes por resolución de ejercicios y condiciones generales de corrección									
Ej. 1	28	Ej. 2	24	Ej. 3	28	Ej. 4	16	Final	96
El examen se aprueba con 60 puntos. Resolver los ejercicios en hojas separadas. Incluir LU y nombre en hojas y enunciado.					Justificar <u>todas</u> las respuestas Puede hacerlo citando resultados de la teórica o la práctica. Para ejercicios de la guía, consulte.				

**Ejercicio 1** (28 puntos). Sea  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  tal que  $A^2 = I$ . Sean  $S_1 = \text{Nu}(A + I)$  y  $S_2 = \text{Nu}(A - I)$ :

- (5 puntos) Calcular  $Ax_1 \forall x_1 \in S_1$  y  $Ax_2 \forall x_2 \in S_2$ .
- (5 puntos) Probar que  $\frac{x - Ax}{2} \in S_1$  y  $\frac{x + Ax}{2} \in S_2$ .
- (10 puntos) Probar que  $S_1 + S_2 = \mathbb{R}^n$  y  $S_1 \cap S_2 = \{0\}$ .
- (8 puntos) Calcular  $\dim(S_2)$  sabiendo que  $\text{rg}(A + I) = r$  y justificar.

**Ejercicio 2** (24 puntos). Determinar si las siguientes afirmaciones son verdaderas o falsas. Para las verdaderas, dar una demostración, para las falsas, un contraejemplo:

- (6 puntos) Si los elementos de la diagonal de  $A$  son no nulos, entonces  $A$  tiene descomposición LU.
- (3 puntos) Una matriz inversible y estrictamente diagonal dominante por filas tiene factorización LU.
- (6 puntos)  $\|A\|_1 = \|A^{-1}\|_\infty$  para cualquier matriz inversible  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ .
- (6 puntos)  $\|A\|_1 = \|A^t\|_\infty$  para cualquier matriz  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ .

**Ejercicio 3** (28 puntos). Sea  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  tal que  $A = LU$  es la factorización LU de  $A$ .

- (7 puntos) Si  $A$  es simétrica, probar que existe  $D$  matriz diagonal tal que  $U = DL^t$ . Sabiendo que si además  $A$  es definida positiva entonces  $D$  tiene en su diagonal elementos positivos, probar la existencia de la descomposición de Cholesky.
- (10 puntos) Dados  $b \in \mathbb{R}^n$  y  $d \in \mathbb{R}_{>0}$ , probar que  $A$  es SDP si y sólo si  $C \in \mathbb{R}^{(n+1) \times (n+1)}$  es SDP:

$$C = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ b & L \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d & db^t \\ 0 & U \end{pmatrix}$$

- (11 puntos) Además de  $A$ , considere  $B \in \mathbb{R}^{n \times k}$ ,  $M \in \mathbb{R}^{k \times k}$  y  $C \in \mathbb{R}^{(k+n) \times (k+n)}$  tales que:

$$C = \begin{pmatrix} M & MB^t \\ BM & BMB^t + A \end{pmatrix}$$

Demostrar que  $C$  es SDP si y sólo si tanto  $A$  como  $M$  son SDP.

**Ejercicio 4** (20 puntos).

- (12 puntos) Sea  $P \in \mathbb{R}^{n \times n}$  ortogonal y triangular superior. Probar que  $\forall j = 1, \dots, n$ ,  $\text{col}_j(P) = \pm \epsilon_j$ .
- (8 puntos) Probar que si  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  es invertible, entonces existen únicas matrices  $Q$  ortogonal y  $R$  triangular superior, tal que  $A = QR$ ,  $R$  es invertible y los elementos de su diagonal son positivos.



1] a] Sea  $x_2 \in \text{Nu}(A+I)$ , como  $x_2$  pertenece al núcleo de dicha t.l.,  $(A+I) \cdot x_2 = \vec{0}$

Manipulando algebraicamente,  $(A+I) \cdot x_2 = \vec{0} \Leftrightarrow Ax_2 + I \cdot x_2 = \vec{0} \Leftrightarrow Ax_2 + x_2 = \vec{0}$

$\Leftrightarrow Ax_2 = -x_2$  Por tanto, para dicho  $x_2$  la t.l. definida por  $A$  le como multiplica por  $-1$ .

Similarmnte,  $x_2 \in \text{Nu}(A-I) \Leftrightarrow (A-I)x_2 = \vec{0} \Leftrightarrow Ax_2 - Ix_2 = \vec{0} \Leftrightarrow Ax_2 - x_2 = \vec{0}$

$\Leftrightarrow Ax_2 = x_2$  Por tanto para dicho  $x_2$  la t.l. definida por  $A$  le como multiplica por  $1$ .

b] Ver que  $\frac{x-Ax}{2} \in \text{Nu}(A+I)$  es equivalente a ver que  $(A+I) \cdot \left(\frac{x-Ax}{2}\right) = \vec{0}$ : (B)

$$(A+I) \left(\frac{x-Ax}{2}\right) = \frac{1}{2} \left( (A+I) \cdot (x-Ax) \right) = \frac{1}{2} (A \cdot x - A \cdot A \cdot x + I \cdot x - I \cdot A \cdot x)$$

$$= \frac{1}{2} (A \cdot x - A^2 x + I \cdot x - A \cdot x) \stackrel{A^2=I \text{ por hipótesis}}{=} \frac{1}{2} (Ax - Ix + Ix - Ax) = \frac{1}{2} (\vec{0}) = \vec{0} \therefore \text{vale!}$$

Similarmnte,  $\frac{x+Ax}{2} \in \text{Nu}(A-I) \Leftrightarrow (A-I) \cdot \left(\frac{x+Ax}{2}\right) = \vec{0}$ :

$$(A-I) \left(\frac{x+Ax}{2}\right) = \frac{1}{2} \left( (A-I) \cdot (x+Ax) \right) = \frac{1}{2} (A \cdot x + A^2 x - I \cdot x - I \cdot A \cdot x)$$

$$\stackrel{A^2=I \text{ por hipótesis}}{=} \frac{1}{2} (Ax + Ix - Ix - Ax) = \frac{1}{2} (\vec{0}) = \vec{0} \therefore \text{vale!} \quad (B)$$

c] Para ver que  $\text{Nu}(A+I) + \text{Nu}(A-I)$  genera la totalidad de  $\mathbb{R}^n$ , vamos a considerar cualquier  $x \in \mathbb{R}^n$  genérico y ver que puede escribirse como una combinación lineal de generadores de  $\text{Nu}(A+I)$  y  $\text{Nu}(A-I)$  (a priori no necesariamente forman una base de  $\mathbb{R}^n$ ).

Dado este  $x$  genérico, observamos que siempre podemos escribirlo como  $x = \frac{x-Ax}{2} + \frac{x+Ax}{2}$ .

Por el inciso b], sabemos que  $\frac{x-Ax}{2} \in \text{Nu}(I+A)$ , y por tanto una base  $\{y_1, \dots, y_r\}$  de  $\text{Nu}(A+I)$

representa a  $\frac{x-Ax}{2} = \alpha_1 y_1 + \dots + \alpha_r y_r$  como una combinación lineal con coeficientes  $\alpha_1, \dots, \alpha_r \in \mathbb{R}$ .

Similarmnte, por inciso b] sabemos que  $\frac{x+Ax}{2} \in \text{Nu}(A-I)$ , y entonces una base  $\{z_1, \dots, z_s\}$  de  $\text{Nu}(A-I)$

representa a  $\frac{x+Ax}{2} = \beta_1 z_1 + \dots + \beta_s z_s$  con coeficientes  $\beta_1, \dots, \beta_s \in \mathbb{R}$ .

Juntando estos resultados,  $x = \alpha_1 y_1 + \dots + \alpha_r y_r + \beta_1 z_1 + \dots + \beta_s z_s$ , y entonces tenemos un conjunto

generador (no necesariamente base) de  $\mathbb{R}^n$ , ya que elegimos  $x$  genérico y aplicamos para todo.



Por esto,  $\mathbb{R}^n \subseteq S_1 + S_2$ , la igualdad ( $S_1 + S_2 \subseteq \mathbb{R}^n$ ) se trivial por ser  $\mathbb{R}^n$  el espacio vectorial.

Habiendo visto la doble inclusión,  $S_1 + S_2 = \mathbb{R}^n$ .

Para ver que  $S_1 \cap S_2 = \{\vec{0}\}$ , consideramos cualquier  $x \in \mathbb{R}^n$  tal que  $x \in S_1 \cap S_2$ .

Como  $x \in \text{Nu}(A+I)$ ,  $(A+I) \cdot x = \vec{0}$ , además, como  $x \in \text{Nu}(A-I)$ ,  $(A-I) \cdot x = \vec{0}$ .

Luego,  $\vec{0} = (A+I) \cdot x = (A-I) \cdot x \Rightarrow Ax + x = Ax - x \Rightarrow x = -x$ , como sabemos, el único vector que cumple esto es  $\vec{0}$ . Luego,  $S_1 \cap S_2 = \{\vec{0}\}$ .

d) El hecho de que el rango de la matriz  $A+I$  sea  $r$  se traduce a que su t.l. asociada tiene dimensión del núcleo  $r$ , es decir,  $\dim(\text{Nu}(A+I)) = r$ . Por lo visto en  $\square$ ,

El hecho de que el  $\text{rg}(A) = r$  se traduce a que su t.l. asociada tiene dimensión de los valores  $r$ ;

es decir,  $\dim(\text{Im}(A+I)) = r$ . Por el Teorema de la Dimensión,  $\dim(\text{Nu}(A+I)) + \dim(\text{Im}(A+I)) = \dim(\mathbb{R}^n)$

$$\therefore \dim(\text{Nu}(A+I)) + r = n \Rightarrow \dim(\text{Nu}(A+I)) = n - r.$$

Por lo visto en el inciso  $\square$ ,  $\text{Nu}(A+I)$  y  $\text{Nu}(A-I)$  generan  $\mathbb{R}^n$  y no tienen intersección no trivial.

$$\text{Luego, } \dim(\mathbb{R}^n) = \dim(\text{Nu}(A+I)) + \dim(\text{Nu}(A-I)) - \dim(S_1 \cap S_2) = \dim(S_1) + \dim(S_2) - \dim(S_1 \cap S_2)$$

$$\Rightarrow n = n - r + \dim(S_2) - 0 \Rightarrow \boxed{\dim(S_2) = r}$$



2) a) Falso: Consideremos la matriz  $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ ,  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$  con diagonal no nula.  
 Como vimos en la teoría, que una matriz admita la descomposición LU es equivalente a que el algoritmo de Eliminación Gaussiana sin pivote pueda ejecutarse sobre la matriz. Ejecutándose normalmente:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{F_2 - F_1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Observamos que  $A^{(1)}$  tiene un pivote  $A_{2,2} = 0$  mientras que  $A_{3,2} \neq 0$ . Sin pivote, el algoritmo no puede proseguir. Luego,  $A$  no tiene la factorización LU.

c) Falso: Consideremos la matriz  $A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ ,  $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ .

Por lo visto en la teoría, podemos definir la norma 1 y  $\infty$  <sup>para matrices</sup> equivalentemente como:

$$\|A\|_1 = \max_{j=1, \dots, n} \{ \|\text{col}_j(A)\|_1 \} \quad \text{y} \quad \|A\|_\infty = \max_{i=1, \dots, n} \{ \|\text{fil}_i(A)\|_1 \}$$

$$\text{Luego, } \|A\|_1 = \max \{ \|(1 \ 1)^t\|_1, \|(0 \ 2)^t\|_1 \} = \max \{ (|1|+|1|), (|0|+|2|) \} = 2$$

$$\text{Observamos que } A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}, \text{ verificable con } \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I_2$$

$$\text{Además, } \|A^{-1}\|_\infty = \max \{ \|(1 \ 0)\|_1, \|(-\frac{1}{2} \ \frac{1}{2})\|_1 \} = \max \{ (|1|+|0|), (|-\frac{1}{2}|+|\frac{1}{2}|) \} = 1$$

$$\text{Entonces, } \|A\|_1 \neq \|A^{-1}\|_\infty$$

d) Verdadero: Vamos a utilizar las equivalencias de normas matriciales 1 y  $\infty$  vistas en el inciso c).

Consideremos  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  genérica.  $\|A\|_1 \stackrel{d}{=} \max_{j=1, \dots, n} \{ \|\text{col}_j(A)\|_1 \}$ . Por otro lado,

$$\|A^t\|_\infty = \max_{i=1, \dots, n} \{ \|\text{fil}_i(A^t)\|_1 \}. \text{ Como } \text{fil}_i(A^t) = \text{col}_i(A) \text{ por definición de la transpuesta,}$$

$$\|A^t\|_\infty = \max_{i=1, \dots, n} \{ \|\text{col}_i(A)\|_1 \} = \|A\|_1 \quad \therefore \quad \boxed{\|A\|_1 = \|A^t\|_\infty}$$



b) Verdadero: En la última semana dos propiedades que pueden utilizarse de manera muy directa para demostrar esto: que toda matriz estrictamente dominante por filas tiene a toda sus submatrices principales invertible, y que toda matriz cuya submatrices principales son todas invertible posee factorización LU. Aunque dicha demostración fue vista y se validó, luego de consulta veo que la idea se demuestra por otro lado. (esta también es válida)

Para ello, utilizo una propiedad vista en la práctica 2: toda matriz estrictamente dominante por columnas que sea invertible tiene factorización LU. Sea  $E \in \mathbb{R}^{n \times n}$  una matriz estrictamente dominante por filas invertible. Como  $\det(E) = \det(E^t) \neq 0$  y por construcción de e.d.d.s.,  $E^t$  es e.d.d.c. e invertible, por lo que admite  $E^t = L \cdot U$  con  $L$  triangular inferior con unos en la diagonal, y  $U$  triangular superior. Luego,  $E = (L \cdot U)^t = U^t \cdot L^t$ , donde  $U^t$  triangular inferior y  $L^t$  triangular superior. Esto es una fact. LU de  $E$ , pero como  $U^t$  no necesariamente tiene unos en la diagonal. Sin embargo, por otra propiedad vista durante la práctica 2, toda matriz que admite una factorización LU sin que  $L$  sea triangular inferior con unos en la diagonal, admite también una fact. LU que sí lo cumple. Esto es posible ya que podemos escribir  $E = U^t \cdot L^t = U^t \cdot I \cdot L^t = U^t \cdot D \cdot D^{-1} \cdot L^t$ , donde  $D \in \mathbb{R}^{n \times n}$  es una matriz diagonal definida como  $D_{i,i} = (U^t_{i,i})^{-1} U_{i,i}$ . Entonces, exhibimos  $\tilde{L} = U^t \cdot D$ ,  $\tilde{U} = D^{-1} \cdot L^t$  como  $E = \tilde{L} \cdot \tilde{U}$  la factorización LU de  $E$ , con  $\tilde{L}$  triangular inferior con unos en la diagonal y  $\tilde{U}$  triangular superior.



3] Sabemos que  $A = LU$ , con  $L$  triangular inferior y  $L_{i,i} = 1 \forall i$ ; y  $U$  triangular superior.  
 Recordando además haber visto que  $A^t = (LU)^t = U^t \cdot L^t$  por propiedad asociativa de la transpuesta.  
 Como  $A$  es simétrica,  $A = A^t \Rightarrow LU = U^t L^t$ . Dado que  $L$  es triangular inferior, podemos calcular  
 su determinante como  $\det(L) = \prod_{i=1}^n L_{i,i} = \prod_{i=1}^n 1 = 1 \neq 0$ . Por tanto,  $L$  es invertible (ya que  $\det(L) \neq 0$   
 si y solo si  $M$  invertible  $\forall M \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ). Entonces, podemos despejar como  $\det(L) = \det(L^t) \neq 0$ ,  
 $L^t$  también es invertible. Entonces, podemos despejar

$LU = U^t L^t \Rightarrow L \cdot U (L^t)^{-1} = U^t \Rightarrow U \cdot (L^t)^{-1} = L^t \cdot U^t$ . Recordando que producto de triangular  
 inferior (superior) es triangular inferior (superior), y que inversa de triangular inferior (superior) es triangular  
 inferior (superior, respectivamente), necesariamente  $L^t \cdot U^t$  es además de que transpuesta de  
 triangular inferior (superior) es triangular superior (inferior, respectivamente), necesariamente  $L^t \cdot U^t$   
 es triangular inferior. Además, necesariamente  $U \cdot (L^t)^{-1}$  es triangular superior, como ambos términos  
 son iguales, necesariamente  $U \cdot (L^t)^{-1} = L^t \cdot U^t = D$  con  $D$  triangular inferior y superior (es decir, diagonal).  
 Entonces,  $U \cdot (L^t)^{-1} = D \Rightarrow U = D \cdot (L^t)^{-1} = D \cdot L^t$ .

Recordando ahora que  $A$  es def. positiva, y que por tanto  $D_{i,i} > 0 \forall i$ , podemos considerar  
 que  $\forall i, D_{i,i} = \sqrt{D_{i,i}} \cdot \sqrt{D_{i,i}}$ . Luego, podemos definir una nueva matriz diagonal  $\tilde{D} \in \mathbb{R}^{n \times n}$   
 tal que  $\tilde{D}_{i,i} = \sqrt{D_{i,i}}$ , y entonces vale  $D = \tilde{D} \tilde{D}$ .

Como antes vimos que  $U = D \cdot L^t$ , entonces  $A = LU = L \cdot D \cdot L^t$ . Recordando,  
 $A = L \cdot D \cdot L^t = L \cdot \tilde{D} \cdot \tilde{D} \cdot L^t$ . Como la transpuesta de una diagonal es sí misma,  $\tilde{D} = \tilde{D}^t$ , y  
 entonces  $A = L \cdot \tilde{D} \cdot \tilde{D} \cdot L^t = (L \cdot \tilde{D}) \cdot (\tilde{D}^t \cdot L^t) = (L \cdot \tilde{D}) \cdot (L \cdot \tilde{D})^t = \tilde{L} \cdot \tilde{L}^t$  con  $\tilde{L} = L \cdot \tilde{D}$ .  
 Como  $L$  tenía unos en la diagonal, y  $\tilde{D}$  tiene positivos en la diagonal,  $\tilde{L}$  tiene positivos en la diagonal.  
 Entonces,  $\tilde{L}$  es una triangular inferior con positivos en la diagonal y por tanto  $A = \tilde{L} \tilde{L}^t$  es una  
 (de inicio) descomposición de Cholesky de  $A$  s.d.p.

b] Para ver  $A$  s.d.p.  $\Leftrightarrow C$  s.d.p., seguimos con lo  $\Rightarrow$  y vuelta  $\Leftarrow$ :

$\Rightarrow$  Como  $A$  s.d.p., vimos en el inciso a) que  $A = L \tilde{D} \tilde{D}^t$  con  $\tilde{D}$  de valores positivos y  $L$  de la fact. LU.



$A = \tilde{L} \tilde{L}^t$  con  $\tilde{L}$  tri. inferior con diagonal positiva. Pero van que  $C$  es sdp, basta con ser esp. en fact. de Cholesky. Entonces, queremos hallar  $\bar{L} \in \mathbb{R}^{(n+1) \times (n+1)}$  tri. inferior con diagonal positiva tal que

$$C = \begin{pmatrix} d & 0 \\ b & L \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} d & d \cdot b^t \\ 0 & U \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d & d \cdot b^t \\ d \cdot b & d \cdot b \cdot b^t + L \cdot U \end{pmatrix} \stackrel{?}{=} \begin{pmatrix} \bar{L}_{11} \cdot \bar{L}_{11}^t & \bar{L}_{11} \cdot \bar{L}_{21}^t \\ \bar{L}_{21} \cdot \bar{L}_{11}^t & \bar{L}_{21} \cdot \bar{L}_{21}^t + \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{L}_{11} & 0 \\ \bar{L}_{21} & \bar{L}_{22} \end{pmatrix}^t = \bar{L} \cdot \bar{L}^t$$

con  $\bar{L}$  en bloque tal que  $\bar{L}_{11} \in \mathbb{R}$ ,  $\bar{L}_{21} \in \mathbb{R}^{n \times 1}$ , y  $\bar{L}_{22} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . El  $?$  representa lo que queremos satisfacer. Obtenemos que la multiplicación en bloque se encuentra bien definida. ¿Juntos cada bloque:

$$\begin{cases} d = \bar{L}_{11} \cdot \bar{L}_{11}^t \\ d \cdot b^t = \bar{L}_{11} \cdot \bar{L}_{21}^t \\ d \cdot b = \bar{L}_{21} \cdot \bar{L}_{11}^t \\ d \cdot b \cdot b^t + L \cdot U = \bar{L}_{21} \cdot \bar{L}_{21}^t + \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t \end{cases} \quad \begin{cases} \text{De la primera ecuación, obtenemos que como } \bar{L}_{11} \in \mathbb{R}, \\ d = \bar{L}_{11} \cdot \bar{L}_{11}^t \Leftrightarrow d = \bar{L}_{11}^2, \text{ como } d > 0, \text{ vale despejar} \\ |\bar{L}_{11}| = \sqrt{d}. \text{ Para que } \bar{L} \text{ tenga diagonal positiva, necesitamos} \\ \bar{L}_{11} = \sqrt{d}. \end{cases}$$

De la segunda y tercera ecuación obtenemos  $d \cdot b^t = \bar{L}_{11} \cdot \bar{L}_{21}^t \Leftrightarrow d \cdot b^t = \sqrt{d} \cdot \bar{L}_{21}^t$ , como  $d > 0$ ,  
 $\Leftrightarrow \sqrt{d} \cdot b^t = \bar{L}_{21}^t \Leftrightarrow \bar{L}_{21} = \sqrt{d} \cdot b$  No necesitamos nada particular de los coeficientes de  $\bar{L}_{21}$ .

Finalmente, de la cuarta ecuación obtenemos  $d \cdot b \cdot b^t + L \cdot U = \bar{L}_{21} \cdot \bar{L}_{21}^t + \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t$ . Como  $A$  sdp,

$A = L \cdot U = \tilde{L} \cdot \tilde{L}^t$  con su fact. de Cholesky. Luego,  $d \cdot b \cdot b^t + \tilde{L} \cdot \tilde{L}^t = \sqrt{d} \cdot b \cdot \sqrt{d} \cdot b^t + \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t$

$$\Leftrightarrow d \cdot b \cdot b^t + \tilde{L} \cdot \tilde{L}^t - \sqrt{d} \cdot \sqrt{d} \cdot b \cdot b^t = \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t \Leftrightarrow d \cdot b \cdot b^t + \tilde{L} \cdot \tilde{L}^t - d \cdot b \cdot b^t = \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t$$

$$\Leftrightarrow \tilde{L} \cdot \tilde{L}^t = \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t \Leftrightarrow \bar{L}_{22} = \tilde{L}$$

con diagonal positiva.

no necesitamos nada particular de los coeficientes de  $\bar{L}_{22}$

Luego, obtenemos  $C = \bar{L} \cdot \bar{L}^t$  con  $\bar{L} = \begin{pmatrix} \sqrt{d} & 0 \\ \sqrt{d} \cdot b & \tilde{L} \end{pmatrix}$ , lo cual es triangular inferior con diagonal positiva y por tanto una fact. de Cholesky válida. Luego,  $C$  es sdp.



Si en cambio asumimos que  $C$  es sdp, sabemos que posee fact de Cholesky  $C = \bar{L} \cdot \bar{L}^t$ .  
 Por lo tanto en la ecuación vectorial de la ida, vale que  $A = \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t$ , por esta razón se  
 sabemos a priori si  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ , sin embargo, justamente porque  $\bar{L}_{22}$  es triangular inferior con diagonal  
 positiva (por ser  $\bar{L}$  lo mismo) y porque  $A = \bar{L}_{22} \cdot \bar{L}_{22}^t$ , esto es un fact de Cholesky válido  
 para  $A$ , y por tanto es sdp.  $\checkmark$  *interesante!*

Procedamos de manera muy similar al inciso anterior: vamos la ida y la vuelta por separado  
 de  $A$  sdp  $\Leftrightarrow M$  sdp  $\Leftrightarrow C$  sdp.

Y igual al inciso anterior, busquemos explícitamente la fact  $C = \bar{L} \cdot \bar{L}^t$  de  $C$ .

$$C = \begin{pmatrix} M & MB \\ BM & BMB^t + A \end{pmatrix} \stackrel{?}{=} \begin{pmatrix} \bar{L}_{11} \bar{L}_{11}^t & \bar{L}_{11} \bar{L}_{21}^t \\ \bar{L}_{21} \bar{L}_{11}^t & \bar{L}_{21} \bar{L}_{21}^t + \bar{L}_{22} \bar{L}_{22}^t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \bar{L}_{11} & 0 \\ \bar{L}_{21} & \bar{L}_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{L}_{11}^t & \bar{L}_{21}^t \\ 0 & \bar{L}_{22}^t \end{pmatrix}$$

Esto nos da,  $\bar{L}_{11} \in \mathbb{R}^{k \times k}$ ,  $\bar{L}_{21} \in \mathbb{R}^{(n-k) \times k}$  y  $\bar{L}_{22} \in \mathbb{R}^{(n-k) \times (n-k)}$ . Igualamos cada bloque:

$$\begin{cases} M = \bar{L}_{11} \bar{L}_{11}^t \\ MB = \bar{L}_{11} \bar{L}_{21}^t \\ BM = \bar{L}_{21} \bar{L}_{11}^t \\ BMB^t + A = \bar{L}_{21} \bar{L}_{21}^t + \bar{L}_{22} \bar{L}_{22}^t \end{cases}$$

De la primera ecuación, como  $M$  sdp y entonces  $M = \tilde{M} \cdot \tilde{M}^t$  con su Cholesky,  
 obtenemos  $\tilde{M} \cdot \tilde{M}^t = \bar{L}_{11} \bar{L}_{11}^t \Leftrightarrow \bar{L}_{11} = \tilde{M}$  (cumple la 2da  
 triangular inferior con positiva en la diagonal.  $\checkmark$ )

De la segunda (y tercera) obtenemos  $MB = \bar{L}_{11} \bar{L}_{21}^t \Leftrightarrow \tilde{M} \cdot \tilde{M}^t \cdot B = \tilde{M} \cdot \bar{L}_{21}^t$

Como  $\tilde{M}$  triangular e invertible, tenemos  $\tilde{M} \cdot \tilde{M}^t \cdot B = \tilde{M} \bar{L}_{21}^t \Leftrightarrow \tilde{M}^t \cdot B = \bar{L}_{21}^t \Leftrightarrow \bar{L}_{21} = B^t \tilde{M}$

Dado que la diagonal principal de  $\bar{L}$  nunca "pasa" por  $\bar{L}_{21}$ , tampoco necesitamos nada de este bloque.

De la cuarta ecuación obtenemos  $BMB^t + A = \bar{L}_{21} \bar{L}_{21}^t + \bar{L}_{22} \bar{L}_{22}^t$ , usando  $M = \tilde{M} \tilde{M}^t$  y

$A = \tilde{A} \cdot \tilde{A}^t$  definida igual, queda  $B \tilde{M} \tilde{M}^t B^t + \tilde{A} \tilde{A}^t = B^t \tilde{M} \cdot \tilde{M}^t \cdot B + \bar{L}_{22} \bar{L}_{22}^t$

$\Leftrightarrow B \tilde{M} \tilde{M}^t B^t + \tilde{A} \tilde{A}^t - B^t \tilde{M} \tilde{M}^t B = \bar{L}_{22} \bar{L}_{22}^t \Leftrightarrow \tilde{A} \tilde{A}^t = \bar{L}_{22} \bar{L}_{22}^t \Leftrightarrow \bar{L}_{22} = \tilde{A}$



De nuevo analizo al ítem anterior, como  $\tilde{A}$  es tri. inf. con diagonal positiva, de donde se sigue  
lo pedid para  $L_{22}$  de forma tal que  $\tilde{L}$  sea tri. inf. con diag. positiva. De nuevo por  $L_{11} = \tilde{M}$ .

Entonces, con  $C = \tilde{L} \tilde{L}^t$  tomamos la solución de  $C$  y por tanto es sdp. ✓

⇒ Muy similar a lo visto en el ítem anterior, requerimos que  $L_{11} = \tilde{M}$  y  $L_{22} = \tilde{A}$  sean  
tri. inf. con diagonal positiva, lo cual solo vale si  $A$  y  $M$  son sdp. Por tanto si  $C$  es  
sdp,  $A = \tilde{A} \tilde{A}^t$ ,  $M = \tilde{M} \tilde{M}^t$  y por tanto  $A$  y  $M$  sdp. ✓ ~~ANÁLISIS~~

(me falta tiempo para explicar más en detalle, pero es la misma misma idea que B)



12) Como  $P$  es ortogonal, triangular superior, sabemos que calculamos su determinante como  $\det(P) = \prod_{i=1}^n p_{i,i}$ . Al ser ortogonal, sabemos por propiedad que  $|\det(P)| = 1$ , por lo

que  $|\prod_{i=1}^n p_{i,i}| = \prod_{i=1}^n |p_{i,i}| = \pm 1$ . Intuitivamente, esto se vea como todos los coeficientes en la diagonal  $\pm 1$ , pero a priori podría ocurrir que algunos coeficientes sean mayores en módulo a 1

mientras que otros son menores, y que logren cancelarse entre sí para dar un valor absoluto 1. Veamos por el absurdo que no se puede ocurrir: si alguno de los coeficientes  $p_{i,i}$  es mayor en módulo que 1, necesariamente algún  $p_{i,i}$  debe tener valor absoluto mayor a 1, ya que si uno es mayor en módulo que 1 y el resto son menores o iguales en módulo a 1, es fácil ver que  $\prod_{i=1}^n |p_{i,i}| < 1$ . Luego,

$\exists M / |p_{n,n}| > 1$ , Pero entonces, consideramos que, por ser  $P$  ortogonal,  $\|P \cdot e_n\|_2 = \|e_n\|_2 = 1$ .

sin embargo,  $\|P \cdot e_n\|_2 = \|\text{col}_n(P)\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^n p_{i,n}^2} = \sqrt{p_{n,n}^2 + \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq n}}^n p_{i,n}^2} \geq \sqrt{p_{n,n}^2} = |p_{n,n}| > 1$ .

Entonces,  $\|P \cdot e_n\|_2 \neq \|e_n\|_2 = 1$ , y hallamos un absurdo por tanto de ocurrir que existe  $|p_{i,i}| \neq 1$ .

Sabiendo que cada coeficiente de la diagonal es  $\pm 1$ , consideramos que  $\forall 1 \leq i \leq n$ , se debe satisfacer

$\|P \cdot e_i\|_2 = \|e_i\|_2 = 1$ . Como  $\|P \cdot e_i\|_2 = \|\text{col}_i(P)\|_2 = \sqrt{\sum_{j=1}^n p_{j,i}^2} = \sqrt{p_{i,i}^2 + \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n p_{j,i}^2} = 1$ ,

necesariamente  $\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n p_{j,i}^2 = 0$ . Luego,  $p_{j,i} = 0 \ \forall j \neq i$ , y entonces todos los coeficientes fuera de la diagonal  $\pm$  nulo. Entonces,  $P$  cumple que  $(\forall i, j) (p_{i,j} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j \\ \pm 1 & \text{si } i = j \end{cases})$ , y por tanto

$(\forall j) (\text{col}_j(P) = \pm e_j)$ .

9) b) Para esta demostración, asumamos que  $A$  admite dos factorizaciones  $QR$  con las condiciones estipuladas, y vemos que en realidad son la misma. Tenemos  $A = Q \cdot R = \tilde{Q} \cdot \tilde{R}$ , con  $Q$  y  $\tilde{Q}$  ortogonales, y  $R$  y  $\tilde{R}$  triangulares superiores con coeficientes positivos en la diagonal. Como el determinante de  $R$  y  $\tilde{R}$  es el producto de los elementos en su diagonal y estos son positivos,  $\det(R) \neq 0$  y  $\det(\tilde{R}) \neq 0$ , por lo que



ambos son invertibles. Manipulando algebraicamente,  $A = Q \cdot R = \tilde{Q} \cdot \tilde{R} \Rightarrow Q \cdot R \cdot \tilde{R}^{-1} = \tilde{Q}$   
 $\Rightarrow R \cdot \tilde{R}^{-1} = Q^{-1} \cdot \tilde{Q}$  (por ser ortogonal,  $Q$  es invertible). Como el producto de ortogonales es ortogonal (y la inversa de ortogonal también lo es),  $Q^{-1} \cdot \tilde{Q}$  es ortogonal. Por similitud, como el producto de triangulares superiores con diagonal positiva es triangular superior con diagonal positiva <sup>se podría justificar esto</sup> (y la inversa también lo es),  $R \cdot \tilde{R}^{-1}$  es triangular superior con diagonal positiva. Pero entonces  $\Omega = R \cdot \tilde{R}^{-1} = Q^{-1} \cdot \tilde{Q}$  es ambas a la vez, y por tanto  $\exists$  un solo  $\tilde{Q}$  tal que  $(\forall j)(\text{col}_j(\Omega) = \pm e_j)$ .  
 Más aún, como su diagonal es positiva, es imposible que  $\exists j / \text{col}_j(\Omega) = -e_j$ , por lo que  $(\forall j)(\text{col}_j(\Omega) = e_j)$  y entonces  $\Omega = I$ .

Luego,  $R \cdot \tilde{R}^{-1} = I \Rightarrow R = I \cdot (\tilde{R}^{-1})^{-1} \Rightarrow \boxed{R = \tilde{R}}$

Simétricamente,  $Q^{-1} \cdot \tilde{Q} = I \Rightarrow \tilde{Q} = (Q^{-1})^{-1} \cdot I \Rightarrow \boxed{Q = \tilde{Q}}$

Podemos concluir entonces que necesariamente dicha factorización de  $A$  existe.

Falta probar existencia.

Sabemos que existe factorización QR

con  $Q$  ortogonal y  $R \nabla$  pero no si

$\exists$  con  $R \nabla$ , invertible y con  $r_{ii} > 0 \forall i$ .