

# Analisi degli errori per un modello di code fluide markoviane

8 Giugno 2016

Questi appunti vanno visti solo come un'appendice e un aiuto per seguire l'omonimo seminario.

## 1 La funzione matriciale $\text{segno}(A)$

Data una matrice  $A \in \mathbb{R}^{M \times M}$  senza autovalori immaginari puri, siano  $n$  i suoi autovalori con parte reale negativa e  $p$  quelli con parte reale positiva; sia infine  $S$  la matrice di similitudine di Jordan. Allora

$$\text{segno}(A) := S^{-1} \begin{bmatrix} -I_n & 0 \\ 0 & I_p \end{bmatrix} S. \quad (1)$$

è la funzione  $\text{segno}(A)$ . Si può dimostrare che, se  $A$  ed  $E$  sono invertibili, il metodo

$$\begin{cases} Z_0 & = A \\ Z_{k+1} & = \frac{1}{2}(Z_k + EZ_k^{-1}E) \end{cases}$$

converge quadraticamente a  $\text{segno}(AE^{-1})$ . Nel listing 1 possiamo vedere il codice utilizzato.

## 2 Spectral divide and conquer

Abbiamo visto che lo snodo centrale per il problema di capacità infinita è trovare due matrici ortonormali  $Q, Z$  tali che

$$Q^T(\lambda E - A)Z = \begin{bmatrix} \lambda E_{11} - A_{11} & \lambda E_{12} - A_{12} \\ 0 & \lambda E_{22} - A_{22} \end{bmatrix} \quad (2)$$

e che gli spettri di  $\lambda E_{11} - A_{11} \subset \mathbb{C}^+$  e di  $\lambda E_{22} - A_{22}$  siano contenuti rispettivamente in  $\mathbb{C}^{+0}$  e  $\mathbb{C}^-$ .

Per ottenere  $Q$  e  $Z$  aggiorniamo in primo luogo  $\bar{A} = A + Ee\pi E/\pi Ee$ , cosicché  $\bar{A}$  sia invertibile. Sia  $Z_\infty = \text{segno}(AE^{-1})$ . Consideriamo le decomposizioni QR rank-revealing  $(E - Z_\infty)^T \Pi = [Z_1, Z_2]R$  e  $(\bar{A}Z_2, EZ_2)\Pi = QR$ : allora le matrici ortonormali  $Q, Z := [Z_2, Z_1]$  risolvono l'equazione (2). Nel listing 2 troviamo il codice relativo.

Listing 1: Calcolare la funzione segno.

```

function newtonSignIt(A,E;maxit=100)
    n = size(A,1);
    tol_scale = 1e-2;
    tol_cvg = 1e-15;
    X1 = A;
    sentinel = true;
    delta1 = Inf;
    iterazioni = 0;
    while sentinel
        iterazioni += 1;
        Y1 = inv(X1);
        X2 = (X1 + E*Y1*E)/2;
        delta2 = norm(X2 - X1)/norm(X2);
        if norm(X2 - X1,1) < tol_cvg*norm(X2,1)
            sentinel = false;
        elseif iterazioni > maxit
            sentinel = false;
            warn("Il risultato non e'
                una buona approssimazione");
        end
        delta1 = delta2;
        X1 = X2;
    end
    return X1
end

```

### 3 Additive decomposition

Siano  $A, E$  matrici con le consuete proprietà. Se la capacità del buffer è finita, dobbiamo trovare due matrici  $U, V$  tali che

$$U^{-1}EV = \begin{bmatrix} b & 0 & 0 \\ 0 & E_{11} & 0 \\ 0 & 0 & E_{22} \end{bmatrix}, \quad U^{-1}AV = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & A_{11} & 0 \\ 0 & 0 & A_{22} \end{bmatrix}. \quad (3)$$

con i blocchi di taglia rispettivamente  $1, n, p$  e con gli spettri di  $\lambda E_{11} - A_{11}$  e  $\lambda E_{22} - A_{22}$  contenuti in  $\mathbb{C}^-$  e  $\mathbb{C}^+$ .

Come passo intermedio, cerchiamo due matrici  $X, Y$  tali che

$$Y^{-1}EX = \begin{bmatrix} b & 0 \\ 0 & E_2 \end{bmatrix}, \quad Y^{-1}AX = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & A_2 \end{bmatrix} \quad (4)$$

Listing 2: Risolvere il problema SDC.

```

function deflatingSubspace(A,E)
    n = size(A,1);
    #compute M_
    M_ = 0;
    for i = 1:n
        if E[i,i] < 0
            M_ += 1;
        end
    end
    #invariant vector
    pv = pvl(A + eye(n));
    #rank-one update
    e = ones(n);
    A1 = A + E*e*pv'*E/dot(pv,E*e);
    X = newtonSignIt(A1,E);

    #calcolo di Z
    Z3 = qr((E - X)', Val{true})[1];
    Z1 = Z3[:,1:end-M_];
    Z2 = Z3[:,end-M_+1:end];

    #calcolo di Q
    Q = qr(hcat(A1*Z2, E*Z2), Val{true},
        thin=false)[1];
    Z = hcat(Z2,Z1);
    return Q, Z
end

```

Siano ora  $Q, Z$  due matrici ortonormali tali che  $Ze_1 = e$  e  $Qe_1 = Ee$ . È noto che

$$Q^T EZ = \begin{bmatrix} E_{11} & E_{12} \\ 0 & E_{22} \end{bmatrix}, \quad Q^T AZ = \begin{bmatrix} 0 & A_{12} \\ 0 & A_{22} \end{bmatrix},$$

con  $E_{11}$  scalare. Se le matrici  $X_1$  e  $Y_1$  risolvono  $X_1 A_{22} = A_{12}$  e  $E_{11} Y_1 = X_1 E_{22} - E_{12}$ , allora

$$X := Z \begin{bmatrix} 1 & Y_1 \\ 0 & I \end{bmatrix}, \quad Y := Q \begin{bmatrix} 1 & X_1 \\ 0 & I \end{bmatrix}$$

risolvono (4). Chiamiamo  $Z_\infty = \text{segno}(A_2 E_2^{-1})$ . Consideriamo la decomposizione QR rank-revealing  $(E_2 + Z_\infty)\Pi = [Z_1, Z_2]R$ , dove  $Z_2$  ha  $n$  colonne; sia ora  $[A_2 Z_2, E_2 Z_2]\Pi = [Q_1, Q_2]R$  l'altra decomposizione QR, con  $Q_1$  avente  $n$

colonne. Ripetiamo gli stessi passi su  $E_2 - Z_\infty$ , scegliendo questa volta  $p$  colonne e ottenendo le  $\bar{Q}_1$  e  $\bar{Z}_2$ . Si può mostrare infine che

$$U := Y \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & [Q_1, \bar{Q}_1] \end{bmatrix}, \quad V := X \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & [Z_2, \bar{Z}_2] \end{bmatrix} \quad (5)$$

risolvono (3). Troviamo il codice nel listing 3. Si noti che ritorniamo  $U^{-1}$  e che invertiamo algebricamente  $Y$ , tuttavia la maggior difficoltà numerica riguarda  $[Q_1, \bar{Q}_1]$ .

Listing 3: Risolvere il problema AD

```

function generalizedNewtonFin(A, E, n, p)

    M = size(A,1);
    aux1 = eye(M); aux1[:,1] = ones(M);
    ee = diag(E);
    aux2 = eye(M); aux2[:,1] = ee;
    Z = qr(aux1)[1]; Q = qr(aux2)[1];
    aux3 = Q'*E*Z; aux4 = Q'*A*Z;

    E12 = aux3[1,2:end]; E22 = aux3[2:end,2:end];
    A12 = aux4[1,2:end]; A22 = aux4[2:end,2:end];
    #X1*A22 = A12, E11 = aux3[1,1],
    #-E11*Y1 = E12 - X1*E22
    X1 = (A22'\A12');
    Y1 = (E22'*X1 - E12')/aux3[1,1];
    X = [1 Y1';zeros(M-1) eye(M-1)];
    Y = [1 X1';zeros(M-1) eye(M-1)];
    #Invertiamo Y
    Yinvs = [1 -X1'; zeros(M-1) eye(M-1)];
    aux5 = Yinvs*aux3*X; aux6 = Yinvs*aux4*X;
    E2 = aux5[2:end,2:end]; A2 = aux6[2:end,2:end];
    #Ora calcoliamo la matrice segno di x*E2 - A2.
    Zinf = newtonSignIt(A2,E2);

    ZZ = qr((E2 + Zinf)', Val{true})[1];
    ZZm = ZZ[:,end-n+1:end];
    QQ = qr([A2*ZZm E2*ZZm], Val{true},
            thin=false)[1];
    QQm = QQ[:, 1:n];

    ZZ = qr((E2 - Zinf)', Val{true})[1];
    ZZp = ZZ[:,end-p+1:end];
    QQ = qr(hcat(A2*ZZp, E2*ZZp), Val{true},
            thin=false)[1];
    QQp = QQ[:, 1:p];

    Uinv = [[1 zeros(n+p)'];zeros(M-1)
            inv([QQm QQp])]*Yinvs*Q';
    V = Z*X*[[1 zeros(n+p)'];zeros(M-1) [ZZm ZZp]];
    return Uinv, V
end

```