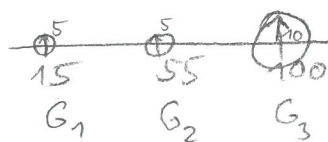


Křic. - Gerš. Kružky

①

Odhadněte polohu vl. č. z Gerš. věty:

1) $A = \begin{bmatrix} 100 & 5 & 5 \\ 5 & 55 & 0 \\ 5 & 0 & 15 \end{bmatrix}$



$G_i \cap G_j = \emptyset, i, j = \{1, 2, 3\}$
 $i \neq j$

$\Rightarrow \exists! \lambda_1 \in G_1, \exists! \lambda_2 \in G_2, \exists! \lambda_3 \in G_3$

$\Rightarrow A$ je diagonalizovatelná s nult. mřížkou
vl. č. $\neq 0 \Rightarrow \underline{A \text{ je SPD}}$

2) $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$



$\rightarrow$ Kružky nelze oddělit přesněm fer. Kružku, ale lze je přesnět

$P^{-1}AP = \begin{bmatrix} 0 & 2.1 \\ 2^{-1} & 4 & 0 \end{bmatrix}$
 $2 > 0$

$\Rightarrow \lambda := 2$

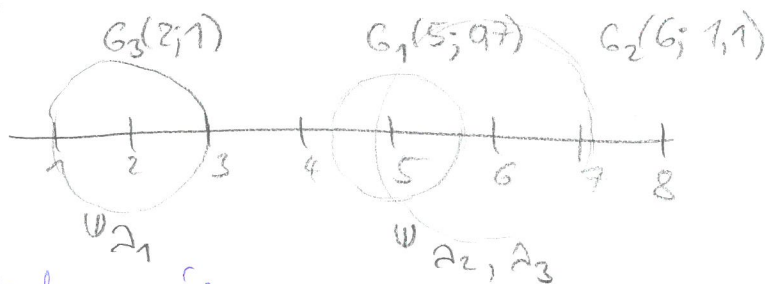


$G_1 = G_2 \ni \{\lambda_1, \lambda_2\}$

$\Rightarrow \underline{|\lambda_i| \leq 2, i=1, 2}$

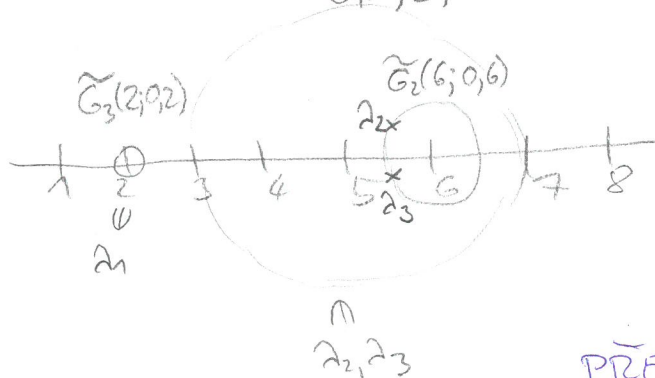
PŘESNĚ: $\lambda_{1,2} = \pm 2$

3) $A = \begin{bmatrix} 5 & 0,6 & 0,1 \\ -1 & 6 & -0,1 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$



$\Rightarrow \lambda_1 \in \langle 1, 3 \rangle, \lambda_2 \in \mathbb{R}, \text{ jednová. s.}$

trik: $\sigma(A) = \sigma(A^T) \Rightarrow$ Gerš. věta na A^T



$\Rightarrow \underline{\lambda_1 \in \langle 1, 8; 2, 2 \rangle}$

$\Rightarrow \underline{\text{Re}(\lambda_{2,3}) \in \langle 4, 3; 7 \rangle}$

PŘESNĚ: $\lambda_1 \approx 1,97, \lambda_{2,3} \approx 5,5 \pm 0,61$

POZN: G_1, G_2 alebo oddelené riadkami pod. bránu. ②
 bránu $\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = P$ alebo $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$, pretože

$$\lambda_2 = \bar{\lambda}_3 !$$

$$4) A_1 = \Theta, A_2 = \begin{bmatrix} 0^{-1} & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \\ & & & 0 \end{bmatrix}^N, E = \begin{bmatrix} \Theta \\ \varepsilon \end{bmatrix} \Rightarrow \|E\| = \varepsilon$$

$$\bullet A_1 = \Theta, A_1 + E = \begin{bmatrix} \Theta \\ \varepsilon \end{bmatrix}, \sigma_f(A_1) = \sigma_f(A_1 + E) = \{0\}$$

$$\bigcup_{i=1}^N G_i(A_1) = \{0\}$$

$$\bigcup_{i=1}^N G_i(A_1 + E) = G(0, \varepsilon)$$

$$\bullet G_i(A) \ni \lambda = 0 \quad \textcircled{\begin{smallmatrix} \uparrow \varepsilon \\ 0 \end{smallmatrix}} G(0, \varepsilon) \ni \tilde{\lambda} \Rightarrow \underline{|2 - \tilde{\lambda}| \leq \varepsilon}$$

z ger. zmlúv

$$\bullet A_2, A_2 + E = \begin{bmatrix} 0^{-1} & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \\ \varepsilon & & & 0 \end{bmatrix}, \sigma_f(A_2 + E) = \{\tilde{\lambda} \in \mathbb{C} : |\tilde{\lambda}| = \varepsilon^{1/N}\}$$

$$\bigcup_{i=1}^N G_i(A_2) = G(0, 1)$$

$$\bigcup_{i=1}^N G_i(A_2 + E) = G(0, 1)$$

$$\textcircled{\begin{smallmatrix} \uparrow 1 \\ 0 \end{smallmatrix}} \ni \lambda$$

$$\textcircled{\begin{smallmatrix} \uparrow 1 \\ 0 \end{smallmatrix}} \ni \tilde{\lambda}$$

$$\underline{\forall 0 \leq \varepsilon \leq 1}$$

$\Rightarrow |2 - \tilde{\lambda}| < 2$ a nie nič iné

navíc: $G_i(A_2) = G_i(A_2 + E)$ pre $0 \leq \varepsilon \leq 1$

Az. zmlúv jsou stejné až do $\|E\| = 1$

$\Rightarrow G_i(A_2)$ musí byť reálne, nepresné

Využití g.v. (ďalej):

- lokalizace reálných polynomů

$$P_n(x) = x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_n \quad \left. \begin{array}{l} \text{rel. } A \\ \downarrow \\ A_n := \begin{bmatrix} 0 & \dots & 0 & -a_n \\ 1 & & & -a_{n-1} \\ & \ddots & & \vdots \\ 0 & & 1 & -a_1 \end{bmatrix} \end{array} \right\} \Rightarrow \det(A_n - \lambda I) = (-1)^n P_n$$

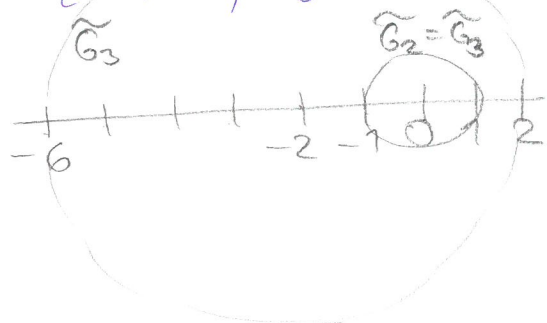
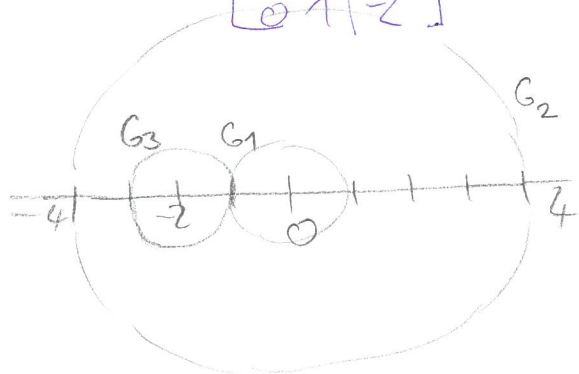
rel. g.v. P_n

A_n -- companion matrix a polynomial P_n ③

$$\underline{p}: x^3 + 2x^2 - 3x - 1 = 0 \Rightarrow$$

$$A_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & -2 \end{bmatrix} \Rightarrow G_1(0,1), G_2(0,4), G_3(-2,1) \dots A_3$$

$$\tilde{G}_1(0,1), \tilde{G}_2(0,1), \tilde{G}_3(-2,4) \dots A_3^T$$



$$\Rightarrow \underline{Re(x_{1,2,3}) \in (-4, 2)} \dots \text{přesnost lokalizace}$$

přesnost na reálnosti lok. polynomu

- dilatace řet, vlastnosti matice abd.

Lemma: $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ je ostře diagonálně
dominantní, pak A je regulární

$$D: A - ODD \Rightarrow \forall i \in \{1, \dots, n\}: |a_{ii}| > \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}|$$

$$\Rightarrow |a_{ii}| - \sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}| > 0$$

↑
střed G_i = ρ_i ... poloměr G_i



$$\Rightarrow 0 \notin G_i \quad \forall i \in \{1, \dots, n\}$$

protože $\forall \lambda \in \sigma(A): \lambda \in G_i$ pro nějaké i ,
pak $|\lambda| > 0$

□

PŘÍKLAD MAT. NORMY NESPLŇUJÍCÍ KONZ.: ^④

$\|A\|_3 := \max_{i,j \in \{1, \dots, N\}} |a_{ij}|$... velikost max. pruhu,

ale obecně neplatí $\|AB\|_3 \leq \|A\|_3 \|B\|_3$

pr: $A := \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} =: B \quad \Rightarrow \|A\|_3 = \|B\|_3 = 1$
 $\Rightarrow \|AB\|_3 > 1$

pozn: $\|\cdot\|_3$ se využívá v odhadech
chyby Strassenova alg. pro efek-
tivní násobení matic