## Corso di Laurea in Informatica

## Calcolo Numerico

## Sistemi lineari

I sequenti esercizi vanno svolti in linguaggio C o C++, giustificando tutti i risultati ottenuti.

Attenzione: i dati dell'esercizio 1c) variano da gruppo a gruppo, come descritto di seguito. In fase di consegna, la relazione dovrà indicare chiaramente i componenti del gruppo in ordine alfabetico e i rispettivi numeri di matricola. Qualunque discrepanza rispetto ai dati effettivamente usati comporterà una penalizzazione.

1. Calcolare la norma  $\infty$  delle seguenti matrici:

a)

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 7 & -3 & 0 \\ 0 & -3 & 9 & -2 \\ 0 & 0 & 4 & -10 \end{pmatrix} , \qquad A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & -2 & 0 \\ 1 & 3 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

b) A = P, dove P è la matrice di Pascal  $n \times n$  definita nel modo seguente:

$$(P)_{i,j} = \binom{i+j-2}{i-1} = \frac{(i+j-2)!}{(i-1)!(j-1)!} \qquad i, j = 1, ..., n$$

con n = 10.

c) A = T, dove T è la matrice tridiagonale  $n \times n$  definita dalle formule

$$(T)_{i,j} = 2$$
 se  $i = j$ ,  $(T)_{i,j} = -1$  se  $|i - j| = 1$ ,  $(T)_{i,j} = 0$  altrimenti,

e n è fissato nel modo seguente: si consideri il numero di matricola dell'ultimo componente, in ordine alfabetico, del gruppo; si indichi con  $d_0$  e  $d_1$ , rispettivamente, l'ultima e la penultima cifra di tale numero di matricola; si ponga  $n = 10(d_1 + 1) + d_0$ .

- 2. Data una matrice A ed un vettore b di dimensioni fissate, implementare in C un programma che risolva in precisione singola il sistema Ax = b tramite l'algoritmo di eliminazione Gaussiana. Facoltativi:
  - considerare il pivoting parziale;
  - implementare un unico programma che funzioni per matrici di dimensioni arbitrarie (suggerimento: per passare le matrici alla funzione, utilizzare puntatori a puntatori o linearizzare le matrici)

Assumendo nota la soluzione del sistema

$$\bar{x} = (1, 1, \dots, 1)^t,$$

per tutte le matrici definite al punto 1, calcolare il corrispondente termine noto dato dal prodotto

$$b = A \cdot \bar{x}$$

e usando b così calcolato, verificare il corretto funzionamento dell'algoritmo di eliminazione Gaussiana.

3. Risolvere il sistema lineare

$$A\tilde{x} = b + \delta b$$

con le stesse matrici dell'esercizio precedente, considerando per ogni termine noto b il vettore di perturbazioni

$$\delta b = ||b||_{\infty} \cdot (-0.01, 0.01, -0.01, ..., 0.01)^t$$

Confrontare le due soluzioni x e  $\tilde{x}$  ottenute, corrispondenti ai rispettivi sistemi lineari con termine noto b e  $b + \delta b$ . Cosa si osserva? In base agli argomenti visti a lezione, come si possono giustificare i risultati ottenuti?