

Soluzioni prova scritta

Ingegneria Informatica 22/07/2024



Esercizio 1

Il primo quesito consiste in 2 **domande a risposta aperta** da un punto ciascuna. Per i quesiti 2, 3 e 4 ci si deve esprimere sulla **correttezza o falsità di 6 affermazioni**. Si ottengono 0, 1 e 2 punti in base al numero di risposte corrette, errori o risposte in bianco, secondo lo schema:

6 corrette \rightarrow 2 punti
5 corrette + 1 errore \rightarrow 1 punto
5 corrette + 1 bianca \rightarrow 1 punto
4 corrette + 2 bianche \rightarrow 1 punto
Tutti gli altri casi \rightarrow 0 punti

1. 2 Punti Si scriva il codice Matlab/Octave di una funzione **quadrature** che prende in ingresso una function handle **f** e i due estremi di un intervallo reale **a** e **b** e restituisce le approssimazioni di $\int_a^b f(x)dx$ calcolate con la formula dei trapezi e di Simpson.

```
function [trap, simp] = quadrature(f, a, b)
    trap = (f(a) + f(b)) * (b - a) / 2;
    c = (a + b) / 2;
    simp = (f(a) + 4 * f(c) + f(b)) * (b - a) / 6;
end
```

2. 2 Punti Si supponga di lavorare con l'insieme dei numeri floating point, ovvero rappresentati nel formato in virgola mobile, in precisione doppia e si indichi con **RN** il metodo di arrotondamento round-to-nearest. Inoltre si denotino con a, b, c numeri floating point e con $u = 2^{-52}$ la precisione di macchina.

V F $RN(1 + u) = 1 + u.$

V F $RN(10 + u) - 10 = u.$

V F $RN(a - b) = (a - b)(1 + \epsilon)$ con $|\epsilon| \leq u.$

V F $RN(a \cdot b) = (a \cdot b)(1 + \epsilon)$ con $|\epsilon| \leq u.$

V F $RN(RN(a + b) + c) = RN(a + RN(b + c)).$

- N.B. le soluzioni qui riportate sono in forma schematica e concisa. Quando si compila la prova d'esame è necessario fornire **chiare giustificazioni di tutti i passaggi risolutivi degli esercizi 2, 3 e 4.**

☒ ☐ (F) $(RN(a) + RN(b)) + c = a + (RN(b) + RN(c))$.

3. ☐ ☐ (2 Punti) Sia $f(x) = 0$ un'equazione non lineare con radice α , e sia $\{x_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ una successione convergente ad α con ordine p generata da un metodo iterativo.

☒ ☐ (F) Se $p > 1$ allora $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|x_{n+1} - \alpha|}{|x_n - \alpha|} = 0$.

☒ ☐ (F) Se $p > 1$ allora $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|x_{n+1} - \alpha|}{|x_n - \alpha|^p} \in (0, \infty)$.

☒ ☐ (F) Se $p > 1$ allora $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|x_{n+1} - \alpha|}{|x_n - \alpha|^{p+1}} = \infty$.

☐ ☒ (F) Se $p = 1$ allora $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|x_{n+1} - \alpha|}{|x_n - \alpha|} \in (1, \infty)$.

☐ ☒ (F) Se $x_{n+1} = \varphi(x_n) \forall n \in \mathbb{N}$ e $\varphi \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R})$ allora p può essere un numero non intero.

☒ ☐ (F) Se $x_{n+1} = \varphi(x_n) \forall n \in \mathbb{N}$ e $\varphi \in \mathcal{C}^\infty(\mathbb{R})$ allora p è sicuramente un numero intero.

4. ☐ ☐ (2 Punti) Sia $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$, con $n \geq 3$, la matrice tridiagonale con entrate sulle diagonali costanti:

$$A = \begin{bmatrix} 1 + \mathbf{i} & \frac{3}{4} & & & \\ -\frac{3}{4}\mathbf{i} & 1 + \mathbf{i} & \frac{3}{4} & & \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & -\frac{3}{4}\mathbf{i} & 1 + \mathbf{i} & \frac{3}{4} \\ & & & -\frac{3}{4}\mathbf{i} & 1 + \mathbf{i} \end{bmatrix}.$$

☐ ☒ (F) A è una matrice hermitiana.

☐ ☒ (F) A è una matrice riducibile.

☐ ☒ (F) $\|A\|_\infty = \frac{3}{4} + \mathbf{i}$.

☐ ☒ (F) Il raggio spettrale di A è uno degli autovalori di A .

☐ ☒ (F) A è a predominanza diagonale forte.

☐ ☒ (F) Se $\lambda \in \mathbb{C}$ è autovalore di A allora necessariamente $\bar{\lambda}$ è autovalore di A .

Esercizio 2

Siano

$$A = \begin{bmatrix} 1.01 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix},$$

e si indichi con $x \in \mathbb{R}^2$ la soluzione di $Ax = b$ e con $x + \delta x$ la soluzione del problema perturbato

$$(A + \delta A)(x + \delta x) = b + \delta b,$$

dove $\delta A \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ e $\delta b \in \mathbb{R}^2$ sono una matrice e un vettore di perturbazione.

(i) 3 Punti Nel caso

$$\delta A = \begin{bmatrix} 0.004 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \delta b = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix},$$

si determini l'errore relativo **rispetto alla norma infinito**: $\frac{\|\delta x\|_\infty}{\|x\|_\infty}$.

(ii) 2 Punti Nel caso

$$\delta A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \|\delta b\|_\infty = 10^{-5}$$

si determini una maggiorazione per $\frac{\|\delta x\|_\infty}{\|x\|_\infty}$ (non è necessario semplificare l'espressione fino alla fine, purchè contenga solo quantità numeriche).

(iii) 3 Punti Nel caso

$$\|\delta A\|_\infty = 10^{-5}, \quad \|\delta b\|_\infty = 10^{-5}$$

si determini una maggiorazione per $\frac{\|\delta x\|_\infty}{\|x\|_\infty}$ (non è necessario semplificare l'espressione fino alla fine, purchè contenga solo quantità numeriche).

$$(i) \quad \frac{\|\delta x\|_\infty}{\|x\|_\infty} = \frac{\frac{600}{7}}{301} = \frac{600}{2107}.$$

$$(ii) \quad \frac{\|\delta x\|_\infty}{\|x\|_\infty} \leq \underbrace{(2.01)^2 \cdot 100}_{\mu_\infty(A)} \cdot \frac{10^{-5}}{2} = \frac{201^2}{2 \cdot 10^7}.$$

$$\begin{aligned}
\text{(iii)} \quad \frac{\|\delta x\|_\infty}{\|x\|_\infty} &\leq \underbrace{\frac{(2.01)^2 \cdot 100}{1 - (2.01)^2 \cdot 100 \cdot \frac{10^{-5}}{2.01}}}_{\frac{\mu_\infty(A)}{1 - \mu_\infty(A) \frac{\|\delta A\|_\infty}{\|A\|_\infty}}} \cdot 10^{-5} \left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2.01} \right).
\end{aligned}$$

Esercizio 3

Sia

$$f(x) = \sin(\pi x) + a \cdot \cos(\pi x)$$

con a un parametro reale.

- (i) 4 Punti Calcolare il polinomio d'interpolazione $p_a(x)$ della funzione $f(x)$ rispetto ai nodi $x_0 = -1, x_1 = 0$ e $x_2 = 0.5$.
- (ii) 2 Punti Si dica per quale a nell'intervallo $[3, 9]$, il valore di $p_a(-0.5) - f(-0.5)$ è minimo.
- (iii) 2 Punti Si dica per quale valore di $a \in \mathbb{R}$, $p_a(x)$ interpola $f(x)$ nel punto $x_3 = -0.5$.
 - (i) $p_a(x) = \frac{4-8a}{3}x^2 + \frac{4-2a}{3}x + a$.
 - (ii) Il valore minimo si ottiene per $a = 3$.
 - (iii) $a = -1$.

Esercizio 4

Si consideri l'approssimazione di $\int_{-1}^1 f(x)dx$ mediante la formula di quadratura

$$J_1(f) = a_0 f\left(-\frac{1}{2}\right) + a_1 f\left(\frac{2}{3}\right).$$

- (i) 4 Punti Si determinino i pesi a_0 ed a_1 affinché la formula $J_1(f)$ sia una formula di quadratura interpolatoria e si determini il grado di precisione della formula ottenuta.
- (ii) 4 Punti Si calcoli il nucleo di Peano $G(t)$ della formula trovata al punto (i).
- (i) Prendendo $a_0 = \frac{8}{7}$, $a_1 = \frac{6}{7}$ si ottiene grado di precisione 2.
- (ii)

$$G(t) = \begin{cases} \frac{(1-t)^3}{3} - \frac{8}{7}\left(-\frac{1}{2} - t\right)^2 - \frac{6}{7}\left(\frac{2}{3} - t\right)^2 & t \in [-1, -\frac{1}{2}] \\ \frac{(1-t)^3}{3} - \frac{6}{7}\left(\frac{2}{3} - t\right)^2 & t \in [-\frac{1}{2}, \frac{2}{3}] \\ \frac{(1-t)^3}{3} & t \in [\frac{2}{3}, 1] \end{cases}$$