

# Algebră liniară numerică

Temă 2, 14 noiembrie 2025

## Atenție.

În realizarea acestei teme nu se vor folosi funcții predefinite deja existente în Matlab pentru deducerea factorizărilor sau pentru rezolvarea sistemelor de ecuații. Acestea ar putea fi folosite doar pentru a verifica corectitudinea calculelor sau pentru a compara datele de output oferite de funcțiile dumneavoastră cu cele oferite de funcțiile deja existente.

## Problema 1 (Rafinarea soluției)

- Scrieți o nouă funcție

```
1 |     function x= RafinarePivotareTotala(A, b, tol)
2 | ...
3 |     end
```

Încât să folosiți și procedee de rafinare a metodei, în scopul deducerii unei soluții  $x$ , folosind factorizarea LU, care să fie “mult mai aproape” de soluția exactă, e.g. soluția returnată de operatorul \.

- Scrieți o nouă funcție

```
4 |     function x= RafinaresolQR(A, b, tol)
5 | ...
6 |     end
```

Încât să folosiți și procedee de rafinare a metodei, în scopul deducerii unei soluții  $x$ , folosind factorizarea QR, care să fie “mult mai aproape” de soluția exactă, e.g. soluția returnată de operatorul \.

## Problema 2 (Corelarea datelor)

Se consideră o mulțime de treizeci de perechi de date  $x_i$  și  $y_i$  generate de codul MATLAB

```
7 | randn('seed',314); x=linspace(0,1,30)';
8 |
9 | y=2*x.^3-3*x+1+0.05*randn(size(x));
```

- i) Reprezentați grafic punctele de coordonate  $(x_i, y_i)$ ;
- ii) Scrieți o funcție MATLAB pentru a găsi o funcție polinomială de ordin 3 care se potrivește cel mai bine punctelor  $(x_i, y_i)$  în sensul celor mai mici pătrate. Reprezentați grafic punctele împreună cu funcția polinomială pe aceeași figură.
- iii) Scrieți o funcție MATLAB pentru a găsi o funcție polinomială de ordin 4 care se potrivește cel mai bine punctelor în sensul celor mai mici pătrate. Reprezentați grafic punctele  $(x_i, y_i)$  împreună cu funcția polinomială pe aceeași figură.
- iv) Calculați abaterea totală față de punctele considerate atât pentru punctul ii) cât și pentru punctul iii) și comparați rezultatele.

## Atenție.

În timpul scrierii funcției veți avea în vedere adăugarea de comentarii detaliate pentru fiecare linie/bloc de cod.

### Problema 3

$$\text{Fie } A = \begin{pmatrix} 1 + 10^{-3} & 2 & 3 \\ 2 & 4 + 10^{-3} & 6 \\ 3 & 6 & 9 + 10^{-3} \end{pmatrix} \quad \text{și } b = A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

- i) Determinați soluția sistemului  $Ax = b$  folosind metoda celor mai mici pătrate.
- ii) Calculați abaterea soluției aproximative față de soluția exactă.
- iii) Propuneți o metodă numerică de diminuare a acestei abateri, implementați-o și calculați noua abatere.

#### Atenție.

În timpul scrierii funcției veți avea în vedere adăugarea de comentarii detaliate pentru fiecare linie sau bloc de cod, explicând clar rolul fiecărei instrucțiuni.

### Problema 4

Fie sistemul

$$\begin{aligned} x_1 - x_2 - x_3 + x_4 &= 1, \\ x_1 + 2x_2 + x_3 - 3x_4 &= 1. \end{aligned}$$

- Identificați o metodă pentru calculul aproximativ al unei soluții în sensul problemei celor mai mici pătrate;
- Identificați o soluție în sensul problemei celor mai mici pătrate care este cea mai apropiată de  $(1, 0, -1, 0)^T$ .

### Problema 5

Un laborator de fizică dorește să determine în mod experimental *constanta de elasticitate k* a unui arc, conform legii lui Hooke:

$$F = kx,$$

unde  $F$  reprezintă forța aplicată (N), iar  $x$  alungirea măsurată a arcului (m).

Din cauza unor erori experimentale, valorile măsurate nu respectă perfect relația teoretică. Cercetătorii au realizat următoarele măsurători:

$F$ (N)	$x$ (m)
1	0.011
2	0.021
3	0.032
4	0.041
5	0.051
6	0.062

Se dorește determinarea celei mai bune valori pentru constanta  $k$ , folosind informația experimentală disponibilă.

Vă urăm spor la treabă și la învățat:

Asist. Drd. Stefan Andronic

Asist. Dr. Tudor Vartolomei

Prof. Dr. Dumitrel Ghiba