Appello – Parte 1

16/02/2023 — versione 1 —

*

32 pt - durata 1h 30' - MS Forms

Gli studenti aventi diritto a svolgere la **prova ridotta** del 30% secondo la L.170/2010 (indicazioni **Multichance** team) **NON** svolgono i quesiti contrassegnati con (***)

TEST - 15 pt

1-1 pt (***) No Multichance

Sia dato l'insieme dei numeri floating point $\mathbb{F}(2,t,L,U)$ dipendente dai parametri $t\in\mathbb{N},\,L<0$ ed U>0. Qual è il valore di $L\in\mathbb{Z}$ tale per cui il più piccolo numero positivo rappresentabile (in base 10) nell'insieme \mathbb{F} è $x_{min}=0.03125$?

-4

2-1 pt

Dato $A \in \mathbb{R}$, con A > 1, il valore $\log(A)$ può essere ottenuto come

$$\lim_{N \to +\infty} S_N(A) = \log(A), \quad \text{dove } S_N(A) := \sum_{n=1}^N \frac{1}{n} \left(1 - \frac{1}{A}\right)^n,$$

per $N \in \mathbb{N}$. Posto A=10, per quale valore minimo di N si ottiene un errore inferiore a 10^{-2} ?

30

3-1 pt

Si considerino 10 sistemi lineari $A \mathbf{x}_j = \mathbf{b}_j$ per j = 1, ..., 10, dove la matrice $A \in \mathbb{R}^{90 \times 90}$ è non singolare, mentre i vettori $\mathbf{b}_j \in \mathbb{R}^{90}$ rappresentano diversi termini noti. Qual è il numero di operazioni stimato per la risoluzione di tali sistemi lineari per j = 1, ..., 10 attraverso un uso computazionalmente efficiente del metodo della fattorizzazione LU senza pivoting?

648000

4 - 2 pt (***) No Multichance

Si consideri il metodo di Richardson stazionario precondizionato per risolvere il

sistema lineare
$$A\mathbf{x} = \mathbf{b}$$
, dove $A = \begin{bmatrix} 9 & -1 & 0 \\ -1 & 5 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$ e $\mathbf{b} = \mathbf{1}$. Posto il precon-

dizionatore
$$P=\begin{bmatrix} 7 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$
, si calcoli il valore ottimale del parametro $\alpha_{opt}\in\mathbb{R}$

e lo si utilizzi per determinare l'iterata $\mathbf{x}^{(4)} \in \mathbb{R}^3$ del metodo usando opportunamente la funzione Matlab[®] richardson.m e avendo scelto $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{0}$. Si riportino $\alpha_{opt} \in \mathbf{x}^{(4)}$.

$$\alpha_{opt} = 1.0521, \, \mathbf{x}^{(4)} = (0.1472, \, 0.3543, \, 0.6513)^T$$

5 — 2 pt

Si considerino la matrice $A=\begin{bmatrix} 9 & 4 \\ -1 & 4 \end{bmatrix}$ e il metodo della fattorizzazione QR per l'approssimazione dei suoi autovalori λ_1 e λ_2 . Si applichino 3 iterazioni del metodo e si riportino le approssimazioni $\lambda_1^{(3)}$ e $\lambda_2^{(3)}$ così ottenute.

6-1 pt

La convergenza del metodo della fattorizzazione QR per l'approssimazione degli autovalori reali e distinti $\left\{\lambda_i\right\}_{i=1}^n$ di una matrice $A\in\mathbb{R}^{n\times n}$ è tanto più rapida, tanto minore è il valore $\max_{i=2,\dots,n}\left\{\frac{\lambda_i}{\lambda_{i-1}}\right\}$. Posto n=4e sapendo che A ha autovalori reali e distinti $\lambda_1=8,\,\lambda_2=6,\,\lambda_3$ e $\lambda_4=2,$ si determini per quali valori di $\lambda_3\in(\lambda_4,\lambda_2)$ la convergenza del metodo della fattorizzazione QR risulta essere la più rapida.

$$\lambda_3 \in (8/3, 9/2)$$

7-1 pt

Si consideri il metodo di Newton modificato per l'approssimazione dello zero $\alpha=3$ della funzione $f(x)=(x-3)\log{(x-2)}\ e^x$. Qual è l'ordine di convergenza p atteso dal metodo ad $\alpha=3$ partendo dall'iterata iniziale $x^{(0)}$ "sufficientemente" vicino ad α ?

2

8-2 pt (***) No Multichance

Si considerino la funzione $f(x)=(x-1)e^x$ dotata dello zero $\alpha=1$ e la sua approssimazione tramite il metodo delle secanti. Scelte le iterate iniziali $x^{(0)}=0.5$ e $x^{(1)}=0.6$, si riportino le iterate $x^{(2)}$ e $x^{(3)}$ ottenute applicando il metodo.

1.3631, 0.8589

9-2 pt

Si consideri la funzione di iterazione $\phi(x)=x$ (γ $\log(x-1)+1$) dipendente dal parametro $\gamma \in \mathbb{R}$ e dotata del punto fisso $\alpha=2$. Per quali valori di γ il metodo delle iterazioni di punto fisso converge per ogni scelta di $x^{(0)}$ "sufficientemente" vicino ad α ? Per quale valore di γ la convergenza del metodo risulta essere almeno pari all'ordine p=2?

$$\gamma \in (-1,0), \gamma = -1/2$$

10 - 2 pt

Si considerino il sistema di funzioni non lineari $\mathbf{F}(\mathbf{x}): \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$, dove $\mathbf{x} = (x_1, x_2)^T \in \mathbb{R}^2$ e $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = (x_1 x_2 - 2, -x_1 + x_2^2 - 2x_2 + 1)^T \in \mathbb{R}^2$, e l'approssimazione dello zero $\boldsymbol{\alpha} = (1, 2)^T \in \mathbb{R}^2$ di $\mathbf{F}(\mathbf{x})$ tramite il metodo di Newton. Posta l'iterata iniziale $\mathbf{x}^{(0)} = (1.5, 2.5)^T$, si applichi un'iterazione del metodo e si riporti l'iterata $\mathbf{x}^{(1)}$ così ottenuta.

$$(1.0417, 2.0972)^T$$

ESERCIZIO - 17 pt

Si consideri il sistema lineare A $\mathbf{x} = \mathbf{b}$, dove $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ è una matrice pentadiagonale

$$A = pentadiag(1, -16, 30, -16, 1)$$

e $\mathbf{x}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$ per $n \ge 1$. In particolare, consideriamo n = 100 e $\mathbf{b} = \mathbf{1}$.

Punto 1) — 2 pt

Si determini se i metodi di Jacobi e Gauss–Seidel applicati al sistema lineare $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ risultano convergenti per ogni scelta dell'iterata iniziale $\mathbf{x}^{(0)}$. Si motivi dettagliatamente la risposta data, definendo tutta la notazione e riportando i comandi Matlab[®] usati.

```
Spazio per risposta lunga (\rho_J = 1.1327 > 1 \text{ (no Jacobi)}, \rho_{GS} = 0.9992 < 1 \text{ (si Gauss-Seidel)})
```

Punto 2) — 2 pt

Si applichi il metodo di Gauss–Seidel implementato nella funzione Matlab[®] gs.m usando la tolleranza sul criterio d'arresto basato sul residuo normalizzato $tol = 10^{-3}$, il numero massimo di iterazioni pari a 10^4 e l'iterata iniziale $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{b}$. Si riportino: il numero N di iterazioni effettuate, la prima componente della soluzione approssimata $x_1 = \left(\mathbf{x}^{(N)}\right)_1$, il valore del residuo normalizzato $r_{norm}^{(N)} = \frac{\|\mathbf{r}^{(N)}\|}{\|\mathbf{b}\|}$ e i comandi Matlab[®] usati.

```
Spazio per risposta lunga (N = 8752, x_1 = 3.8580, r_{norm}^{(N)} = 9.9978 \cdot 10^{-4})
```

Punto 3) — 2 pt

Sulla base del risultato ottenuto al Punto 2), si discuta l'affidabilità del criterio d'arresto basato sul residuo normalizzato stimando l'errore relativo $e_{rel}^{(N)}$.

```
Spazio per risposta lunga (K_2(A) = 5.4939 \cdot 10^3, e_{rel}^{(N)} = 5.4927)
```

Punto 4) — 3 pt

Si consideri ora il metodo del ${\it gradiente~precondizionato}$ con matrici di precondizionamento

$$P_1 = \text{tridiag}(-1, 4, -1) \in \mathbb{R}^{100 \times 100}$$
 e $P_2 = \text{tridiag}(-2, 4, -2) \in \mathbb{R}^{100 \times 100}$.

Senza applicare esplicitamente il metodo, si determini per quale delle due matrici di precondizionamento il metodo del gradiente precondizionato converge più rapidamente a \mathbf{x} per ogni scelta di $\mathbf{x}^{(0)}$.

Per la matrice di precondizionamento per cui il metodo converge più rapidamente, si stimi il fattore di abbattimento dell'errore $\frac{\|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}\|_A}{\|\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}\|_A}$ dopo k = 10 iterazioni del metodo del gradiente precondizionato. Qual è invece il fattore di abbattimento dell'errore atteso per il metodo del gradiente congiugato precondizionato? Si motivino dettagliatamente le risposte, definendo la notazione e riportando i comandi Matlab g0 usati.

```
Spazio per risposta lunga (K(P_1^{-1}A) = 1.8325 \cdot 10^3 > K(P_2^{-1}A) = 1.3328, fatt. abb. PG con P_2 = 3.4948 \cdot 10^{-9}, fatt. abb. PCG con P_2 = 7.1850 \cdot 10^{-12})
```

Punto 5) — 2 pt (***) No Multichance

Si consideri ora il metodo del gradiente coniugato (non precondizionato) per risolvere il sistema lineare $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$, usando opportunamente la funzione Matlab[®] pcg con vettore iniziale $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{b}$, tolleranza $tol = 10^{-3}$ e un opportuno numero massimo di iterazioni. Si risolva il problema e si riporti il numero di iterazioni effettuate N_{it} . Si riportino i principali comandi Matlab[®] utilizzati e si confronti il risultato con quello ottenuto al Punto 2) tramite il metodo di Gauss–Seidel.

Spazio per risposta lunga (50)

Punto 6) — 3 pt

Date due matrici $A, P \in \mathbb{R}^{n \times n}$ simmetriche e definite positive, il numero di condizionamento spettrale $K(P^{-1}A) = \frac{\lambda_{max}(P^{-1}A)}{\lambda_{min}(P^{-1}A)}$ si può approssimare con il seguente algoritmo.

```
Algorithm 1: Approssimazione di K(P^{-1}A)

Dato \mathbf{x}^{(0)} \in \mathbb{R}^n, con \|\mathbf{x}^{(0)}\| \neq 0;

\mathbf{y}_{max}^{(0)} = \frac{\mathbf{x}^{(0)}}{\|\mathbf{x}^{(0)}\|};

\mathbf{y}_{min}^{(0)} = \mathbf{y}_{max}^{(0)};

K^{(0)} = 1;

for k = 1, 2, ..., fino a che un criterio d'arresto è soddisfatto do risolvere <math>P \mathbf{x}_{max}^{(k)} = A \mathbf{y}_{max}^{(k-1)} tramite metodo diretto;

\mathbf{y}_{max}^{(k)} = \frac{\mathbf{x}_{max}^{(k)}}{\|\mathbf{x}_{max}^{(k)}\|};

risolvere A \mathbf{x}_{min}^{(k)} = P \mathbf{y}_{min}^{(k-1)} tramite metodo diretto;

\mathbf{y}_{min}^{(k)} = \frac{\mathbf{x}_{min}^{(k)}}{\|\mathbf{x}_{min}^{(k)}\|};

K^{(k)} = \left(\frac{(\mathbf{y}_{max}^{(k)})^T A \mathbf{y}_{max}^{(k)}}{(\mathbf{y}_{max}^{(k)})^T P \mathbf{y}_{min}^{(k)}}\right) \left(\frac{(\mathbf{y}_{min}^{(k)})^T P \mathbf{y}_{min}^{(k)}}{(\mathbf{y}_{min}^{(k)})^T A \mathbf{y}_{min}^{(k)}}\right);

end
```

Si implementi l'algoritmo in Matlab[®] e lo si applichi alle matrici A e P_2 (Punto 4)) con il vettore iniziale $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{1} \in \mathbb{R}^{100}$. Si riportino: le approssimazioni $K^{(1)}$, $K^{(2)}$ e $K^{(100)}$ di $K(P^{-1}A)$, la funzione Matlab[®] implementata e i comandi Matlab[®] .

Spazio per risposta lunga (
$$K^{(1)}=1.0206,\,K^{(2)}=1.0413,\,K^{(100)}=1.3137)$$

Punto 7) — 3 pt (***) No Multichance

Si commenti il costo computazionale dell'algoritmo riportato al Punto 6). Quale metodo diretto è conveniente utilizzare per risolvere i sistemi lineari nell'algoritmo? Come?

Infine, si riporti il numero di operazioni attese per ogni passo iterativo dell'algoritmo.

Spazio per risposta lunga