

1. Sia  $\mathcal{F} = \mathcal{F}(2, t, e_{\max}, e_{\min})$  l'insieme di numeri di macchina con l'arrotondamento.
  - Determina gli interi  $t, e_{\max}, e_{\min}$  in modo che  $realmin = 1/64$ ,  $realmax = 15$ , e  $Nu = 5$ , dove  $N$  è il numero degli elementi di  $\mathcal{F}$  maggiori di 0 e  $u$  è la precisione di macchina.
  - Siano dati  $x = (10.\overline{101})_2$  e  $y = (11.\overline{101})_2$ . Determina  $\tilde{x} = fl(x) \in \mathcal{F}$ ,  $\tilde{y} = fl(y) \in \mathcal{F}$  e  $\tilde{z} = 2\tilde{x}fl(-)\tilde{y} \in \mathcal{F}$ .
  - ★ Scrivi  $x, y$  e  $\tilde{x}, \tilde{y}$  come frazioni di numeri interi in base 10.
  - Determina l'esponente intero minimo  $e$  tale che  $\tilde{z}2^e \in \mathcal{F}$ . Giustifica la risposta.
2. Siano dati una funzione  $f(x)$  e un intero  $n > 1$ .
  - Scrivi il numero di condizionamento di  $F(x) = f(x)^n$  e quello di  $G(x) = f(x^n)$  in funzione di quello di  $f$  e  $n$ .
  - Considera  $f(x) = e^x$ . Per quali valori di  $x$  risulta  $\text{cond}_F(x) > \text{cond}_G(x)$ ? Giustifica la risposta.
  - Supponi che  $f(x)$  sia approssimata con un errore relativo maggiorato da  $u$ . Studia la stabilità in avanti dell'algoritmo ricorsivo che calcola  $F$  con  $x$  numero di macchina. Quando  $n = 50$ , quante cifre decimali potresti avere in meno rispetto a quelle garantite da  $u$ .
  - Considera  $f(x) = e^x$  e supponi sia approssimata con un errore relativo è maggiorato da  $u$ . Studia la stabilità in avanti dell'algoritmo che calcola  $G$  con  $x$  numero di macchina.
3. Sia  $f(x) = \frac{1}{2}(x^3 - x^2) - 4x + 6$ .
  - Disegna il grafico di  $f$ . Determina le radici  $\alpha, \beta$ , con  $\alpha < \beta$ .
  - Studia la convergenza del metodo di Newton a  $\alpha$  e  $\beta$ . Considera le successioni ottenute con il metodo di Newton con i seguenti valori iniziali
    - (a)  $x_0 = -2$
    - (b)  $x_0 = -4$
    - (c)  $x_0 = -4/3$
    - (d)  $x_0 = 3$
    - (e)  $x_0 = 1$
    - (f)  $x_0 = 1/3$
 Sono convergenti? Se convergenti, convergono ad  $\alpha$  o a  $\beta$ ? Qual è l'ordine di convergenza? Giustifica tutte le risposte.  
  
 Sia  $g(x) = x - \frac{f(x)}{m}$ . Verifica che  $\alpha, \beta$  sono punti fissi di  $g$  e considera il metodo iterativo  $x_{k+1} = g(x_k)$ ,  $k = 0, 1, \dots$ 
    - Determina  $m$  in modo che il metodo sia localmente convergente in maniera monotona a  $\alpha$  con fattore asintotico di convergenza pari a  $\frac{1}{6}$ . La successione ottenuta con  $x_0 = -2$  è convergente? Giustifica la risposta.
    - ★ Determina  $m$  in modo che il metodo sia localmente convergente ad  $\alpha$  con ordine di convergenza quadratico. La successione ottenuta con  $x_0 = -2$  è convergente? Giustifica la risposta.
    - Sia  $m = -7$ . Studia la convergenza locale a  $\beta$  del metodo. La successione ottenuta con  $x_0 = 1$  è convergente? Se convergente, qual è l'ordine di convergenza? Giustifica la risposta.
4. Sia data la matrice
 
$$A = \begin{pmatrix} \alpha - 2 & 3 & 4 \\ -4 & -9 & 4 \\ 2\alpha & 13 & 8 \end{pmatrix}.$$
  - Calcola la fattorizzazione  $LU$  di  $A$ . Per quale scelta del parametri  $\alpha$  esiste tale fattorizzazione?
  - Studia al variare di  $\alpha$  il comportamento del metodo di Gauss con il pivot parziale al primo passo.
  - Sia  $\alpha = 4$ . Calcola la fattorizzazione  $PA = LU$  con la tecnica del pivot parziale.
  - ★ Proponi un algoritmo per risolvere il sistema  $Ux = b$ . Scrivi la sua pseudocodifica e analizzane la complessità computazionale.
5. Sia dati i punti  $P_0 = (-1, 18)$ ,  $P_1 = (0, 12)$  e  $P_2 = (2, 0)$ .
  - Determina il polinomio  $p$  che interpola i tre punti nella forma di Newton.
  - Determina il polinomio  $\tilde{p}$  che interpola i tre punti e  $\tilde{p}'(0) = -8$  nella forma di Newton.
  - Determina il polinomio  $q$  di primo grado di miglior approssimazione dei quattro punti  $P_0, P_1, P_2$  e  $P_3 = (3, 6)$  nel senso dei minimi quadrati.
  - ★ Sia data una matrice  $A$  di dimensione  $n$  che ammette la fattorizzazione  $LU$ . Scrivi la pseudocodifica che calcola  $L$  e  $U$  mediante l'algoritmo di eliminazione di Gauss gestendo in maniera efficiente la memoria.