Calcul Numeric – Proba practică Informatică, Anul III

INSTRUCTIUNI:

- 1. Comentați și explicați toate rezolvările trimise. Codurile necomentate/neexplicate nu se punctează.
- 2. Codurile vor fi salvate cu următoarea denumire Nume_Prenume_Grupa.py şi vor fi trimise titularului de laborator până în data de 29 ianuarie 2021, ora 14:30.

ALGORITM (Factorizarea LL^T)

Date de intrare: $A = (a_{ij})_{i,j=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R});$ Date de ieşire: $L = (\ell_{ij})_{i,j=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R});$

PASUL 1: Verifică simetria și pozitiv definirea matricei A.

PASUL 2: Inițializează complementul Schur: $S=(s_{ij})_{i,j=\overline{1,n}}\leftarrow A$ și matricea $L\leftarrow O_n$.

PASUL 3: Pentru $k = \overline{1, n-1}$ execută

- Determină elementele diagonale ale matricei L: $\ell_{kk} = \sqrt{s_{11}};$
- Determină coloana k a matricei L: $\ell_{ik} \leftarrow \frac{s_{i-(k-1),1}}{\sqrt{s_{11}}}, \quad \forall \ i=\overline{k+1,n};$
- \bullet Conform următoarei partiționări a matricii S în blocuri de matrici

$$S=egin{pmatrix} \mathbf{S}_{11} & \mathbf{S}_{21}^{\mathrm{T}} \ \hline \mathbf{S}_{21} & \mathbf{S}_{22} \end{pmatrix}, \quad ext{unde } \mathbf{S}_{11}=s_{11}\in\mathbb{R} ext{, } \mathbf{S}_{21}\in\mathcal{M}_{n-k,1}(\mathbb{R}) ext{ si } \mathbf{S}_{22}\in\mathcal{M}_{n-k,n-k}(\mathbb{R}) ext{,}$$

complementul Schur $S \in \mathcal{M}_{n-k+1,n-k+1}(\mathbb{R})$ își va reduce, la fiecare pas k, numărul de linii și coloane cu 1 prin următoarea operație $S \leftarrow \mathbf{S}_{22} - \frac{\mathbf{S}_{21}\mathbf{S}_{21}^T}{s_{11}} \in \mathcal{M}_{n-k,n-k}(\mathbb{R})$:

$$s_{i-k,j-k} \leftarrow s_{i-k+1,j-k+1} - \frac{s_{i-k+1,1} \ s_{1,j-k+1}}{s_{1,1}}, \quad \forall \ i,j = \overline{k+1,n};$$

PASUL 4: Determină ultimul element diagonal al matricei L: $\ell_{nn} \leftarrow \sqrt{S} = \sqrt{s_{11}}.$

Ex. 1

a) Să se construiască în Python procedura $\mathbf{FactLLT}(\mathbf{A})$ conform algoritmului (Factorizarea LL^T). Procedura $\mathbf{FactLLT}$ returnează matricea L din descompunerea Cholesky. Să se testeze programul pentru matricea

$$A = \begin{pmatrix} 25 & 15 & -5 \\ 15 & 18 & 0 \\ -5 & 0 & 11 \end{pmatrix}$$

b) Să se rezolve sistemul Ax = b, cu $b = (1, 2, 3)^T$ prin metoda factorizării LL^T , folosind metodele substituțiilor ascendente și descendente pentru rezolvarea sistemelor Ly = b, respectiv $L^Tx = y$.

Ex. 2

(a) Creați funcția newton_raphson care determină numeric soluția ecuației:

$$f(x) = x^3 - 3x^2 - 4x = 0, (1)$$

prin metoda Newton-Raphson și are ca date de intrare:

- funcția care determină ecuația (1), f;
- derivata funcției care determină ecuația (1), df;
- punctul de start al metodei Newton-Raphson, x_0 ;
- toleranța erorii specifice metodei Newton-Raphson, eps;

iar ca date de ieșire:

- soluţia numerică obţinută, x_{aprox};
- numărul de iterații necesare, N;
- (b) Alegeţi subintervalele şi punctele de start ale metodei respectând ipotezele teoremei de convergenţă ale metodei Newton-Raphson, astfel încât şirurile aproximărilor să rămână în subintervalele selectate şi să conveargă la soluții. Justificați atât alegerea subintervalelor, cât și a valorilor inițiale.

Aflați toate soluțiile ecuației (1) apelând funcția newton_raphson cu eroarea de aproximare eps = 10^{-3} și construiți punctele obținute pe graficul funcției.