## Calcul Numeric – Proba practică Informatică, Anul III

## **INSTRUCȚIUNI:**

- 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 și vor fi trimise titularului de laborator până în data de 29 ianuarie 2021, ora 14:30.

### Factorizarea QR:

Fie  $A=(a_{ij})_{i,j=\overline{1,n}}\in\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ . Numim descompunere QR a matricei A, descompunerea de forma A=QR unde  $Q=(q_{ij})_{i,j=\overline{1,n}}\in\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  este o matrice ortogonală, i.e.  $Q^TQ=QQ^T=I$ , iar  $R=(r_{ij})_{i,j=\overline{1,n}}\in\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  este o matrice superior triunghiulară.

Dacă  $A = (a_{ij})_{i,j=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  este o matrice inversabilă, atunci există și este unică descompunerea QR a matricei A cu  $Q \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  o matrice ortogonală și  $R \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  o matrice superior triunghiulară având componentele pe diagonala principală  $r_{kk} > 0, k = \overline{1, n}$ .

Sistemul Ax = b devine QRx = b. Cum Q este ortogonală  $(Q^TQ = I)$ , înmulțind relația QRx = b cu  $Q^T$  obținem  $Rx = Q^Tb$ . Cum R este superior triunghiulară sistemul  $Rx = Q^Tb$  se rezolvă conform metodei substituției descendente.

# **ALGORITM** (Metoda Givens de descompunere QR)

Date de intrare:  $A = (a_{ij})_{i,j=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $b = (b_i)_{i=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ; Date de ieşire:  $Q = (q_{ij})_{i,j=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $R = (r_{ij})_{i,j=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $x = (x_i)_{i=\overline{1,n}} \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ ;

PASUL 1: Iniţializează  $Q \leftarrow I_n$ .

PASUL 2: Pentru  $i = \overline{1,n}$  și  $j = \overline{i+1,n}$  execută:

• Determină parametrii rotației Givens:

$$\sigma = \sqrt{a_{ii}^2 + a_{ji}^2}, \quad c = \frac{a_{ii}}{\sigma}, \quad s = \frac{a_{ji}}{\sigma}.$$

ullet Pentru  $k=\overline{1,n}$  aplică matricea de rotație Givens matricei A, vectorului b și memorează rotația în matricea Q:

$$u \leftarrow ca_{ik} + sa_{jk}$$
,  $v \leftarrow -sa_{ik} + ca_{jk}$ ,  $a_{ik} \leftarrow u$ ,  $a_{jk} \leftarrow v$ ;

$$u \leftarrow cq_{ik} + sq_{jk}$$
,  $v \leftarrow -sq_{ik} + cq_{jk}$ ,  $q_{ik} \leftarrow u$ ,  $q_{jk} \leftarrow v$ ;

PASUL 3: Alege  $R \leftarrow A$  și  $Q \leftarrow Q^T$ .

PASUL 4: Determină soluția  ${\bf x}$  a sistemului  ${\rm R}{\bf x}$  =  ${\rm Q}^{\rm T}{\rm b}$  conform metodei substituției descendente.

**Ex.** 1 Fie matricea  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$  și  $b = (1, 2, 5)^T$ .

- a) Să se implementeze în Python procedura  $\mathbf{DescQRGivens}(A)$  care returnează matricele Q, R şi soluția x a sistemului Ax = b;
- b) Să se rezolve numeric sistemul Ax = b în baza procedurii **DescQRGivens**;
- c) Să se verifice soluția obținută.

### **Ex.** 2

(a) Creați funcția newton\_raphson care determină numeric soluția ecuației:

$$f(x) = x^3 + 4x^2 - 15x - 18 = 0, (1)$$

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<sub>aprox</sub>;
- 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 soluţii. Justificaţi atât alegerea subintervalelor, cât şi a valorilor iniţiale.

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