Problema 1 Se consideră sistemul

$$\left[\begin{array}{cc} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{array}\right] x = \left[\begin{array}{c} 3 \\ 1 \end{array}\right].$$

- 1. Să se studieze convergența metodei lui Jacobi.
- 2. De câte iterații este nevoie pentru a aproxima soluția cu eroarea absolută  $\varepsilon$  dată, dacă se ia  $x^{(0)} = [0,0]^T$ .

Problema 2 Să se determine o formulă de cuadratură de forma

$$\int_{-1}^{1} \sqrt{1 - x^2} f(x) dx = A_1 f(1) + A_2 f(x_1) + R(f)$$

care să aibă grad maxim de exactitate.

Problema 3 1. Se consideră ecuația în  $\mathbb{R}$  f(x) = 0 cu rădăcina  $\alpha$  și o metodă cu ordinul de convergență p și eroarea asimptotică  $C_p$ . Dacă se fac  $N_p$  operații pe pas și operațiile de inițializare se ignoră, atunci numărul total de operații necesar pentru a aproxima soluția cu precizia  $\varepsilon$  este

$$T_p = \frac{N_p}{\log p} \log \left[ \frac{\frac{\log C_p}{p-1} + \log \varepsilon}{\frac{\log C_p}{p-1} + \log e_0} \right], \tag{**}$$

unde baza logaritmului este arbitrară, e<sub>0</sub> este eroarea inițială.

- 2. Se consideră calculul lui  $\sqrt{a}$ , a > 0, cu metoda lui Newton, astfel:
  - (a) Se pune  $a = 2^{2m}r$ ,  $1/4 \le r < 1$ .
  - (b) Se calculează  $\sqrt{r}$  cu recurența

$$x_{n+1} = \frac{1}{2} \left( x_n + \frac{r}{x_n} \right)$$

 $p\hat{a}n\breve{a}$  se atinge precizia  $\varepsilon$ .

(c) Rezultatul returnat este  $z = 2^m x_N$ , unde  $x_N$  este rezultatul de la punctul b.

Dați o margine superioară a numărului de iterații și de operații de la punctul (2.b) pentru a obține precizia eps (epsilon-ul mașinii) folosind formula (\*\*).

Problema 4 Se consideră sistemul

$$\left[\begin{array}{cc} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{array}\right] x = \left[\begin{array}{c} 3 \\ 1 \end{array}\right].$$

- 1. Să se studieze convergența metodei lui Jacobi.
- 2. De câte iterații este nevoie pentru a aproxima soluția cu eroarea absolută  $\varepsilon$  dată, dacă se ia  $x^{(0)} = [0,0]^T$ .

Problema 5 Să se determine o formulă de cuadratură de forma

$$\int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} f(x) dx = A_1 f(1) + A_2 f(x_1) + R(f)$$

care să aibă grad maxim de exactitate.

Problema 6 1. Se consideră ecuația în  $\mathbb{R}$  f(x) = 0 cu rădăcina  $\alpha$  și o metodă cu ordinul de convergență p și eroarea asimptotică  $C_p$ . Dacă se fac  $N_p$  operații pe pas și operațiile de inițializare se ignoră, atunci numărul total de operații necesar pentru a aproxima soluția cu precizia  $\varepsilon$  este

$$T_p = \frac{N_p}{\log p} \log \left[ \frac{\frac{\log C_p}{p-1} + \log \varepsilon}{\frac{\log C_p}{p-1} + \log e_0} \right], \tag{**}$$

unde baza logaritmului este arbitrară, e<sub>0</sub> este eroarea inițială.

- 2. Se consideră calculul lui  $\sqrt[3]{a}$ , a > 0, cu metoda lui Newton, astfel:
  - (a) Se pune  $a = 2^{3m}r$ ,  $1/8 \le r < 1$ .
  - (b) Se calculează  $\sqrt{r}$  cu recurența

$$x_{n+1} = \frac{2}{3} \left( x_n + \frac{r}{2x_n^2} \right)$$

 $p\hat{a}n\breve{a}$  se atinge precizia  $\varepsilon$ .

(c) Rezultatul returnat este  $z = 2^m r_N$ , unde  $r_N$  este rezultatul de la punctul b.

Dați o margine superioară a numărului de iterații și de operații de la punctul (2.b) pentru a obține precizia eps (epsilon-ul mașinii) folosind formula (\*\*).

Problema 7 Se consideră sistemul

$$\left[\begin{array}{cc} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{array}\right] x = \left[\begin{array}{c} 3 \\ 1 \end{array}\right].$$

- 1. Să se studieze convergența metodei Gauss-Seidel.
- 2. De câte iterații este nevoie pentru a aproxima soluția cu eroarea absolută  $\varepsilon$  dată, dacă se ia  $x^{(0)} = [0,0]^T$ .

Problema 8 Să se determine o formulă de cuadratură de forma

$$\int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} f(x) dx = A_1 f(-1) + A_2 f(x_1) + R(f)$$

care să aibă grad maxim de exactitate.

Problema 9 1. Se consideră ecuația în  $\mathbb{R}$  f(x) = 0 cu rădăcina  $\alpha$  și o metodă cu ordinul de convergență p și eroarea asimptotică  $C_p$ . Dacă se fac  $N_p$  operații pe pas și operațiile de inițializare se ignoră, atunci numărul total de operații necesar pentru a aproxima soluția cu precizia  $\varepsilon$  este

$$T_p = \frac{N_p}{\log p} \log \left[ \frac{\frac{\log C_p}{p-1} + \log \varepsilon}{\frac{\log C_p}{p-1} + \log e_0} \right], \tag{**}$$

unde baza logaritmului este arbitrară, e<sub>0</sub> este eroarea inițială.

- 2. Se consideră calculul lui  $\frac{1}{a}$ , a > 0, cu metoda lui Newton, astfel:
  - (a) Se pune  $a = 2^m r$ ,  $1/2 \le r < 1$ .
  - (b) Se calculează 1/r cu recurența

$$x_{n+1} = x_n \left( 2 - rx_n \right)$$

 $p\hat{a}n\check{a}$  se atinge precizia  $\varepsilon$ .

(c) Rezultatul returnat este  $z = 2^{-m}r_N$ , unde  $r_N$  este rezultatul de la punctul b.

Dați o margine superioară a numărului de iterații și de operații de la punctul (2.b) pentru a obține precizia eps (epsilon-ul mașinii) folosind formula (\*\*).

Problema 10 Se consideră sistemul

$$\left[\begin{array}{cc} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{array}\right] x = \left[\begin{array}{c} 3 \\ 1 \end{array}\right].$$

- 1. Să se studieze convergența metodei Gauss-Seidel.
- 2. De câte iterații este nevoie pentru a aproxima soluția cu eroarea absolută  $\varepsilon$  dată, dacă se ia  $x^{(0)} = [0,0]^T$ .

Problema 11 Să se determine o formulă de cuadratură de forma

$$\int_{-1}^{1} \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} f(x) dx = A_1 f(-1) + A_2 f(x_1) + R(f)$$

care să aibă grad maxim de exactitate.

Problema 12 1. Se consideră ecuația în  $\mathbb{R}$  f(x) = 0 cu rădăcina  $\alpha$  și o metodă cu ordinul de convergență p și eroarea asimptotică  $C_p$ . Dacă se fac  $N_p$  operații pe pas și operațiile de inițializare se ignoră, atunci numărul total de operații necesar apentru a aproxima soluția cu precizia  $\varepsilon$  este

$$T_p = \frac{N_p}{\log p} \log \left[ \frac{\frac{\log C_p}{p-1} + \log \varepsilon}{\frac{\log C_p}{p-1} + \log e_0} \right], \tag{**}$$

unde baza logaritmului este arbitrară, e<sub>0</sub> este eroarea inițială.

2. Comparați următoarele două metode pentru calculul lui  $\sqrt{r}$  (numărul de operații) folosind formula (\*\*). Când este de preferat una alteia?

$$x_{n+1} = \frac{1}{2} \left( x_n + \frac{r}{x_n} \right), \ p = 2$$
$$y_{n+1} = \frac{y_n \left( y_n^2 + r \right)}{3y_n^2 + r}, \ p = 3$$