

NuMat ZI: Pitanja

27. lipnja 2018.

Pitanja višestrukog odabira

Pitanja 1-14: točno= 2b, neodgovoreno= 0b, netočno= -0.5b

Pitanje 15: točno= 4b, neodgovoreno= 0b, netočno= -2b

1. Vrijednost integrala $I(f) = \int_1^2 f(x)dx$ aproksimiramo kompozitnom mid-point formulom na uniformnoj mreži $1 = x_0 < x_1 < \dots < x_n = 2$ koraka h . Neka je funkcija f takva da za $x \in [1, 2]$ vrijedi $-4 \leq f''(x) \leq 3$. Tada je:
 A $|I(f) - M_n(f)| \leq \frac{h^2}{3}$ B $|I(f) - M_n(f)| \leq \frac{h^3}{6}$ C $|I(f) - M_n(f)| \leq \frac{h^2}{6}$
 D $|I(f) - M_n(f)| \leq \frac{h^2}{8}$ E $|I(f) - M_n(f)| \leq \frac{h^3}{8}$
 Ocjena pogreške za jednostavnu mid-point formulu: Neka je $f \in C^2(a, b)$. Tada postoji $\tau \in (a, b)$ takav da vrijedi $I(f) - M(f) = \frac{h^3}{24} f''(\tau)$, pri čemu je $h = b - a$.
2. Stupanj egzaktnosti jednostavne mid-point formule iznosi:
 A 1 B 2 C 3 D 4 E 5
3. Ocjena pogreške kompozitne trapezne formule za aproksimaciju vrijednosti integrala $I(f) = \int_a^b f(x)dx$ dana je formulom $|I(f) - T_n(f)| \leq h^2 \frac{b-a}{12} \|f''\|_\infty$. Najmanji broj podintervala potreban za aproksimaciju integrala $I(f) = \int_1^2 xe^{-x}dx$ s točnošću 10^{-6} iznosi:
 A 5 B 10 C 30 D 176 E 250
4. Podatke zadane tablicom

x	-1	0	1	2
y	4	3	1	2

 aproksimiramo pravcem $y = c_0 + c_1x$ u smislu najmanjih kvadrata. Koeficijenti dobivenog pravca su:
 A $c_0 = 1, c_1 = 2$ B $c_0 = -1, c_1 = 3$ C $c_0 = -3/5, c_1 = 11/10$
 D $c_0 = 3/7, c_1 = -11/14$ E $c_0 = 29/10, c_1 = -4/5$
5. Neka je $f(x) = \|Ax - b\|^2$, gdje je $\|\cdot\|$ euklidska norma, $A \in \mathbb{R}^{n \times k}$, $b \in \mathbb{R}^{n \times 1}$, $k < n$. Tada $\nabla f(x)$ iznosi:
 A $A^T Ax + 2A^T b$ B $2A^T Ax - 2A^T b$ C $A^T Ax - 2A^T b$
 D $AA^T x - b^T A$ E $A^T Ax - Ab$
6. Neka je $f(x) = \|Ax - b\|^2$, gdje je $\|\cdot\|$ euklidska norma, $A \in \mathbb{R}^{n \times k}$, $b \in \mathbb{R}^{n \times 1}$, $k < n$. Problem $f(x) \rightarrow \min$ ima jedinstveno rješenje ako i samo ako je ispunjen uvjet:
 A $r(A) = n$ B $r(A) = k$ C $r(A) > n$ D $r(A) < k$ E $r(A) = nk$
7. Ortonormirana baza potprostora $W = \text{span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$ prostora \mathbb{R}^3 je:
 A $\left\{\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$ B $\left\{\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 3/\sqrt{2} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$ C $\left\{\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$
 D $\left\{\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$ E $\left\{\begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\}$

Okrenite!

8. QR faktorizacija matrice $A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 5 \\ 0 & 3 & 6 \end{bmatrix}$ iznosi:

$$\begin{array}{lll} \mathbf{A} \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} & \mathbf{B} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} & \mathbf{C} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 5 \\ 0 & 3 & 6 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix} \\ \mathbf{D} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} & \mathbf{E} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 0 & 3 & 6 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix} & \end{array}$$

9. Neka je $A \in \mathbb{R}^{n \times k}$, $k < n$, $r(A) = k$. Lijevi pseudo-inverz matrice A dan je izrazom:
 $\mathbf{A} (AA^T)^{-1}A^T$ $\mathbf{B} (AA^T)A^T$ $\mathbf{C} (A^T A)^{-1}A^T$ $\mathbf{D} A^T(AA^T)^{-1}$ $\mathbf{E} (A^{-1}A)^T A^T$
10. Pomoću QR faktorizacije matrice A dobivamo formulu za lijevi pseudo-inverz A^\dagger koja glasi:
 $\mathbf{A} A^\dagger = R^T Q^{-1}$ $\mathbf{B} A^\dagger = R^{-1} Q^T$ $\mathbf{C} A^\dagger = R^{-1} R^{-T}$
 $\mathbf{D} A^\dagger = R^T R$ $\mathbf{E} A^\dagger = R^T Q^{-1}$
11. Newtonovom metodom želimo izračunati nultočku funkcije $f(x) = x^4 - 5x + 1$ koja se nalazi u intervalu $(1, 2)$. Ako za početnu iteraciju uzmemo $x_0 = 2$ onda x_1 iznosi:
 $\mathbf{A} 44/27$ $\mathbf{B} 46/27$ $\mathbf{C} 47/27$ $\mathbf{D} 49/27$ $\mathbf{E} 50/27$
12. Newtonovom metodom rješavamo nelinearni sustav

$$\begin{aligned} x_1^2 + x_2^2 &= 1, \\ (x_1 - 2)^2 + (x_2 - 1)^2 &= 4, \end{aligned}$$

pri čemu je početna iteracija $\mathbf{x}^0 = [1 \ 2]^T$. Prva iteracija \mathbf{x}^1 dobivena Newtonovom metodom iznosi:

$$\begin{array}{lll} \mathbf{A} \mathbf{x}^1 = [-4/3 \ -1/3]^T & \mathbf{B} \mathbf{x}^1 = [1/3 \ 4/3]^T & \mathbf{C} \mathbf{x}^1 = [-2/3 \ 1/3]^T \\ \mathbf{D} \mathbf{x}^1 = [-1/3 \ 5/3]^T & \mathbf{E} \mathbf{x}^1 = [5/3 \ -1/3]^T & \end{array}$$

13. Rubni problem $\varphi'' + \sin \varphi = 0$ na $[0, T]$, $\varphi(0) = \alpha$, $\varphi(T) = \beta$, gdje su $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, diskretiziramo centralnim diferencijama na uniformnoj mreži $0 = t_0 < t_1 < t_2 < \dots < t_n < t_{n+1} = T$, za $n = 100$. Dobiveni nelinearni sustav rješavamo Newtonovom metodom. Element pripadne Jakobijeve matrice koji se nalazi u prvom retku i trećem stupcu iznosi:
 $\mathbf{A} -2/h^2 + \sin \varphi_1$ $\mathbf{B} -2/h^2 + \cos \varphi_1$ $\mathbf{C} -1/h^2$ $\mathbf{D} 1/h^2$ $\mathbf{E} 0$

14. Prva iteracija Newtonove metode za rješavanje minimizacijskog problema

$$f(x) = \frac{1}{2}x_1^2 + \frac{5}{2}x_2^2 \rightarrow \min, \text{ uz početnu iteraciju } \mathbf{x}^0 = [5 \ 1]^T \text{ iznosi:}$$

$$\begin{array}{lll} \mathbf{A} \mathbf{x}^1 = [0 \ 0]^T & \mathbf{B} \mathbf{x}^1 = [2.5 \ 0.5]^T & \mathbf{C} \mathbf{x}^1 = [1.25 \ 0.25]^T \\ \mathbf{D} \mathbf{x}^1 = [0.75 \ 0.1]^T & \mathbf{E} \mathbf{x}^1 = [0.025 \ 0.0075]^T & \end{array}$$

15. Točka \mathbf{x}^* koja se nalazi u hiperravnini $\mathbf{a}^T \mathbf{x} = \beta$ a najbliža je zadanoj točki $\mathbf{r} \in \mathbb{R}^n$ dana je izrazom:

$$\begin{array}{lll} \mathbf{A} \mathbf{x}^* = \frac{\beta + \mathbf{a}^T \mathbf{r}}{\|\mathbf{a}\|^2} \mathbf{a} & \mathbf{B} \mathbf{x}^* = \mathbf{r} - \frac{\beta - \mathbf{a}^T \mathbf{r}}{\|\mathbf{a}\|^2} \mathbf{a} & \mathbf{C} \mathbf{x}^* = \mathbf{r} + \frac{\beta - \mathbf{a}^T \mathbf{r}}{\|\mathbf{a}\|^2} \mathbf{a} \\ \mathbf{D} \mathbf{x}^* = \frac{\beta - \mathbf{a}^T \mathbf{r}}{\|\mathbf{a}\|} \mathbf{a} & \mathbf{E} \mathbf{x}^* = \mathbf{r} + \frac{\beta - \mathbf{a}^T \mathbf{r}}{\|\mathbf{r}\|^2} \mathbf{a} & \end{array}$$

Okrenite!

Točno ili netočno?

Napomena: na priloženom formularu za upis rješenja:

$$A \equiv T \text{ (Točno)}, B \equiv N \text{ (Netočno)}$$

Pitanja 1-8: točno= 1b, neodgovoreno= 0b, netočno= -1b

1. Kompozitne formule za numeričku integraciju gube jedan red točnosti obzirom na pripadne jednostavne kvadraturene formule.
T N
2. Neka je dana matrica $A = \begin{bmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \varphi & \cos \varphi \end{bmatrix}$. Tada za proizvoljni vektor $x \in \mathbb{R}^2$ vrijedi $\|Ax\| = \|x\|$.
T N
3. Ako je $s \in \mathbb{R}^d$ padajući smjer za funkciju $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ iz točke $x \in \mathbb{R}^d$, onda je $\nabla f(x)^\top s < 0$.
T N
4. Newtonova metoda za rješavanje nelinearne jednadžbe $f(x) = 0$, $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ konvergira za svaki izbor početne iteracije.
T N
5. Ako konvergira, metoda sekante za rješavanje nelinearne jednadžbe $f(x) = 0$, $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ uvijek konvergira prema egzaktnom rješenju brže od Newtonove metode.
T N
6. Uzmimo da minimizacijski problem $\min_{x \in \mathbb{R}^2} f(x)$, $f(x_1, x_2) = \frac{1}{2}x_1^2 + \frac{5}{2}x_2^2$ rješavamo metodom najbržeg silaska. Uzmemo li za početnu iteraciju točku koja je dovoljno blizu egzaktnom rješenju, metoda će uvijek u najviše dvije iteracije konvergirati prema egzaktnom rješenju.
T N
7. Newtonov korak $s_n = -[\nabla^2 f(x_n)]^{-1} \nabla f(x_n)$ je padajući smjer za proizvoljnu funkciju $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$.
T N
8. Metodom konjugiranih gradijenata linearni sustav $Ax = b$, gdje je $A \in \mathbb{R}^{5 \times 5}$ pozitivno definitna, simetrična matrica, možemo riješiti u najviše 5 koraka.
T N

Vrijeme pisanja je 120 minuta. Dozvoljena je upotreba džepnog kalkulatora. Upotreba mobitela je najstrože zabranjena (za vrijeme ispita, mobitel nije sat!)