

# Prima Prova in Itinere

19/04/2023 — versione 1 —

♥♣♦♠♥♣

32 pt — durata 1h 30' — MS Forms

Gli studenti aventi diritto a svolgere la **prova ridotta** del 30% secondo la L.170/2010 (indicazioni **Multichance** team) **NON** svolgono i quesiti contrassegnati con (\*\*\*)

## TEST — 15 pt



1 — 1 pt

Per l'insieme dei numeri floating point  $\mathbb{F}(2, 5, L, U)$  dipendente da due parametri  $L, U \in \mathbb{Z}$  tali che  $L < -2$  e  $U > 6$ , dati la mantissa  $m = (10101)_2$ , il segno  $s = 0$  e l'esponente  $e = 3$ , si riporti il numero reale  $x$  così rappresentato in base 10.

5.25



2 — 1 pt (\*\*\*) No Multichance

Il metodo di Heron consente di approssimare  $\sqrt{5}$  applicando il seguente algoritmo: dato  $x_0$ , porre  $x_{n+1} = \frac{x_n + 5/x_n}{2}$  per  $n = 0, 1, 2, \dots$ ; si ottiene  $\lim_{n \rightarrow +\infty} x_n = \sqrt{5}$ . Quante operazioni elementari vengono effettuate per ottenere  $x_{50}$ ?

150



3 — 1 pt

Si considerino 10 sistemi lineari  $A\mathbf{x}_j = \mathbf{b}_j$  per  $j = 1, \dots, 10$ , dove la matrice  $A \in \mathbb{R}^{90 \times 90}$  è fissata, tridiagonale e a dominanza diagonale stretta per righe, mentre i vettori  $\mathbf{b}_j \in \mathbb{R}^{90}$  rappresentano diversi termini noti. Qual è il numero di operazioni richiesto per la risoluzione di tali sistemi lineari per  $j = 1, \dots, 10$  attraverso l'uso computazionalmente più efficiente di un metodo diretto?

4727

**4 — 2 pt    (\*\*\*) No Multichance**

Si consideri un sistema sovradeterminato  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ , dove  $A \in \mathbb{R}^{3 \times 2}$  ha rango pieno e  $\mathbf{b} = (1, 2, 2)^T \in \mathbb{R}^3$ . La fattorizzazione QR ridotta di  $A$  è tale che

$$Q = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \end{bmatrix} \text{ e } R = \begin{bmatrix} 2 & -\gamma \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \text{ dove } \gamma \in \mathbb{R} \text{ è un parametro positivo } (\gamma > 0).$$

Si riporti la soluzione  $\mathbf{x}^* \in \mathbb{R}^2$  del sistema nel senso dei minimi quadrati.

$$\mathbf{x}^* = (\gamma + 3\sqrt{2}/4, 2)^T$$

**5 — 2 pt**

Si consideri la matrice  $A = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 6 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 9 & -1 \end{bmatrix}$ . Per quali valori dello shift

$s \in \mathbb{R}$  è possibile applicare il metodo delle potenze inverse con shift per l'approssimazione dell'autovalore 3 di  $A$ ?

$$1 < s < 4, s \neq 3$$

**6 — 1 pt**

Si consideri la funzione  $f(x) = x - \sqrt{5}$ , dotata di uno zero  $\alpha \in [0, 5]$ . Quante iterazioni  $k_{min} > 0$  sono necessarie al metodo di bisezione al fine di garantire un errore inferiore a  $10^{-3}$ ?

$$12$$

**7 — 2 pt**

Si consideri la funzione  $\Phi(x) = \frac{x^4}{4} + \frac{x^2}{2} - 3x + 5$ . Si applichi il metodo di Newton all'approssimazione del punto di minimo  $\alpha$  di  $\Phi$  partendo dall'iterata iniziale  $x^{(0)} = 0$ . Si riportino i valori delle iterate  $x^{(1)}$ ,  $x^{(2)}$  e  $x^{(5)}$  così ottenute con almeno quattro cifre decimali.

$$3.0000, 2.0357, 1.2144$$

**8 — 2 pt    (\*\*\*) No Multichance**

Si consideri il metodo di Newton modificato per l'approssimazione dello zero  $\alpha = 3$  della funzione  $f(x) = \sin\left(\frac{\pi}{3}x\right)(x-3)^2$ . Si applichi opportunamente tale metodo partendo dall'iterata iniziale  $x^{(0)} = 4$  e si riportino i valori delle iterate  $x^{(1)}$  e  $x^{(2)}$  così ottenute.

$$2.8482, 3.0004$$



### 9 — 1 pt

Si consideri la funzione di iterazione  $\phi(x) = x - \frac{1}{3}(1 - e^{1-3x})$  e il suo punto fisso  $\alpha = \frac{1}{3}$ . Qual è l'ordine di convergenza atteso dal metodo delle iterazioni di punto fisso ad  $\alpha$  per  $x^{(0)}$  “sufficientemente” vicino ad  $\alpha$ ?

2



### 10 — 2 pt

Si consideri la funzione di iterazione  $\phi(x) = \gamma(x^2 - 4x - 5) + 5$ , dipendente dal parametro  $\gamma \in \mathbb{R}$ . Relativamente al suo punto fisso  $\alpha = 5$ , per quali valori di  $\gamma$  il metodo delle iterazioni di punto fisso converge ad  $\alpha$  per ogni  $x^{(0)}$  “sufficientemente” vicino ad  $\alpha$  e in modo da garantire che  $|x^{(k)} - \alpha| < |x^{(k+1)} - \alpha|$  per ogni  $k \geq 0, 1, \dots$ ?

$\gamma \in (-1/6, 0)$

## ESERCIZIO — 17 pt

Si consideri il sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ , dove  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  è una matrice simmetrica e definita positiva, e  $\mathbf{x}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$  per  $n \geq 1$ . In particolare, si pongano:  $n = 225$ ,  $A \in \mathbb{R}^{225 \times 225}$  assegnata con il comando Matlab<sup>®</sup> seguente

```
>> A = full( gallery( 'poisson', 15 ) )
```

e  $\mathbf{b} = (2, 2, \dots, 2)^T \in \mathbb{R}^{225}$ .



### Punto 1) — 2 pt

Si verifichi che la matrice  $A$  è simmetrica e definita positiva giustificando tutti i passaggi. Quale metodo diretto è computazionalmente conveniente applicare per risolvere il sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  assegnato? Si giustifichi dettagliatamente la risposta e si riporti in numero di operazioni stimato.

Spazio per risposta lunga  $(O(3'898'125))$



### Punto 2) — 3 pt

Si applichi tramite Matlab<sup>®</sup> il metodo diretto di cui al Punto 1) alla soluzione del sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  riportando tutti i passaggi svolti. Dopo aver ottenuto la soluzione numerica  $\hat{\mathbf{x}} \in \mathbb{R}^n$ , si stimi l'errore relativo ottenuto  $e_{rel} = \frac{\|\mathbf{x} - \hat{\mathbf{x}}\|}{\|\mathbf{x}\|}$ . Si

definisca tutta la notazione usata e si riportino tutti i comandi Matlab<sup>®</sup> utilizzati.

Spazio per risposta lunga  $(K_2(A) = 103.0869, e_{rel}^{(N)} = 9.1175e - 13)$



### Punto 3) — 2 pt

Si consideri ora il metodo di *Jacobi* per la soluzione del sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ . Si verifichi che il metodo di Jacobi converge per ogni scelta dell'iterata iniziale  $\mathbf{x}^{(0)} \in \mathbb{R}^n$  e, senza applicare il metodo, si *stim*i il fattore di abbattimento dell'errore  $\frac{\|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}\|}$  dopo  $k = 100$  iterazioni del metodo. Si motivi dettagliatamente la risposta, definendo la notazione e riportando i comandi Matlab<sup>®</sup> usati.

Spazio per risposta lunga  $(\rho(B) = 0.9808 < 1, \text{fatt. abb.} = 0.1437)$



### Punto 4) — 2 pt (\*\*\*) No Multichance

Si consideri ora il metodo del *gradiente* per la soluzione del sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  a cui è associata la funzione energia  $\Phi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ , dove  $\Phi(\mathbf{y}) := \frac{1}{2}\mathbf{y}^T A \mathbf{y} - \mathbf{y}^T \mathbf{b}$ . Scelta l'iterata iniziale  $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{b}$ , si calcolino e si riportino i valori  $\Phi(\mathbf{x}^{(0)})$  e  $\Phi(\mathbf{x}^{(1)})$ , essendo  $\mathbf{x}^{(1)}$  l'iterata ottenuta applicando un'iterazione del metodo del gradiente.

Spazio per risposta lunga  $(\Phi(\mathbf{x}^{(0)}) = -780, \Phi(\mathbf{x}^{(1)}) = -1.6603e + 03)$



### Punto 5) — 3 pt (\*\*\*) No Multichance

Si consideri ora il metodo del *gradiente preconditionato* con matrici di preconditionamento

$$P_1 = \text{tridiag}(-1, 4, -1) \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

e  $P_2 \in \mathbb{R}^{n \times n}$  ottenuta tramite i seguenti comandi Matlab<sup>®</sup> :

```
>> R2 = ichol( sparse( A ) ); P2 = R2' * R2;
```

Senza applicare esplicitamente il metodo, si determini per quale delle due matrici di preconditionamento il metodo del gradiente preconditionato converge più rapidamente a  $\mathbf{x}$  per ogni scelta di  $\mathbf{x}^{(0)}$ .

Per la matrice di preconditionamento per cui il metodo converge più rapidamente, si *stim*i il fattore di abbattimento dell'errore  $\frac{\|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}\|_A}{\|\mathbf{x}^{(0)} - \mathbf{x}\|_A}$  dopo  $k = 20$  iterazioni del metodo. Si motivi dettagliatamente la risposta, definendo la notazione e riportando i comandi Matlab<sup>®</sup> usati.

Spazio per risposta lunga  
 $(K(P_1^{-1}A) > K(P_2^{-1}A) = 10.0966, \text{fatt. abb. con } P_2 = 0.0188)$



### Punto 6) — 2 pt

Si consideri il metodo delle potenze per approssimare l'autovalore  $\lambda_1(A)$ . Si applichi il metodo, a partire dall'iterata iniziale  $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{1} \in \mathbb{R}^n$ , modificando opportunamente la funzione `eigpower.m` per *stimare* l'ordine e il fattore di convergenza asintotico ottenuti applicando tale metodo iterativo. Si riportino i comandi Matlab<sup>®</sup> usati e si giustifichi il risultato ottenuto.

Spazio per risposta lunga  $(p = 1, \mu = 0.9338)$



### Punto 7) — 3 pt

Data una generica matrice  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  simmetrica e definita positiva, i suoi autovalori  $\{\lambda_i(A)\}_{i=1}^n \in \mathbb{R}$  si possono approssimare applicando il seguente algoritmo che migliora l'efficienza del metodo delle iterazioni QR.

<b>Algorithm 1:</b> Metodo delle iterazioni QR con shift
--

<pre>porre <math>A^{(0)} = A</math>; porre <math>\mu^{(0)} = 0</math>; <b>for</b> <math>k = 0, 1, \dots</math>, <i>fino a che un criterio d'arresto è soddisfatto</i> <b>do</b>     determinare la fattorizzazione QR (ridotta) di <math>A^{(k)}</math>, ovvero le     matrici <math>Q^{(k+1)}</math> e <math>R^{(k+1)}</math> tali che <math>Q^{(k+1)} R^{(k+1)} = A^{(k)} - \mu^{(k)} I</math> ;     porre <math>A^{(k+1)} = R^{(k+1)} Q^{(k+1)} + \mu^{(k)} I</math>;     porre <math>\mu^{(k+1)} = \left( A^{(k+1)} \right)_{n,n}</math> ;     <math>\lambda_i^{(k+1)} = (A^{(k+1)})_{ii}</math> per <math>i = 1, \dots, n</math>; <b>end</b></pre>
---

Si implementi il precedente algoritmo modificando per esempio la funzione Matlab<sup>®</sup> `qrbasic.m` e usando laddove necessario il comando Matlab<sup>®</sup> `qr`.

Si applichi l'algoritmo alla matrice  $A$  assegnata. Si riportino le approssimazioni  $\lambda_2^{(1)}$ ,  $\lambda_2^{(2)}$  e  $\lambda_2^{(20)}$  di  $\lambda_2(A)$  così ottenute. Si riportino la funzione Matlab<sup>®</sup> implementata e i comandi Matlab<sup>®</sup> usati.

Spazio per risposta lunga     $(\lambda_2^{(1)} = 4.5500, \lambda_2^{(2)} = 5.2779, \lambda_2^{(20)} = 7.3791)$