ESERCIZI DA SVOLGERE PER L' ELABORATO CAP 1

CN A.A. 17/18

1. Sia $x=e\approx 2.7183=\tilde{x}.$ Si calcoli il corrispondente errore relativo ϵ_x e il numero di cifre significative k con cui \tilde{x} approssima x. Si verifichi che

 $|\epsilon_x| \approx \frac{1}{2} 10^{-k}$.

2. Usando gli sviluppi di Taylor fino al secondo ordine con resto in forma di Lagrange, si verifiche che se $f \in C^3$, risulta

$$f'(x) = \phi_h(x) + O(h^2)$$

dove

$$\phi_h(x) = \frac{f(x+h) - f(x-h)}{2h}.$$

- 3. Utilizzando Matlab, si costruisca una tabella dove, per $h = 10^{-j}$, $j = 1, \ldots, 10$ e per la funzione $f(x) = x^4$ si riporta il valore di $\phi_h(x)$ definito nell'Esercizio 1 in x = 1. Commentare i risultati ottenuti.
- 4. Si dia una maggiorazione del valore assoluto dell'errore relativo con cui x+y+z viene approssimato dall'approssimazione prodotta dal calcolatore, ossia $(x\oplus y)\oplus z$ (supporre che non ci siano problemi di overflow o di underflow). Ricavare l'analoga maggiorazione anche per $x\oplus (y\oplus z)$ tenendo presente che $x\oplus (y\oplus z)=(y\oplus z)\oplus x$.
- 5. Eseguire le seguenti istruzioni in Matlab:

$$x = 0$$
; $count = 0$; $while x \sim 1$, $x = x + delta$, $count = count + 1$, end

dapprima ponendo delta = 1/16 e poi ponendo delta = 1/20. Commentare i risultati ottenuti e in particolare il non funzionamento nel secondo caso.

6. Verificare che entrambe le seguenti successioni convergono a $\sqrt{3}$, (riportare le successive approssimazioni in una tabella a due colonne, una per ciascuna successione),

$$x_{k+1} = (x_k + \frac{3}{x_k})/2,$$
 $x_0 = 3;$ $x_{k+1} = (3 + x_{k-1}x_k)/(x_{k-1} + x_k),$ $x_0 = 3;$ $x_1 = 2.$

Per ciascuna delle due successioni, dire quindi dopo quante iterazioni si ottiene un'approssimazione con un errore assoluto minore o uguale a 10^{-12} in valore assoluto.

ESERCIZI DA SVOLGERE PER L' ELABORATO CAP 2

CN A.A. 17/18

1. Determinare analiticamente gli zeri del polinomio

$$P(x) = x^3 - 4x^2 + 5x - 2$$

e la loro molteplicità. Dire perché il metodo di bisezione è utilizzabile per approssimarne uno a partire dall'intervallo di confidenza $[a\,,\,b]=[0\,,\,3].$ A quale zero di P potrà tendere la successione generata dal metodo di bisezione a partire da tale intervallo? Costruire una tabella in cui si riportano il numero di iterazioni e di valutazioni di P richieste per valori decrescenti della tolleranza tolx.

- 2. Completare la tabella precedente riportando anche il numero di iterazioni e di valutazioni di P richieste dal metodo di Newton, dal metodo delle corde e dal metodo delle secanti (con secondo termine della successione ottenuto con Newton) a partire dal punto $x_0 = 3$. Commentare i risultati riportati in tabella. È possibile utilizzare $x_0 = 5/3$ come punto di innesco?
- 3. Costruire una seconda tabella analoga alla precedente relativa ai metodi di Newton, di Newton modificato e di accelerazione di Aitken applicati alla funzione polinomiale P a partire dal punto di innesco $x_0=0$. Commentare i risultati riportati in tabella.
- 4. Definire una procedura iterativa basata sul metodo di Newton per approssimare $\sqrt{\alpha}$, per un assegnato $\alpha > 0$. Costruire una tabella dove si riportano le successive approssimazioni ottenute e i corrispondenti errori assoluti (usare l'approssimazione Matlab di $\sqrt{\alpha}$ per il calcolo dell'errore) nel caso in cui $\alpha = 5$ partendo da $x_0 = 5$.
- 5. Definire una procedura iterativa basata sul metodo delle secanti sempre per approssimare $\sqrt{\alpha}$, per un assegnato $\alpha > 0$. Completare la tabella precedente aggiungendovi i risultati ottenuti con tale procedura partendo da $x_0 = 5$ e $x_1 = 3$. Commentare i risultati riportati in tabella.

ESERCIZI DA SVOLGERE PER L' ELABORATO CAP 3

CN A.A. 17/18

- 1. Scrivere una function Matlab per la risoluzione di un sistema lineare con matrice dei coefficienti triangolare inferiore a diagonale unitaria. Inserire un esempio di utilizzo.
- 2. Utilizzare l'Algoritmo 3.6 del libro per stabilire se le seguenti matrici sono sdp o no,

$$A_1 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 2 \\ -1 & 5 & -14 & 2 \\ 2 & -14 & 42 & 2 \\ 2 & 2 & 2 & 65 \end{pmatrix}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 2 & 2 \\ -1 & 6 & -17 & 3 \\ 2 & -17 & 48 & -16 \\ 2 & 3 & -16 & 4 \end{pmatrix}.$$

- 3. Scrivere una function Matlab che, avendo in ingresso un vettore \mathbf{b} contenente i termini noti del sistema lineare $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ con A sdp e l'output dell'Algortmo 3.6 del libro (matrice A riscritta nella porzione triangolare inferiore con i fattori L e D della fattorizzazione LDL^T di A), ne calcoli efficientemente la soluzione.
- 4. Scrivere una function Matlab che, avendo in ingresso un vettore \mathbf{b} contenente i termini noti del sistema lineare $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ e l'output dell'Algortmo 3.7 del libro (matrice A riscritta con la fattorizzazione LU con pivoting parziale e il vettore \mathbf{p} delle permutazioni), ne calcoli efficientemente la soluzione.
- 5. Inserire alcuni esempi di utilizzo delle due function implementate per i punti 3 e 4, scegliendo per ciascuno di essi un vettore $\hat{\mathbf{x}}$ e ponendo $\mathbf{b} = A\hat{\mathbf{x}}$. Riportare $\hat{\mathbf{x}}$ e la soluzione \mathbf{x} da essi prodotta. Costruire anche una tabella in cui, per ogni esempio considerato, si riportano il numero di condizionamento di A in norma 2 (usare cond di Matlab) e le quantità $\|\mathbf{r}\|/\|\mathbf{b}\|$ e $\|\mathbf{x} \hat{\mathbf{x}}\|/\|\hat{\mathbf{x}}\|$.
- 6. Sia $A = \begin{pmatrix} \epsilon & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ con $\epsilon = 10^{-13}$. Definire L triangolare inferiore a diagonale unitaria e U triangolare superiore in modo che il prodotto

- LU sia la fattorizzazione LU di A e, posto $\mathbf{b} = A\mathbf{e}$, con $\mathbf{e} = (1,1)^T$, confrontare l'accuratezza della soluzione che si ottiene usando il comando $U \setminus (L \setminus \mathbf{b})$ (Gauss senza pivoting) e il comando $A \setminus \mathbf{b}$ (Gauss con pivoting).
- 7. Scrivere una function Matlab specifica per la risoluzione di un sistema lineare con matrice dei coefficienti $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ bidiagonale inferiore a diagonale unitaria di Toeplitz, specificabile con uno scalare α . Sperimentarne e commentarne le prestazioni (considerare il numero di condizionamento della matrice) nel caso in cui n = 12 e $\alpha = 100$ ponendo dapprima $\mathbf{b} = (1, 101, \dots, 101)^T$ (soluzione esatta $\hat{\mathbf{x}} = (1, \dots, 1)^T$) e quindi $\mathbf{b} = 0.1 * (1, 101, \dots, 101)^T$ (soluzione esatta $\hat{\mathbf{x}} = (0.1, \dots, 0.1)^T$).
- 8. Scrivere una function che, dato un sistema lineare sovradeterminato $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$, con $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, m > n, rank(A) = n e $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^m$, preso come input \mathbf{b} e l'output dell'Algoritmo 3.8 del libro (matrice A riscritta con la parte significativa di R e la parte significativa dei vettori di Householder normalizzati con prima componente unitaria), ne calcoli efficientemente la soluzione nel senso dei minimi quadrati.
- 9. Inserire due esempi di utilizzo della function implementata per il punto 8 e confrontare la soluzione ottenuta con quella fornita dal comando $A \setminus \mathbf{b}$.
- 10. Scrivere una function che realizza il metodo di Newton per un sistema nonlineare (prevedere un numero massimo di iterazioni e utilizzare il criterio di arresto basato sull'incremento in norma eucliedea). Utilizzare la function costruita al punto 4 per la risoluzione del sistema lineare ad ogni iterazione.
- 11. Verificato che la funzione $f(x_1, x_2) = x_1^2 + x_2^3 x_1x_2$ ha un punto di minimo relativo in (1/12, 1/6), costruire una tabella in cui si riportano il numero di iterazioni eseguite, e la norma eucliedea dell'ultimo incremento e quella dell' errore con cui viene approssimato il risultato esatto utilizzando la function sviluppata al punto precedente per valori delle tolleranze pari a 10^{-t} , con t=3,6. Utilizzare (1/2,1/2) come punto di innesco. Verificare che la norma dell'errore è molto più piccola di quella dell'incremento (come mai?)