



Calcolo Numerico

Corso di Laurea in Ingegneria Elettronica

Appello del 27 giugno 2019

Problema 1

Siano $M = F(2, 53)$ e, per ogni elemento non negativo $\xi \in M$, $\text{SQRT}(\xi) = \text{rd}(\sqrt{\xi})$. Per ogni $x > 0$ siano:

$$f(x) = 7\sqrt{x} \quad \text{e} \quad \phi(x) = 7 \otimes \text{SQRT}(\text{rd}(x))$$

Per ogni numero reale $x > 0$, discutere il condizionamento del calcolo di $f(x)$ e la stabilità dell'algoritmo ϕ quando utilizzato per approssimare il valore di f in x .

Problema 2

Sia:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Determinare il numero di condizionamento di A in norma infinito.

Problema 3

Determinare gli elementi di $P_1(\mathbb{R})$ che verificano le condizioni:

$$\int_0^2 p(t) dt = 2 \quad , \quad \int_1^3 p(t) dt = 2$$

Soluzione

Problema 1

Siano $x > 0$ e $e \in \mathbb{R}$. Si ha:

$$f((1+e)x) = 7\sqrt{(1+e)x} = \sqrt{1+e} f(x)$$

Posto:

$$1 + e_p^f = \sqrt{1+e}$$

si ha dunque:

$$f((1+e)x) = (1 + e_p^f) f(x)$$

Poiché per e piccolo si ha:

$$e_p^f = \sqrt{1+e} - 1 \approx \frac{1}{2} e$$

il calcolo di f in x è ben condizionato.

Si osservi adesso che $7 \in M$, dunque l'algoritmo ϕ è ben definito. Inoltre, introducendo le perturbazioni moltiplicative dovute agli arrotondamenti, si riscrive:

$$\phi(x) = \text{rd}\left(7 \text{rd}(\sqrt{\text{rd}(x)})\right) = (1 + e_3) 7 (1 + e_2) \sqrt{(1 + e_1)x}$$

Posto:

$$1 + e_v = (1 + e_3)(1 + e_2) \quad \text{e} \quad 1 + e_a = 1 + e_1$$

si ottiene:

$$\phi(x) = (1 + e_v) f((1 + e_a)x)$$

e, detta u la precisione di macchina in M :

$$|e_v| \leq |e_2| + |e_3| + |e_2 e_3| \leq 2u + u^2 \quad , \quad |e_a| \leq u$$

dunque l'algoritmo ϕ è stabile quando utilizzato per approssimare f in x .

Problema 2

Si osservi che A è determinata da una fattorizzazione LR, ed è invertibile perché lo sono (palesamente) i due fattori S e D . Allora il numero di condizionamento richiesto esiste.

Si ottiene:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 0 & 0 \\ 1 & -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & 3 \end{bmatrix}$$

e quindi:

$$\|A\|_\infty = |-1| + |3| = 4$$

Le colonne y_1, \dots, y_4 della matrice A^{-1} si ottengono utilizzando le procedure **SI** ed **SA** come segue. Indicate con $e_k, k = 1, 2, 3$, le colonne della matrice identità in $\mathbb{R}^{3 \times 3}$, si calcolano:

$$c_k = \mathbf{SA}(S, e_k) \quad , \quad k = 1, 2, 3$$

e poi

$$y_k = \mathbf{SI}(D, c_k) \quad , \quad k = 1, 2, 3$$

Si ottiene:

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 3 & -2 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 2 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$$

e quindi:

$$\|A^{-1}\|_{\infty} = |-3| + |2| = 5 \quad c_{\infty}(A) = 20$$

Problema 3

Il problema proposto è lineare di interpolazione.

Si cercano numeri reali a_0 e a_1 tali che, posto $p(x) = a_0 + a_1x$, si abbia:

$$\int_0^2 p(t) dt = 2a_0 + 2a_1 = 2 \quad , \quad \int_1^3 p(t) dt = 2a_0 + 4a_1 = 2$$

I valori cercati sono quindi le componenti delle soluzioni del sistema:

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} z = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Il sistema ha una sola soluzione:

$$z = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

dunque un solo elemento di $P_1(\mathbb{R})$ verifica le condizioni richieste: $p(x) = 1$.