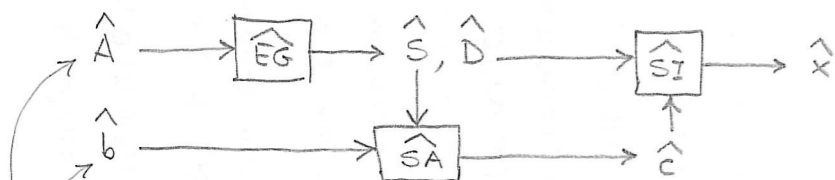


Oss: $A \xrightarrow{EG} S, D \xrightarrow{SI} x^*$

$b \xrightarrow{SA} c$

in \mathbb{R}

in M



ad es: $\hat{A} = rd(A), \hat{b} = rd(b)$

$$\hat{x} = \hat{SI}(\hat{D}, \hat{c}), x^* = SI(D, c); \tilde{x} = SI(\hat{D}, \hat{c})$$

$$\Rightarrow \frac{\|\hat{x} - x^*\|}{\|x^*\|} \leq \underbrace{\frac{\|\hat{x} - \tilde{x}\|}{\|\tilde{x}\|}}_{\epsilon_a} \underbrace{\frac{\|\tilde{x}\|}{\|x^*\|}}_{\leq \frac{\|\tilde{x} - x^*\|}{\|x^*\|} + 1} + \frac{\|\tilde{x} - x^*\|}{\|x^*\|} \epsilon_d$$

$$\epsilon_D = \frac{\|\hat{D} - D\|}{\|D\|}$$

$$\epsilon_c = \frac{\|\hat{c} - c\|}{\|c\|}$$

$$\leq \epsilon_a (1 + \epsilon_d) + \epsilon_d = \epsilon_a + \epsilon_d + \epsilon_a \epsilon_d$$

Supponendo ϵ_a piccolo...

TEO (condiz, I) + TEO (condiz, II) \Rightarrow

$$\bullet \epsilon_d \leq c(D) \epsilon_c \quad (\epsilon_D = 0)$$

$$\bullet \hat{\epsilon}_d \leq c(D) \epsilon_D \quad (\epsilon_c = 0)$$

\Rightarrow occorre studiare $c(D)$!

Es: $\gamma \in (0,1), A(\gamma) = \begin{bmatrix} \gamma & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, A^{-1}(\gamma) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -\gamma \end{bmatrix}$

$\bullet c_\infty(A(\gamma)) = (1+\gamma)^2 < 4$ (numero di condiz basso)

$\bullet EG \dots S(\gamma) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1/\gamma & 1 \end{bmatrix}, D(\gamma) = \begin{bmatrix} \gamma & 1 \\ 0 & -1/\gamma \end{bmatrix}$

$\bullet c_\infty(D(\gamma)) \geq \frac{1}{\gamma^2} \Rightarrow$ NON LIMITATO per $\gamma \in (0,1)$

$$\hookrightarrow = \max \left\{ 1+\gamma, \frac{1}{\gamma} \right\} \max \left\{ 1+\frac{1}{\gamma}, \gamma \right\}$$

$$\geq \frac{1}{\gamma} \qquad \geq 1+\frac{1}{\gamma} \geq \frac{1}{\gamma}$$

ovvero... i sistemi $A(\gamma)x = b$ e $D(\gamma)x = c$ sono equivalenti. MA non hanno le stesse proprietà di condizionamento!!

Om: EGPP (EG con Pivoting Parziale)

"al passo k , si utilizza come pivot: $\max_{i \geq k} |a_{ik}^{(k)}|$ "

Es (continua):

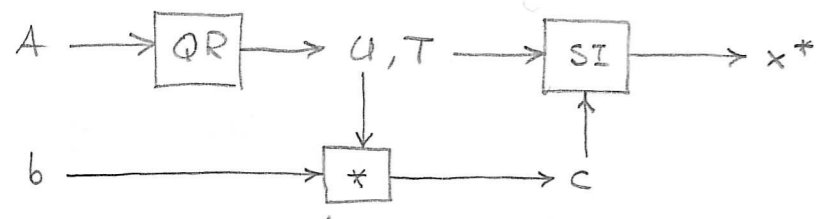
$\bullet EGPP \dots P = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, S(\gamma) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \gamma & 1 \end{bmatrix}, D(\gamma) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$

con $c_\infty(D(\gamma)) = 1$

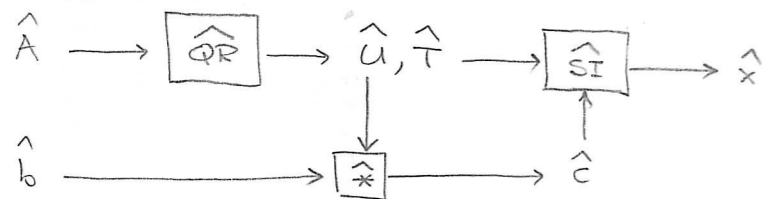
In generale, con EGPP si ottiene $c(D) \leq n 2^n c(A)$

la matrice D può avere condiz peggiore di A , ma non "arbitrariamente peggiore".

Om:



in \mathbb{R}
in \mathbb{M}



$$\hat{x} = \hat{S}\hat{I}(\hat{T}, \hat{c}), \quad x^* = SI(T, c), \quad \tilde{x} = SI(\hat{T}, \hat{c}) \quad \text{etc}$$

$$\begin{aligned} \text{Teo condiz} \Rightarrow & \bullet \epsilon_d \leq c(T) \epsilon_T \quad (\epsilon_c = 0) \\ & \bullet \hat{\epsilon}_d \leq c(T) \epsilon_c \quad (\epsilon_T = 0) \end{aligned} \quad \left| \quad \epsilon_T = \frac{\|\hat{T} - T\|}{\|T\|} \right.$$

\Rightarrow occorre studiare $c(T)$!

Om: $(\mathbb{R}^n, \mathbb{N}_2)$

$$\bullet T = U^T A \Rightarrow \|T\|_2 \leq \|A\|_2$$

$$\bullet T^{-1} = A^{-1} U \Rightarrow \|T^{-1}\|_2 \leq \|A^{-1}\|_2$$

$$\Rightarrow c(T) \leq c(A)$$

$$\begin{aligned} \text{om: } U \text{ ortogonale} \\ \Rightarrow \|U\|_2 = 1 \quad (\text{dim} \dots) \end{aligned}$$

Om: sintesi di seguenti

TEO: $\hat{x} \in \mathbb{R}^n$ ottenuto dalle procedure

$$(I) \quad (\hat{S}, \hat{D}) = \widehat{EG}(A)$$

$$(II) \quad \hat{c} = \hat{S}A(\hat{S}, b)$$

$$(III) \quad \hat{x} = \hat{S}\hat{I}(\hat{D}, \hat{c})$$

Allora: $\exists \delta A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ t.c.

$$\bullet \| \delta A \| \leq n u \| \hat{S} \| \| \hat{D} \| \quad (u \text{ prec's di macchina})$$

$$\bullet (A + \delta A) \hat{x} = b$$

ovvero: \hat{x} è la soluzione calcolata of in \mathbb{R} di un sistema di eq ottenuto perturbando "poco" la matrice del sist originario.

om (int fisica): se il sist $Ax=b$ ha origine fisica, i dati A e b sono affetti da errore; se $\delta A \approx$ errore di origine fisica, allora \hat{x} è "fisicamente significativa".