

## Lezione 16

In questa lezione si conclude l'argomento *Zeri di funzione* trattando, teoricamente e sperimentalmente, il *condizionamento* del problema.

Sia  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione continua. Quando si utilizza il metodo di bisezione con il calcolatore, per approssimare uno zero di  $f$ , l'utilizzatore deve *scegliere un algoritmo* con cui approssimare i valori di  $f$ . Lo scopo dell'esercitazione è quello di mostrare come la scelta dell'algoritmo influenzi i risultati ottenuti.

Nell'esercitazione si ha  $f(x) = (x-2)^{13}$  e si propongono due algoritmi, **F** e **G**, per approssimarne i valori. Mentre il primo algoritmo proposto ha origine evidente, il secondo necessita di una premessa. Se, come nel caso in esame,  $f$  è una *funzione polinomiale*, dato  $x \in \mathbb{R}$  il valore  $f(x)$  può essere calcolato con la procedura seguente, nota come *metodo di Horner*:

- $z = \text{Horner}(p, t)$

//  $p : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  funzione polinomiale definita da:

$$p(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n \quad , \quad a_0, \dots, a_n \in \mathbb{R}$$

//  $t$  numero reale;

$$v_n = a_n;$$

**per**  $k = n - 1, \dots, 0$  **ripeti:**

$$v_k = a_k + v_{k+1}t;$$

$$z = v_0$$

Sia, ad esempio,  $p(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + a_4x^4$ . Dato  $t \in \mathbb{R}$ , l'assegnamento:

$$z = \text{Horner}(p, t)$$

calcola:

$$v_4 = a_4$$

$$v_3 = a_3 + v_4t = a_3 + a_4t$$

$$v_2 = a_2 + v_3t = a_2 + a_3t + a_4t^2$$

$$v_1 = a_1 + v_2t = a_1 + a_2t + a_3t^2 + a_4t^3$$

$$v_0 = a_0 + v_1t = a_0 + a_1t + a_2t^2 + a_3t^3 + a_4t^4 = p(t)$$

e restituisce  $z = v_0 = p(t)$ .

Il metodo è interessante per il basso numero di operazioni aritmetiche richiesto. Precisamente, per  $k = n - 1, \dots, 0$  il calcolo di  $v_k$  richiede  $1P + 1S$  (un prodotto ed una somma). In totale:

$$\text{numero di operazioni richieste da } \text{Horner}(p, t) : nP + nS$$

Altri metodi *più evidenti* per calcolare il valore  $p(t)$  richiedono un maggior numero di operazioni (vedere l'Esercizio 1).

### (E) Condizionamento del calcolo di uno zero di una funzione

Sia  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione continua ed  $\alpha$  uno zero isolato di  $f$ . Siano poi  $[a, b]$  un intervallo che separa  $\alpha$  e  $g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  una funzione continua *vicina* ad  $f$ , ovvero tale che:

$$\text{per ogni } x \in [a, b] \text{ si ha: } |g(x) - f(x)| \leq \epsilon, \text{ con } \epsilon > 0 \text{ "piccolo"}$$

Lo studio del *condizionamento* del calcolo di  $\alpha$  consiste nel determinare quanto lontano da  $\alpha$  può essere uno zero di  $g$  rispetto ad  $\epsilon$ .

In termini grafici, la relazione tra  $f$  e  $g$  si rilegge:

$$\text{per ogni } x \in [a, b] \text{ si ha: } f(x) - \epsilon \leq g(x) \leq f(x) + \epsilon$$

dunque *il grafico di  $g$  giace nella parte di piano compresa tra il grafico di  $f(x) - \epsilon$  ed il grafico di  $f(x) + \epsilon$ .*

Consideriamo alcuni casi in cui  $f$  è *regolare*.

- Siano  $f'(\alpha) \neq 0$ ,  $[a, b]$  un intorno di  $\alpha$  in cui sia ragionevole l'approssimazione:

$$f(x) \approx f'(\alpha)(x - \alpha)$$

e  $\epsilon$  tale che  $|f(a)|, |f(b)| > \epsilon$ . In queste ipotesi  $g$  ha certamente qualche zero in  $[a, b]$ . Si consideri, ad esempio, la situazione rappresentata a sinistra in Figura 1, in cui è riportato a tratteggio nero il grafico di  $f(x)$ , in rosso quello di  $f(x) + \epsilon$  e in blu quello di  $f(x) - \epsilon$ . Come graficamente evidente, il più piccolo intervallo che certamente contiene gli zeri di  $g$  è quello di estremi le intersezioni con l'asse delle ascisse delle curve rossa e blu. Dunque:

*nel peggiore dei casi*  $g$  ha uno zero che dista da  $\alpha$  circa:  $k\epsilon$  con  $k = 1/|f'(\alpha)|$

Lo scostamento è proporzionale ad  $\epsilon$  ed il condizionamento è *tanto peggiore* quanto più  $f'(\alpha)$  è vicino a zero:

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \left| \frac{\text{scostamento}}{\epsilon} \right| = \frac{1}{|f'(\alpha)|}$$

- Siano  $f'(\alpha) = 0$ ,  $f''(\alpha) \neq 0$  e  $[a, b]$  un intorno di  $\alpha$  in cui sia ragionevole l'approssimazione:

$$f(x) \approx \frac{1}{2} f''(\alpha)(x - \alpha)^2$$

In questo caso, schematizzato al centro in Figura 1 il condizionamento è *peissimo*: per quanto piccolo sia  $\epsilon$ , il grafico di  $g$  potrebbe essere compreso tra le curve nera e rossa e  $g$  non avere zeri in  $[a, b]$ . Una piccola perturbazione di  $f$  può far “scompare” l'oggetto da approssimare.

- Siano  $f'(\alpha) = f''(\alpha) = 0$ ,  $f^{(3)}(\alpha) \neq 0$ ,  $[a, b]$  un intorno di  $\alpha$  in cui sia ragionevole l'approssimazione:

$$f(x) \approx \frac{1}{6} f^{(3)}(\alpha)(x - \alpha)^3$$

e  $\epsilon$  tale che  $|f(a)|, |f(b)| > \epsilon$ . Anche in questo caso, schematizzato a destra in Figura 1,  $g$  ha certamente qualche zero in  $[a, b]$ . Il più piccolo intervallo che certamente contiene gli zeri di  $g$  è quello di estremi le intersezioni con l'asse delle ascisse delle curve rossa e blu. Dunque:

*nel peggiore dei casi*  $g$  ha uno zero che dista da  $\alpha$  circa:  $k\sqrt[3]{\epsilon}$  con  $k = \sqrt[3]{6/|f^{(3)}(\alpha)|}$

Lo scostamento è proporzionale alla *radice cubica* di  $\epsilon$  e il calcolo di  $\alpha$  è *mal condizionato*:

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \left| \frac{\text{scostamento}}{\epsilon} \right| = +\infty$$

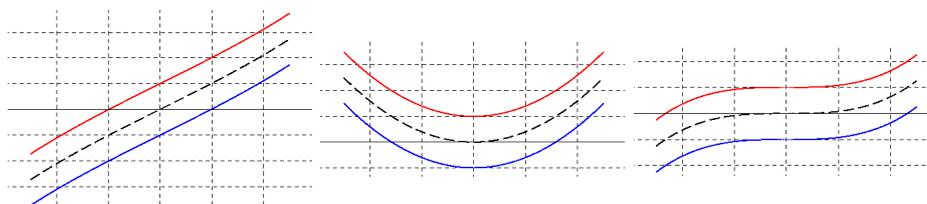


Figura 1:

Da questi esempi si deduce che *l'unico caso in cui il calcolo di  $\alpha$  è ben condizionato è quello in cui  $f'(\alpha)$  è non troppo piccolo.*

### Esercizi

1. Si consideri la procedura seguente:

- $z = \text{Calcola}(p, t)$

//  $p : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  funzione polinomiale definita da:

$$p(x) = a_0 + a_1x + \cdots + a_nx^n \quad , \quad a_0, \dots, a_n \in \mathbb{R}$$

//  $t$  numero reale;

$$w_0 = 1; v_0 = a_0;$$

**per**  $k = 1, \dots, n$  **ripeti:**

$$w_k = t w_{k-1};$$

$$v_k = a_k w_k + v_{k-1};$$

$$z = v_n$$

Verificare che per  $n = 4$  l'assegnamento  $z = \text{Calcola}(p, t)$  restituisce:

$$z = a_0 + a_1t + a_2t^2 + a_3t^3 + a_4t^4 = p(t)$$

Infine, determinare il numero di operazioni richieste, nel caso generale, da  $\text{Calcola}(p, t)$ .

2. Discutere il condizionamento nel caso  $f'(\alpha) = 0$ ,  $f''(\alpha) \neq 0$  e  $g$  ha qualche zero.
3. Siano  $f_1(x) = x - 2$  e  $f_3(x) = (x - 2)^3$ . Posto  $\alpha = 2$ :
  - Constatare che  $f'_1(\alpha) \neq 0$ , calcolare gli zeri di  $f_1(x) + \epsilon$  e  $f_1(x) - \epsilon$  e determinarne la distanza da  $\alpha$  in funzione di  $\epsilon$ .
  - Constatare che  $f'_3(\alpha) = f''_3(\alpha) = 0$ ,  $f'''_3(\alpha) \neq 0$ , calcolare gli zeri di  $f_3(x) + \epsilon$  e  $f_3(x) - \epsilon$  e determinarne la distanza da  $\alpha$  in funzione di  $\epsilon$ .
  - Calcolare i rapporti tra la distanza ottenuta ed  $\epsilon$  per  $\epsilon = 10^{-k}$ ,  $k = 1, 5, 10$ .