

**Esame di Analisi Numerica, quarto appello a.a. 2005-2006**  
**13/6/2006**

**Esercizio 1.** Siano  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ ,  $\mathbf{u} = (u_i)$ ,  $\mathbf{v} = (v_i)$ ,  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \neq \mathbf{0}$  e  $A = I_n - \mathbf{u}\mathbf{v}^T$  dove  $n \geq 2$  e  $I_n$  è la matrice identica di ordine  $n$ .

- a) Si diano condizioni su  $\mathbf{u}$  e  $\mathbf{v}$  affinché esista e sia unica la fattorizzazione LU di  $A$ .
- b) Si esprima in funzione di  $\mathbf{u}$  e  $\mathbf{v}$  la matrice elementare di Gauss  $L_1$  per cui  $\hat{A} = L_1 A$  ha la prima colonna proporzionale ad  $\mathbf{e}_1$ .
- c) Si dimostri che la sottomatrice principale di coda (complemento di Schur) di  $\hat{A}$  di dimensione  $n - 1$  è del tipo  $I_{n-1} - \hat{\mathbf{u}}\hat{\mathbf{v}}^T$  e si diano espressioni per  $\hat{\mathbf{u}}$  e  $\hat{\mathbf{v}}$ .
- d) Si dia un algoritmo per il calcolo degli elementi delle matrici  $L$  ed  $U$  della fattorizzazione  $A = LU$  cercando di minimizzare il numero delle operazioni aritmetiche impiegate. Se ne valuti il costo computazionale.

**Esercizio 2.** Sia  $g(x) : [a, b] \rightarrow [a, b]$  continua tale che  $g(\alpha) = \alpha$ , dove  $a < \alpha < b$ . Sia  $\{x_k\}_{k \geq 0}$  la successione definita da  $x_{k+1} = g(x_k)$  a partire da  $x_0 \in [a, b]$ .

- a) Si dimostri che se valgono le implicazioni  $x \in [a, b]$ ,  $x > \alpha \Rightarrow 0 < g(g(x)) - \alpha < x - \alpha$ , e  $x \in [a, b]$ ,  $x < \alpha \Rightarrow 0 < \alpha - g(g(x)) < \alpha - x$ , allora per ogni  $x_0 \in [a, b]$  le sottosuccessioni  $x_{2k}$  e  $x_{2k+1}$  convergono in modo monotono ad  $\alpha$ .
- b) Si determinino i punti fissi di  $g(x) = ax^2/(3x - 2)$  per  $a \neq 0$  e si dica per quali valori di  $a$  la successione  $\{x_k\}$  è localmente convergente ai punti fissi. Si determini l'ordine di convergenza. Si studi in particolare il caso  $a = 1$ .
- c) Per  $a = 1$  si determinino gli insiemi dei punti  $x_0$  per cui la successione  $x_k$  rispettivamente converge a 0, converge a 1, non converge, non è definita.

**Esercizio 3.** Per calcolare la funzione  $f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \prod_{j=1}^i x_{n-j+1}$  si consideri l'algoritmo seguente

$$s_1 = x_1, \quad s_i = (1 + s_{i-1})x_i, \quad i = 2, \dots, n.$$

- a) Si dimostri che l'esecuzione dell'algoritmo in aritmetica *floating point* genera dei numeri di macchina  $\tilde{s}_i$  tali che  $\tilde{s}_i = (1 + \tilde{s}_{i-1})\tilde{x}_i$ , per  $i = 2, \dots, n$  dove  $\tilde{x}_i = x_i(1 + \epsilon_i)$  e  $|\epsilon_i| \leq 2u + O(u^2)$  e  $u$  è la precisione dell'aritmetica.
- b) Nell'ipotesi che i dati  $x_i$  siano compresi tra 0 e 1, si maggiorino i coefficienti di amplificazione di  $f(x_1, \dots, x_n)$  e si usi il risultato del punto a) per dare una maggiorazione al primo ordine dell'errore algoritmico.

**Esercizio 4.** Si scriva una subroutine in Fortran 90 che presi in input un intero  $n$  e i vettori  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  calcoli e dia in output il vettore  $\mathbf{y} = A\mathbf{x}$  dove  $A = (a_{i,j})$  è la matrice definita da  $a_{i,j} = u_i v_j$  se  $i \geq j$ ,  $a_{i,j} = v_i u_j$  se  $i < j$  evitando di allocare una matrice  $n \times n$  e contenendo il costo computazionale ad  $O(n)$  operazioni aritmetiche.