

# NUMERIČNE METODE 1

## Finančna matematika

### 2. domača naloga

Rešitve stisnite v ZIP datoteko z imenom *ime-priimek-vpisna-2.zip* in jih oddajte preko sistema Moodle (<http://ucilnica.fmf.uni-lj.si>) najkasneje do konca 25. januarja 2014. ZIP datoteka naj vsebuje izpolnjeno poročilo, ki ga najdete v priloženi \*.tex datoteki. Rešitvi priložite programe, s katerimi ste naloge rešili. Naloge naj bodo rešene v Matlabu (uporabite lahko tudi Octave ali Scilab).

Naj bodo  $c_1, c_2, c_3, c_4$  zadnje štiri cifre vaše vpisne številke **vpisna**.

1. Napišite program `[l, ud, uu] = tridiag_system(d,u,v)`, ki poišče  $LU$  razcep tridiagonalne nesingularne matrike  $A$ , ki ima glavno diagonalno  $d$ , naddiagonalno  $u$  in poddiagonalno  $v$ . Kot rezultat vrnete  $l$ , poddiagonalno matrike  $L$ , ter  $ud$  in  $uu$ , ki sta glavna diagonalna in naddiagonalna matrike  $U$ . Parametri funkcije pa so vektorji (stolpci), ki predstavljajo glavno diagonalno  $d$  matrike  $A$  in ustrezno naddiagonalno  $u$  ter poddiagonalno  $v$ . Uporabite  $LU$  razcep brez pivotiranja, ki ga priredite tako, da bo matriko take oblike in velikosti  $n \times n$  razcepil v času  $O(n)$ . Za podatke, ki jih dobite z ukazom `[d, u, v, b] = generiraj_stiri(vpisna)`, izračunajte norme  $\|A\|_1, \|A\|_2, \|A\|_\infty, \|A\|_F$  ter pogojenostno število  $\kappa_2(A)$ . Z  $LU$  razcepom brez pivotiranja, ki ga dobite s pomočjo napisane funkcije, rešite sistem  $Ax = b$ . Naj bodo motnje sistema določene z naslednjimi Matlabovimi ukazi:

$$\epsilon = 10^{-6}; \quad \delta b = \epsilon * kron(ones(200, 1), [-1; 1; 1; -1; 1]); \quad \delta A = \epsilon * ones(1000);$$

Poiščite rešitev  $\hat{x}$  zmotenega tridiagonalnega sistema  $(A + \delta A)\hat{x} = b + \delta b$  ter izračunajte relativno motnjo rešitve

$$\frac{\|\hat{x} - x\|_2}{\|x\|_2}.$$

Primerjajte jo z oceno za občutljivost linearnih sistemov.

2. Na primeru aproksimacije s polinomom primerjajte natančnost metod za reševanje problema najmanjših kvadratov, ki so vgrajene v Matlabu (če katera od teh metod ni vgrajena v Matlabu, je program zanjo na spletni strani [http://www-lp.fmf.uni-lj.si/plestenjak/vaje/nla/nla\\_primeri.htm](http://www-lp.fmf.uni-lj.si/plestenjak/vaje/nla/nla_primeri.htm)):

- operacija  $\setminus$ ,
- normalni sistem,
- psevdoinverz,
- QR razcep v Matlabu.

Sestavite tabelo napak, ki jo shranite v spremenljivko `napake`, za vse zgornje metode. Napake so števila  $\|p - \tilde{p}\|_2$ , kjer je  $p$  točna rešitev,  $\tilde{p}$  pa rešitev, ki jo vrne vsaka od zgoraj navedenih metod.

Za aproksimacijo podatkov  $y$  uporabite model  $y = \beta_0 + \beta_1 x + \beta_2 x^2 + \beta_3 x^3 + \beta_4 x^4 + \beta_5 x^5$ . Testne podatke in natančne rešitve dobite s klicem `[x, y, beta] = podatki(c1, c2)`.

3. Podanih je 31 točk  $(x_i, y_i)$ , ki predstavljajo meritve. Po metodi najmanjših kvadratov poiščite najboljše aproksimacije za podane modele in primerjajte napako ter razvrstite modele od najboljšega do najslabšega.

(a)  $p(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3$ ,

(b)  $q(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + a_4 x^4 + a_5 x^5$ ,

(c)  $r(x) = a_0 \frac{1}{x} + a_1 + a_2 x + a_3 x^2 + a_4 x^3$ ,

Meritve dobite s podprogramom `[x,y]=meritve30(vpisna)`. Podprogram je na voljo na spletni učilnici.

4. Komet se giblje po hiperbolični (eliptični) orbiti. Znanih je deset meritev položaja planeta v  $(x, y)$  ravnini:

$$x = [W \ 0.95 \ 0.87 \ 0.77 \ 0.67 \ 0.57 \ 0.44 \ 0.30 \ 0.16 \ 0.01],$$

$$y = [0.38 \ 0.32 \ 0.27 \ 0.22 \ 0.18 \ 0.15 \ 0.13 \ 0.12 \ 0.13 \ 0.14],$$

kjer je  $W = 1 + \frac{1}{25} \cdot \frac{c_1 c_3}{100}$ . Določite koeficiente, shranjeni naj bodo v spremenljivki `koef`, v kvadratni formi

$$ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey = -1,$$

ki se najboljše prilega podatkom po metodi najmanjših kvadratov. Narišite orbito, na sliko dodajte podane točke. Pomagajte si tako, da narišete nivojnico funkcije

$$z = ax^2 + bxy + cy^2 + dx + ey + 1$$

pri  $z = 0$  z uporabo funkcije `contour`:

```
[X,Y]=meshgrid(xmin:deltax:xmax, ymin:deltay:ymax);
Z=a*X.^2 + b*X.*Y + c*Y.^2 + d*X + e*Y +1;
contour(X,Y,Z,[0 0])
```