

Teo:  $f$  olomorfa su e dentro  $\Gamma$  che include tutti gli zeri del  $A$

allora,

$$\boxed{f(A) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(z) (zI - A)^{-1} dz}$$

dim:  $A = V J V^{-1}$

$$f(A) = V f(J) V^{-1}$$

$$\frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(z) (zI - A)^{-1} dz = V \underbrace{\frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(z) (zI - J)^{-1} dz}_{= \text{diag}(\square, \square, \dots \square_s)} V^{-1}$$

$$\frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(z) (zI - J_K)^{-1} dz = \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(z) \begin{bmatrix} z-\lambda_1^{-1} & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & z-\lambda_K^{-1} \end{bmatrix}^{-1} dz$$

$$= \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} f(z) \begin{bmatrix} (z-\lambda_1)^{-1} (z-\lambda_2)^{-2} & \cdots (z-\lambda_K)^{-K} \\ (z-\lambda_1)^{-1} & \ddots & \\ & \ddots & (z-\lambda_2)^{-2} \\ 0 & & (z-\lambda_1)^{-1} \end{bmatrix} dz =$$

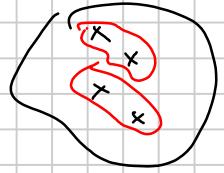
$$= \left[ \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{f(z)}{(z-\lambda_1)^{-1}} \right] \cdot \left[ \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{f(z)}{(z-\lambda_2)^{-2}} \right] \cdots \left[ \frac{1}{2\pi i} \int_{\Gamma} \frac{f(z)}{(z-\lambda_K)^{-K}} \right]$$

$$= \begin{bmatrix} f(\lambda_1) & f'(\lambda_1) & \cdots & f^{(n)}(\lambda_1) \\ & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & f'(\lambda_K) & \\ & & & f^{(n)}(\lambda_K) \end{bmatrix} = f(J_K)$$

□

Cor: se  $\{A_n\} \rightarrow A$ , allora  $f(A_n) \rightarrow f(A)$

(per es.:  $f$  olomorfa intorno agli zeri del  $A$ )



CACCOLO INVERSA:

$$(z-\lambda)I - J_0)^{-1}$$

$$(z-\lambda)^{-1} \left( I - \frac{1}{z-\lambda} J_0 \right)^{-1}$$

$$= (z-\lambda)^{-1} \sum_{k>0} \frac{1}{(z-\lambda)^k} J_0^k$$

Le formule integrate fornite in punto anteriore di calcolo di  $f(A)$ :

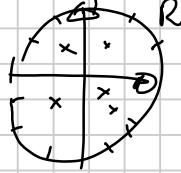
Matrici:  $f(A) =$

$$\int_{\gamma}^{z_k} f(z)(zI - A)^{-1} dz \approx$$

$$\approx \frac{1}{2\pi i} \sum_{k=1}^N f(z_k) (z_k I - A)^{-1}$$

$N$  punti

$$z_k = R \exp\left(\frac{-2\pi i k}{N}\right)$$



Utile ad es. per calcolo  $f(A) \cdot b$  per  $A$  grande e spesso:

$$f(A) \cdot b \approx \frac{1}{2\pi i} \sum_{k=1}^N f(z_k) (z_k I - A)^{-1} b$$

$\underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{N \text{ sist. lineari}}$

Metodi di calcolo di funzioni di matrici:

$$A = V \Lambda V^{-1} \quad \Lambda = \begin{bmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_n \end{bmatrix}$$

$$f(A) = f(V \Lambda V^{-1}) = V f(\Lambda) V^{-1} = V \begin{bmatrix} f(\lambda_1) & & & \\ & f(\lambda_2) & & \\ & & \ddots & \\ & & & f(\lambda_n) \end{bmatrix} V^{-1}$$

ok se  $A$  simmetrica / Hermitiana / normale (i.e., possono prendere V ortogonale)

Supponendo esatta l'uguaglianza  $A = V \Lambda V^{-1}$ , se calcolo numericamente

$$\tilde{f}(\lambda_i) \quad \text{con} \quad |\tilde{f}(\lambda_i) - f(\lambda_i)| \leq \epsilon$$

$$\|\tilde{f}(A) - f(A)\| = \|V \begin{bmatrix} \tilde{f}(\lambda_1) - f(\lambda_1) & & & \\ & \tilde{f}(\lambda_2) - f(\lambda_2) & & \\ & & \ddots & \\ & & & \tilde{f}(\lambda_n) - f(\lambda_n) \end{bmatrix} V^{-1}\| \leq \|V\| \cdot \epsilon \cdot \|V^{-1}\| = K(V) \cdot \epsilon$$

ok se  $V$  ortogonale, può essere instabile altrimenti

Esempio:  $A = \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$  (blocco di Jordan in 2),  $f = \sqrt{r}$

Possiamo calcolare  $f(A)$  con un polinomio di interpolazione

$$\varphi(2) = f(2) = \sqrt{2}$$

$$\varphi'(2) = f'(2) = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\varphi(x) = \underbrace{\sqrt{2} + \frac{1}{2} \frac{1}{\sqrt{2}}(x-2)}_{\longrightarrow} = \frac{1}{2\sqrt{2}}x + \sqrt{2} - \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$f(x) = x^{\frac{1}{2}}$$

$$f'(x) = \frac{1}{2} \cdot x^{-\frac{1}{2}}$$

## 2) calcolo tramite polinomi

Dunque: quel è il metodo più economico di calcolare un polinomio

generico  $\varphi(x) = p_0 + p_1 x + \dots + p_d x^d$  in una matrice  $A$ ?

Nel caso scalare, la risposta è il metodo di Horner:

$$\varphi(x) = \left( \dots \left( (p_d x + p_{d-1}) x + p_{d-2} \right) x + p_{d-3} \right) x + \dots + p_0$$

$\underbrace{\quad}_{d-1 \text{ prodotti}} \quad \underbrace{\quad}_{d \text{ somme}}$

che va meglio di: calcolo  $x, x^2, x^3, \dots, x^d$   $d-1$  prodotti

e poi somma  $p_0 + p_1 x + \dots + p_d x^d$   $d$  prodotti +  $d$  somme

Nel caso matriciale ( $X$  matrice,  $p_i$  scalari)

Horner:

$d-1$  prodotti di matrici  $\boxed{O(n^3(d-1))}$   
 $d$  somme di matrici  $O(n^2 d)$

tradizionale:

$d-1$  prod. di matrici  $\boxed{O(n^3(d-1))}$

$d$  prodotti scalare-matrice e somme di matrici  $O(n^2 d)$

Stesso costo (o meno di termini di ord. inferiore)

C'è un metodo che li batte entrambi (Paterson-Stockmeyer)

Idea: divide in  $\lceil \frac{d}{2} \rceil$  pezzi lunghi  $\lceil \frac{d}{2} \rceil$

es: polinomio di grado 8

$$(P_8 A^2 + P_7 A + P_6 I) \cdot (A^3)^2 + (P_5 A^2 + P_4 A + P_3 I) \cdot A^3 + (P_2 A^2 + P_1 A + P_0 I)$$

Per calcolare in queste forme, devo fare

$\mathcal{O}(\sqrt{d})$  2 prodotti per calcolare  $A^2, A^3$ , + per  $(A^3)^2$ ,  $\mathcal{O}(\sqrt{d})$

2 per  $(P_8 A^2 + P_7 A + P_6 I) \cdot (A^3)^2$  e  $(P_5 A^2 + P_4 A + P_3 I) \cdot A^3$   $\mathcal{O}(\sqrt{d})$

$\Rightarrow$  (5) prodotti anziché +  $\mathcal{O}(\sqrt{d})$  anziché  $\mathcal{O}(d)$  prodotti  
matrice-matrice

(però  $\mathcal{O}(n\sqrt{d})$  locazioni intermedie di memoria)

Stabilità? Tutti; metodi sono stabili solo rispetto al "polinomo  
valore assoluto": calcolano  $\tilde{Y} \approx Y = p(X)$

tali che

$$|\tilde{Y} - Y| \leq \mathcal{O}(u) (|P_0| + |P_1| \cdot |X| + |P_2| \cdot |X|^2 + \dots + |P_d| \cdot |X|^d)$$

valore calcolato di  $X^2$  ha errore  $\mathcal{O}(u)|X| \cdot |X|$

$$|X| = \begin{bmatrix} |x_{11}| & |x_{12}| & \dots & |x_{1n}| \\ \vdots & & & \\ |x_{n1}| & \dots & |x_{nn}| \end{bmatrix}$$

$$\tilde{g} = g \left( [a_1, \dots, a_d] \cdot \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_d \end{bmatrix} \right) \quad (\text{Parentesi come noi compone } |X|)$$

$$= a_1 \odot b_1 \oplus a_2 \odot b_2 \oplus \dots \oplus a_n \odot b_n$$

$$= a_1 b_1 (1 + \delta_1) \oplus a_2 b_2 (1 + \delta_2) \oplus \dots \oplus a_n b_n (1 + \delta_n)$$

$|S_i| \leq u$

$$= - \left( (a_1 b_1 (1 + \delta_1) + a_2 b_2 (1 + \delta_2)) (1 + \epsilon_2) + a_3 b_3 (1 + \delta_3) \right) (1 + \epsilon_3) + \dots + a_n b_n (1 + \delta_n) (1 + \epsilon_n)$$

$$= a_1 b_1 \underbrace{(1 + \delta_1 + \epsilon_2 + \epsilon_3 + \dots + \epsilon_n)}_{\text{al più } n} + a_2 b_2 (1 + \delta_2 + \epsilon_2 + \dots + \epsilon_n) + \dots + a_n b_n (1 + \delta_n + \epsilon_n)$$

$$|\tilde{y} - y| \leq [|\alpha_1| |\alpha_2| \dots |\alpha_n|] \cdot \begin{pmatrix} |b_1| \\ |b_2| \\ \vdots \\ |b_n| \end{pmatrix} \cdot O(u) \quad |\delta_i|, |\epsilon_i| \leq u$$

$$|\tilde{y} - y| = |\alpha_1 b_1 (\delta_1 + \epsilon_1 + \dots + \epsilon_n) + \alpha_2 b_2 (\delta_2 + \epsilon_2 + \dots + \epsilon_n) + \dots + \alpha_n b_n (\delta_n + \epsilon_n)|$$

$$\leq |\alpha_1| \cdot |b_1| \cdot nu + |\alpha_2| |b_2| \cdot nu + \dots + |\alpha_n| |b_n| \cdot nu$$

$$= nu [|\alpha_1| \dots |\alpha_n|] \begin{pmatrix} |b_1| \\ \vdots \\ |b_n| \end{pmatrix} \text{ es. } \begin{bmatrix} 10^8 & 10^8 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = 1$$

$$\text{errore controllato da } \begin{bmatrix} 10^8 & 10^8 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 2 \cdot 10^8$$

Applicando elem. per elementi,

$$|f(A) - AB| \leq O(nu) |A| \cdot |B|$$


---

Per una matrice non-normale, anche gli autoval. calcolati hanno errore  $O(\kappa(V)u)$ , quindi non riesco a calcolare pol. di interpolazione in modo affidabile

$\Rightarrow$  meglio  $f(x) \approx p(x)$  su tutta una regione in cui possono trovarsi gli autovalori; ad esempio, polinomio di Taylor

Q: è vero che la serie di Taylor di  $f(A)$  converge?

Teo: supponiamo  $f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} f_k (x-\alpha)^k$ ,  $f_k = \frac{f^{(k)}(\alpha)}{k!}$

con raggio di convergenza  $r$ . Allora,

$$\lim_{d \rightarrow \infty} \sum_{k=0}^d f_k (A - \alpha I)^k = f(A)$$

per ogni matrice  $A$  che ha autovalori in  $\{\lambda \in \mathbb{C} : |\lambda - \alpha| < r\}$

$$A = V \cdot J \cdot V^{-1} \quad f(A) = V f(J) V^{-1}$$

$$\sum_{k=0}^d f_k (A - \alpha I)^k = V \left( \sum_{k=0}^d (J - \alpha I)^k \right) V^{-1}$$

Più basta verificare su ogni blocco di Jordan che  $J = \underbrace{\begin{bmatrix} \lambda & & & \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda \end{bmatrix}}_n$

$$\lim_{\alpha \rightarrow \infty} \sum_{k=0}^d f_k \underbrace{(J - \alpha I)^k}_{\rightarrow 0} = f(J)$$

$$\begin{bmatrix} \lambda - \alpha & & & \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda - \alpha \end{bmatrix}^k = \begin{bmatrix} (\lambda - \alpha)^k & \frac{k(\lambda - \alpha)^{k-1}}{1!} (\lambda - \alpha)^{k-2} & \dots & \frac{k(k-1) \dots (k-n)}{(n-1)!} (\lambda - \alpha)^{k-n+1} \\ & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & \ddots & \frac{k(k-1) \dots (k-3)}{2!} (\lambda - \alpha)^{k-2} \\ & & & \frac{k(k-1)}{2!} (\lambda - \alpha)^{k-1} \end{bmatrix}$$

$$\sum_{k=0}^d f_k (J - \alpha I)^k = \begin{bmatrix} \sum_{k=0}^d f_k (\lambda - \alpha)^k & \sum_{k=0}^d f_k k (\lambda - \alpha)^{k-1} & \frac{1}{2} \sum_{k=0}^d f_k k(k-1) (\lambda - \alpha)^{k-2} \\ & \ddots & \ddots \sum_{k=0}^d f_k k (\lambda - \alpha)^{k-1} \\ & & \sum_{k=0}^d f_k (\lambda - \alpha)^k \end{bmatrix} = f(J)$$

Sulle sopraeleggibili, derivate dei polinomi di Taylor (termine a termine)

Visto che si possono derivare termine a termine le serie di potenze,

$$\sum_{k=0}^d f_k k (\lambda - \alpha)^{k-1} \rightarrow f'(\lambda) \quad (\text{con lo stesso raggio di convergenza})$$

Quindi possiamo avere questi sviluppi, ad es.  $\exp(A) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{k!} A^k \quad \forall A$

Non sempre funziona bene

es: prendiamo  $A = \begin{bmatrix} 0 & 30 \\ -30 & 0 \end{bmatrix}$   $\exp(A) = \begin{bmatrix} \cos 30 & \sin 30 \\ -\sin 30 & \cos 30 \end{bmatrix}$

"Hump phenomenon":  $\frac{1}{k!} A^k$  cresce fino a  $10^{12}$  prima di

converge a zero.

$$f(x) = \sqrt{x}$$

$$\boxed{f(x)^2 - x} = 0$$

$$f(A)g(A) = (fg)(A)$$

$$f(A)^2 = (f^2)(A) = A$$