

COGNOME  NOME  N. Matricola

FIRMA

Analisi Numerica I - III Appello a.a. 2014–2015  
15 giugno 2015

**Esercizio 1**

Siano dati la matrice  $A$  e il vettore  $\mathbf{b}$  seguenti:

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & \frac{5}{4} & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & -1 & 5 & -3 \\ 0 & 0 & -2 & \frac{5}{2} \end{pmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ \frac{9}{4} \\ -4 \\ -\frac{5}{2} \end{pmatrix}.$$

1. Senza fare calcoli, dire perché alla matrice  $A$  è possibile applicare il metodo di fattorizzazione LU senza pivoting.
2. Calcolare la fattorizzazione  $LU$  con il metodo di Crout.
3. Si risolva il sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  utilizzando la fattorizzazione calcolata al punto precedente.

## Esercizio 2

Si consideri

$$I = \int_1^2 \frac{1}{\sqrt{x}} dx.$$

- i) Si calcoli qual è il minor numero di parti in cui si deve dividere l'intervallo  $[1, 2]$  per approssimare  $I$  con un errore minore di  $10^{-3}$  utilizzando il metodo di Simpson.
- ii) Con la suddivisione trovata al punto precedente si approssimi  $I$ , utilizzando per il calcolo 4 cifre
- iii) Si calcoli l'errore effettivamente commesso.

### Esercizio 3

Per l'approssimazione del problema di Cauchy

$$\begin{cases} y' = f(t, y) & t > 0 \\ y(0) = y_0 \end{cases}$$

si consideri il seguente schema numerico

$$u_{n+1} = u_n + h[(1 - \theta)f(t_n, u_n) + \theta f(t_{n+1}, u_{n+1})].$$

Si studino, al variare del parametro  $\theta$ , consistenza e ordine del metodo.

#### Esercizio 4

Per approssimare  $\int_a^b f(x) dx$  si vuole utilizzare la formula di quadratura interpolatoria  $I_N^T = \int_a^b \Pi_N^T f(x) dx$ , essendo  $\Pi_N^T f$  il polinomio di grado  $N$  che interpola  $f$  nei nodi di Chebyshev di  $[a, b]$ .

Scrivere una funzione Matlab che implementi tale formula.

La funzione deve ricevere in input la funzione integranda  $f$ , gli estremi dell'intervallo di integrazione  $a$  e  $b$  e il grado del polinomio interpolatore  $N$ ; deve restituire in output il valore di  $I_N^T$  calcolato usando i comandi `polyfit`, `polyint` e `polyval` di Matlab.