

COGNOME  NOME  N. Matricola

FIRMA

Analisi Numerica I - Primo appello a.a. 2016–2017  
Correzione  
13 gennaio 2017

**Esercizio 1**

Sia dato il sistema lineare  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  con

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix} \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}. \quad (1)$$

1. Dimostrare che la matrice dei coefficienti è definita positiva.
2. Risolvere il sistema con il metodo di Cholesky.

**Risoluzione**

1. Tre modi per dimostrare che la matrice  $A$  è definita positiva:
  - (a) I minori principali sono positivi:  $A_1 = 2$ ,  $A_2 = 3$ ,  $A_3 = \det(A) = 4 \Rightarrow OK$
  - (b) Per definizione  $\mathbf{x}^T A \mathbf{x} > 0$ ,  $\forall \mathbf{x} \neq 0$ :  
 $\mathbf{x}^T A \mathbf{x} = x_1^2 + (x_1 + x_2)^2 + (x_2 + x_3)^2 + x_3^2 > 0$ ,  $\forall \mathbf{x} \neq 0 \Rightarrow OK$
  - (c) Gli autovalori sono tutti positivi:  $\det(A - \lambda I) = (\lambda - 2)[(\lambda - 2)^2 - 2] = 0$  da cui si ha  
 $\lambda_1 = 2 > 0$ ,  $\lambda_{2,3} = 2 \pm \sqrt{2} > 0 \Rightarrow OK$
2. Matrice  $A$  tridiagonale  $\Rightarrow$  triangolo della fattorizzazione di Cholesky bidiagonale. Precisamente, se  $A = H^T H$ , si ha:

$$h_{1,1} = \sqrt{a_{1,1}},$$

$$h_{i-1,i} = \frac{a_{i-1,i}}{h_{i-1,i-1}}, \quad h_{i,i} = \sqrt{a_{i,i} - h_{i-1,i}^2} \quad i = 2, 3.$$

E sostituendo si ottiene:

$$H = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & \sqrt{\frac{3}{2}} & \sqrt{\frac{2}{3}} \\ 0 & 0 & \frac{2}{\sqrt{3}} \end{pmatrix} \quad (2)$$

Soluzione dei due sistemi lineari triangolari:

$$H\mathbf{z} = \mathbf{b} \quad \longrightarrow \quad \mathbf{z} = \left( \sqrt{2} \quad -\sqrt{\frac{2}{3}} \quad -\frac{2}{\sqrt{3}} \right)^T$$

$$H^T \mathbf{x} = \mathbf{z} \quad \longrightarrow \quad \mathbf{x} = (1 \ 0 \ -1)^T$$

## Esercizio 2

1. Sia  $p > 1$ ; si vuole calcolare la radice positiva dell'equazione

$$x^2 + px = 1, \quad (3)$$

senza utilizzare l'operazione radice quadrata. Dimostrare che l'algoritmo seguente:

$$x^{(0)} = \frac{1}{p}, \quad x^{(k+1)} = \frac{1}{p + x^{(k)}}, \quad k \geq 0, \quad (4)$$

converge alla radice cercata e determinare l'ordine di convergenza.

2. Posto  $p = 2$ , si eseguano le prime 5 iterazioni del metodo (4) utilizzando 5 cifre per il calcolo. Si stimi il fattore asintotico di convergenza.

## Risoluzione

1. Il polinomio  $P(x) = x^2 + px - 1$  ha la sua radice positiva in  $[0, 1]$  in quanto  $P(0) = -1 < 0$  e  $P(1) = p > 0$ . La funzione  $\Phi(x) = \frac{1}{p+x}$  è decrescente e  $\Phi(0) = \frac{1}{p}$  e  $\Phi(1) = \frac{1}{(p+1)}$ , entrambi valori compresi tra 0 e 1. Di conseguenza:

$$\Phi : [0, 1] \rightarrow \left[\frac{1}{(p+1)}, \frac{1}{p}\right] \subset [0, 1].$$

Inoltre,  $|\Phi'(x)| = \frac{1}{(p+x)^2} \leq \frac{1}{p^2} < 1, \forall x \in [0, 1]$  Quindi per il teorema di convergenza delle iterazioni di punto fisso, il metodo (4) converge  $\forall x^{(0)} \in [0, 1]$  e in particolare per  $x^{(0)} = \frac{1}{p}$ . L'ordine di convergenza è 1 essendo  $|\Phi'(x)| \neq 0, \forall x \in [0, 1]$  e quindi anche nel punto fisso.

2. Posto  $p = 2$ , si ha

$$x^{(0)} = 0.5, \quad x^{(k+1)} = \frac{1}{2 + x^{(k)}}, \quad k \geq 0$$

da cui, operando con 5 cifre, si ricava:

$$x^{(1)} = \frac{1}{2+x^{(0)}} = 0.40000,$$

$$x^{(2)} = \frac{1}{2+x^{(1)}} = 0.41667,$$

$$x^{(3)} = \frac{1}{2+x^{(2)}} = 0.41379,$$

$$x^{(4)} = \frac{1}{2+x^{(3)}} = 0.41429,$$

$$x^{(5)} = \frac{1}{2+x^{(4)}} = 0.41420,$$

e  $|\Phi'(\alpha)| \approx \left| \frac{x^{(5)} - x^{(4)}}{x^{(4)} - x^{(3)}} \right| = 0.17910$ , essendo  $\alpha$  il punto fisso di  $\Phi(x)$ , ovvero la radice positiva di (3).

### Esercizio 3

Si consideri il seguente metodo multistep

$$u_{n+1} = \frac{\alpha}{2}u_n + \beta u_{n-1} + h[\alpha f(t_n, u_n) + (\alpha + \beta)f(t_{n-1}, u_{n-1})] \quad (5)$$

1. Trovare i valori di  $\alpha$  e  $\beta$  per cui il metodo risulta consistente.
2. Trovare l'ordine del metodo.
3. Verificare se è zero-stabile.

**Risoluzione** Il metodo assegnato è un metodo multistep esplicito a due passi con

$$a_0 = \frac{\alpha}{2}, \quad a_1 = \beta; \quad b_{-1} = 0, \quad b_0 = \alpha, \quad b_1 = \alpha + \beta$$

1. Consistenza:

$$a_0 + a_1 = \frac{\alpha}{2} + \beta = 1, \quad -a_1 + b_0 + b_1 = 2\alpha = 1$$

da cui si ricava:  $\alpha = \frac{1}{2}$  e  $\beta = \frac{3}{4}$  e il metodo diventa:

$$u_{n+1} = \frac{1}{4}u_n + \frac{3}{4}u_{n-1} = h \left[ \frac{1}{2}f(t_n, u_n) + \frac{5}{4}f(t_{n-1}, u_{n-1}) \right] \quad (6)$$

2. Ordine:

$$a_1 + 2(-b_1) = \frac{13}{4} \neq 1$$

e quindi ordine  $q = 1$ .

3. Zero-stabilità:

Verifica condizione radici.

$$\rho(r) = r^2 - a_0r - a_1 = r^2 - \frac{1}{4}r - \frac{3}{4} = 0 \quad \iff r_0 = 1, \quad r_1 = -\frac{3}{4}$$

Essendo  $|r_1| < 1$ , il metodo è zero-stabile.

#### Esercizio 4

Scrivere una funzione di Matlab che implementi la forma composta della formula di Gauss a tre punti

$$\int_{-1}^1 f(x) dx \approx \frac{5}{9}f(-\sqrt{3/5}) + \frac{8}{9}f(0) + \frac{5}{9}f(\sqrt{3/5})$$

per l'approssimazione di

$$\int_a^b f(x) dx.$$

La funzione deve ricevere in ingresso la funzione integranda  $f$ , gli estremi dell'intervallo d'integrazione  $a$  e  $b$  e il numero di sottointervalli da considerare nella forma composta. Deve restituire il valore approssimato dell'integrale.

**Risoluzione** Per un generico intervallo  $[c, d]$ , si ha che il cambiamento di variabili dall'intervallo  $[-1, 1]$  è dato da

$$x = \frac{c+d}{2} + \frac{d-c}{2}t$$

e quindi

$$\begin{aligned} \int_c^d f(x) dx &= \frac{d-c}{2} \int_{-1}^1 f\left(\frac{c+d}{2} + \frac{d-c}{2}t\right) dt \\ &\approx \frac{d-c}{2} \left[ \frac{5}{9}f\left(\frac{c+d}{2} - \frac{d-c}{2}\sqrt{3/5}\right) + \frac{8}{9}f\left(\frac{c+d}{2}\right) + \frac{5}{9}f\left(\frac{c+d}{2} + \frac{d-c}{2}\sqrt{3/5}\right) \right]. \end{aligned}$$

Sia  $H = \frac{b-a}{N}$ ,  $x_i = a + Hi$  con  $i = 0, \dots, N$  e  $[x_{i-1}, x_i]$ , con  $i = 1, \dots, N$ , il generico sottointervallo in cui applicare la formula composta. Sia  $m_i = \frac{x_{i-1} + x_i}{2}$  il punto medio dell'intervallo  $[x_{i-1}, x_i]$ .

$$\begin{aligned} \int_a^b f(x) dx &= \sum_{i=1}^N \int_{x_{i-1}}^{x_i} f(x) dx = \frac{H}{2} \sum_{i=1}^N \int_{-1}^1 f(m_i + Ht) dt \\ &\approx \frac{H}{2} \sum_{i=1}^N \left[ \frac{5}{9}f\left(m_i - \frac{H}{2}\sqrt{3/5}\right) + \frac{8}{9}f(m_i) + \frac{5}{9}f\left(m_i + \frac{H}{2}\sqrt{3/5}\right) \right]. \end{aligned}$$