

## Lab.10

### Esercizio

Si consideri la seguente matrice

$$A = \begin{pmatrix} \gamma & \kappa & 0 \\ \kappa & \gamma & \beta \\ 0 & \beta & \gamma \end{pmatrix},$$

dove  $\beta, \gamma, \kappa$  sono tre parametri reali.

1. Fornire delle condizioni sufficienti sui parametri  $\beta, \gamma, \kappa$  tali per cui il metodo di Jacobi applicato alla risoluzione del sistema  $Ax = b$  sia convergente. Fornire delle condizioni sufficienti sui parametri  $\beta, \gamma, \kappa$  tali per cui il metodo di Gauss-Seidel sia convergente.
2. Scrivere la matrice di iterazione  $B_J$  del metodo di Jacobi e dare le condizioni necessarie e sufficienti su  $\beta, \gamma, \kappa$  perché tale metodo risulti convergente. Confrontare i risultati con quelli ottenuti al punto precedente, relativamente al metodo di Jacobi. Cosa si osserva?
3. Confrontare le velocità di convergenza dei metodi di Jacobi e Gauss-Seidel, sapendo che  $\rho(B_{GS}) = \frac{\beta^2 + \kappa^2}{\gamma^2}$ .
4. Fissare  $\beta = 1, \kappa = \frac{1}{2}$  e disegnare in MATLAB il grafico del raggio spettrale di  $B_J$  e  $B_{GS}$  in funzione di  $\gamma$ , verificando i risultati trovati ai punti precedenti (per calcolare l'inversa di una matrice, si utilizzi il comando `inv`).
5. Prendere ora  $\gamma = 3$  e scegliere  $b$  tale che `x=ones(3,1)`.
  - (a) Utilizzare opportunamente la function `itermeth` per risolvere il sistema  $Ax = b$  con i metodi di Jacobi e Gauss-Seidel, prendendo `x0=[0;0;0]` e `toll=1e-6`;

- (b) risolvere, sempre usando la function `itermeth` il sistema con il metodo di Richardson dinamico, scegliendo  $P = \text{diag}(A)$ ;
- (c) riportare in un grafico il residuo in funzione dell'iterazione  $k$  per i metodi dei punti precedenti e commentare il risultato ottenuto.