

- 1) Assegnata la funzione  $f(x) = x^2 - x - 2$  ed i nodi  $x_0 = 0$ ,  $x_1 = h$ , con  $h \in [0, 2]$ , determinare il polinomio  $p_1(x)$  che la intercala nei nodi assegnati. Successivamente scrivere l'espressione della funzione

$$r(h) = \max_{x \in [0, 2]} |f(x) - p_1(x)|$$

al variare di  $h$  e calcolare il valore di  $h$  che la rende minima.

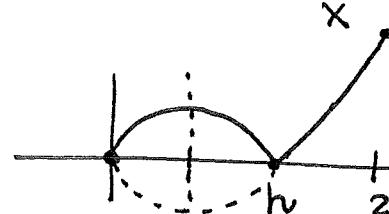
$x_i$	0	$h$
$f_i$	-2	$h^2 - h - 2$

$$\begin{array}{ccccc} 0 & & (-2) & \xrightarrow{a_0} & \\ & & \nearrow & & \\ h & h^2 - h - 2 & f_{01} = \frac{h^2 - h - 2 + 2}{h} & = & h - 1 \xrightarrow{a_1} \end{array}$$

$$p_1(x) = -2 + (h-1)x$$

$$r(h) = \max_{0 \leq x \leq 2} |x^2 - x - 2 - [-2 + (h-1)x]| = \max_x |x^2 - x - 2 + 2 - h + x|$$

$$= \max_{x \in [0, 2]} |x^2 - hx| =$$



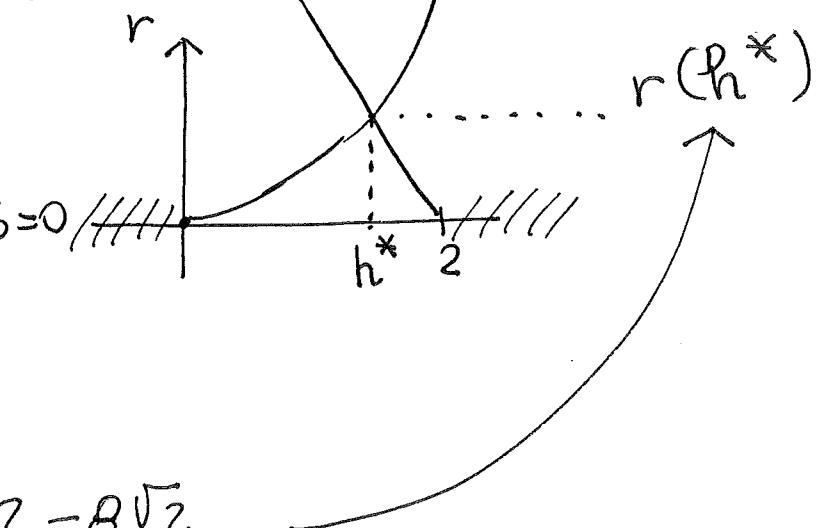
$$= \max \left\{ \left| \left(\frac{h}{2}\right)^2 - h \left(\frac{h}{2}\right) \right|; |2^2 - 2h| \right\} =$$

$$= \max \left\{ \frac{h^2}{4}, 2(2-h) \right\}$$

$$h^*: \frac{h^2}{4} = 4 - 2h \quad h^2 + 8h - 16 = 0$$

$$h^* = \begin{cases} -4 - 4\sqrt{2} & \notin [0, 2] \\ -4 + 4\sqrt{2} & \in [0, 2] \end{cases}$$

$$r(h^*) = 2(2 + 4 - 4\sqrt{2}) = 12 - 8\sqrt{2}$$



- 2) Si vuole approssimare l'integrale definito  $I = \int_1^6 2 \log x dx$  con la formula dei trapezi compositi ( $I_T$ ), suddividendo l'intervallo  $[1, 6]$  in 10 sottointervalli di uguale ampiezza. Studiare l'errore  $|I - I_T|$  utilizzando sia la formula classica che la formula asintotica. Non è richiesto il calcolo di  $I_T$ .

M1  
19/9/2013

$$H = \frac{6-1}{10} = \frac{1}{2}$$

$$f(t) = 2 \log t \quad f'(t) = \frac{2}{t} \quad f''(t) = -\frac{2}{t^2}$$

### STIMA CLASSICA

$$|I - I_T| \approx \frac{(b-a)}{12} H^2 f''(t)$$

$$\approx -\frac{1}{12} \cdot 5 \left(\frac{1}{2}\right)^2 f''(t) = -\frac{5}{48} f''(t)$$

$$|I - I_T| \leq \frac{5}{48} \max_{1 \leq t \leq 6} |f''(t)| = \frac{5}{48} \cdot 2 = \frac{5}{24} \approx 0.2083$$

### STIMA ASINTOTICA

$$|I - I_T| \approx \frac{H^2}{12} \left( f'(a) - f'(b) \right)$$

$$\approx \frac{1}{12} \left(\frac{1}{2}\right)^2 \left( 2 - \frac{2}{6} \right) = \frac{1}{48} \cdot \frac{5}{3} = \frac{5}{144} \approx$$

0.0347...

3) Studiare la convergenza e l'ordine dei metodi iterativi:

MILANO

$$3.1) x_{n+1} = (1 - \beta)x_n + 1$$

$$3.1) x_{n+1} = x_n [3(1 - \beta x_n) + \beta^2 x_n^2]$$

per il calcolo di  $1/\beta$ , con  $\beta \in (0, 1)$  e  $x_0 \geq 0$ .

19/9/2013

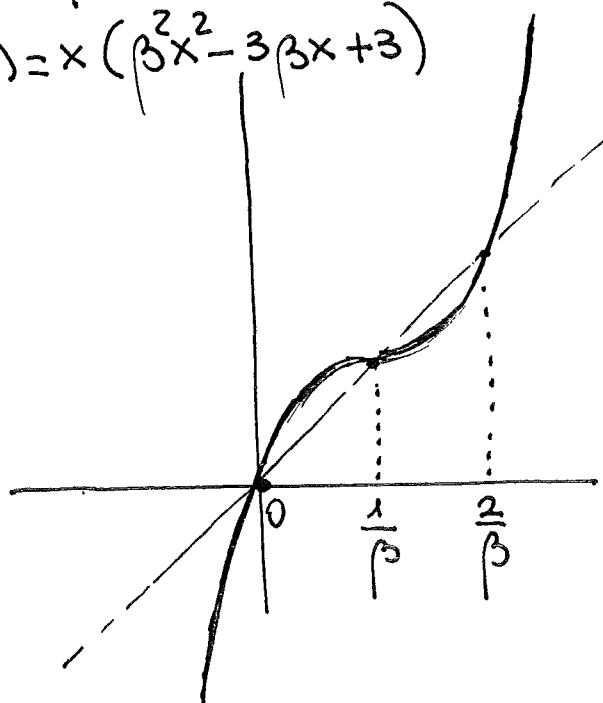
3.1)  $x = (1 - \beta)x + 1 \quad x = -\beta x + 1 \quad x = \frac{1}{\beta}$   
 $g(x) = (1 - \beta)x + 1 \quad g'(x) = 1 - \beta$   
 $\beta \in (0, 1) \quad 1 - \beta \in (0, 1) \Rightarrow C. SUFFICIENTE$   
 ordine 1 ( $g'(\frac{1}{\beta}) = 1 - \beta \neq 0$ )

3.2)  $x = 3x - 3\beta x^2 + \beta^2 x^3 \quad g'(x) = 3\beta^2 x^2 - 6\beta x + 3 =$   
 $\beta^2 x^3 - 3\beta x^2 + 2x = 0 \quad x=0$   
 $x(\beta^2 x^2 - 3\beta x + 2) = 0 \quad \beta x = 1 \quad x = \frac{1}{\beta}$   
 $\beta x = 2 \quad x = \frac{2}{\beta}$

•  $g'(\frac{1}{\beta}) = 0 \quad g''(x) = 6(\beta x - 1) \cdot \beta \quad g''(\frac{1}{\beta}) = 0$   
 $g'''(\frac{1}{\beta}) \neq 0 \Rightarrow 3^{\circ}$  ordine

$[g'(0) = 3 > 1 \Rightarrow$  corollario ....  
 $g'(\frac{2}{\beta}) = 3 > 1 \Rightarrow$  diverge o converge ad  
 altro p. fisso

$$g(x) = x(\beta^2 x^2 - 3\beta x + 3)$$



$x_0 = 0 \quad x_n = 0 \dots$   
 $0 < x_0 < \frac{1}{\beta} \quad x_n \uparrow \frac{1}{\beta}$   
 $\frac{1}{\beta} < x_0 < \frac{2}{\beta} \quad x_n \downarrow \frac{1}{\beta}$   
 $x_0 > \frac{2}{\beta} \quad x_n \uparrow +\infty$

4) Si consideri il sistema lineare  $Ax = b$  con

MILANO

18/9/2013

$$A = \begin{pmatrix} \alpha & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 2\alpha & 0 & -\alpha & -1 \\ 1 & 0 & \alpha & 0 & 1 \\ 1 & -\alpha & 0 & 2\alpha & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & \alpha \end{pmatrix}, \alpha \in \mathbb{R} \setminus \{0\}.$$

4.1) Determinare per quali valori di  $\alpha$  la matrice  $A$  è non singolare.

4.2) Determinare per quali valori di  $\alpha$  la matrice  $A$  è diagonalmente dominante.

4.3) Determinare per quali valori di  $\alpha$  il metodo di Gauss-Seidel converge.

$$\begin{aligned} 4.1) \det A &= \alpha \begin{vmatrix} \alpha & 0 & 0 & 1 \\ -1 & 2\alpha & -\alpha & -1 \\ 1 & -\alpha & 2\alpha & 1 \\ 1 & 0 & 0 & \alpha \end{vmatrix} = \alpha \left\{ \alpha \begin{vmatrix} 2\alpha & -\alpha & -1 \\ -\alpha & 2\alpha & 1 \\ 0 & 0 & \alpha \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} -1 & 2\alpha & -\alpha \\ 1 & -\alpha & 2\alpha \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} \right\} \\ &= \alpha \left\{ \alpha \left[ \alpha (4\alpha^2 - \alpha^2) \right] - (4\alpha^2 - \alpha^2) \right\} = \alpha (\alpha^2 - 1)(3\alpha^2) = \\ &3\alpha^3 (\alpha^2 - 1) \neq 0 \quad \alpha \neq 1 \wedge \alpha \neq 0 \wedge \alpha \neq -1 \end{aligned}$$

$$4.2) \begin{cases} |\alpha| > 1 \\ 2|\alpha| > |\alpha| + 2 \\ |\alpha| > 2 \end{cases} \quad \begin{cases} |\alpha| > 1 \\ |\alpha| > 2 \end{cases} \Rightarrow |\alpha| > 2$$

$$4.3) \det \begin{vmatrix} \alpha\lambda & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -\lambda & 2\alpha\lambda & 0 & -\alpha & -1 \\ \lambda & 0 & \alpha\lambda & 0 & 1 \\ \lambda & -\alpha\lambda & 0 & 2\alpha\lambda & 1 \\ \lambda & 0 & 0 & 0 & \alpha\lambda \end{vmatrix} = \alpha\lambda \begin{vmatrix} \alpha\lambda & 0 & 0 & 1 \\ -\lambda & 2\alpha\lambda & -\alpha & -1 \\ \lambda & -\alpha\lambda & 2\alpha\lambda & 1 \\ \lambda & 0 & 0 & \alpha\lambda \end{vmatrix}$$

$$\begin{aligned} \alpha\lambda \left\{ \alpha\lambda \left[ \alpha\lambda (4\alpha^2\lambda^2 - \alpha^2\lambda) \right] - \lambda (4\alpha^2\lambda^2 - \alpha^2\lambda) \right\} = \\ \alpha\lambda (4\alpha^2\lambda^2 - \alpha^2\lambda)(\alpha^2\lambda^2 - \lambda) = \alpha\lambda \cdot \alpha^2\lambda (4\lambda - 1) \cdot \lambda (\alpha^2\lambda - 1) \end{aligned}$$

$$\alpha^3 \lambda^3 (4\lambda - 1)(\alpha^2\lambda - 1) = 0 \quad \lambda = 0$$

$$\lambda = \frac{1}{4}$$

$$\lambda = \frac{1}{\alpha^2} < 1$$

$$|\alpha| > 1$$