

Elaborato Calcolo Numerico

Alessio Santoro (7029440) - Lorenzo Campinoti (7030227)

A.A. 2022/2023

Nota: Per gli esercizi che prevedono delle *function* Matlab, si specifica nella relativa risposta al quesito i file tra gli allegati a cui essa si riferisce.

Esercizio 1

Si considera lo sviluppo delle funzioni $f(x-h)$, $f(x+h)$, $f(x+2h)$, $f(x+3h)$:

$$\begin{aligned} f(x-h) &= f(x) - hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) - \frac{h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \\ f(x+h) &= f(x) + hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) + \frac{h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \\ f(x+2h) &= f(x) + 2hf'(x) + \frac{4h^2}{2}f''(x) + \frac{8h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{16h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \\ f(x+3h) &= f(x) + 3hf'(x) + \frac{9h^2}{2}f''(x) + \frac{27h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{81h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \end{aligned}$$

Si sostituiscono le espressioni così trovate nella parte sinistra dell'equazione iniziale e si ottiene la seguente espressione:

$$\begin{aligned} & -\frac{1}{4} \left[f(x) - hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) - \frac{h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \right] + \\ & -\frac{5}{6} [f(x)] + \\ & +\frac{3}{2} \left[f(x) + hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) + \frac{h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \right] + \\ & -\frac{1}{2} \left[f(x) + 2hf'(x) + \frac{4h^2}{2}f''(x) + \frac{8h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{16h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \right] + \\ & +\frac{1}{12} \left[f(x) + 3hf'(x) + \frac{9h^2}{2}f''(x) + \frac{27h^3}{6}f^{(3)}(x) + \frac{81h^4}{24}f^{(4)}(x) + O(h^5) \right] \end{aligned}$$

Si procede a moltiplicare i coefficienti di ogni espressione e poi raccogliere i termini che contengono le derivate dello stesso ordine, una volta raccolti i termini assumono i seguenti valori che, stando all'equazione iniziale dovranno poi essere sommati:

$$f(x) \left[-\frac{1}{4} - \frac{5}{6} + \frac{3}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{12} \right] = 0 \quad (1)$$

$$f'(x) \cdot h \left[\frac{1}{4} + \frac{3}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{12} \right] = hf'(x) \quad (2)$$

$$f''(x) \cdot \frac{h^2}{2} \left[-\frac{1}{4} + \frac{3}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{12} \right] = 0 \quad (3)$$

$$f^{(3)}(x) \cdot \frac{h^3}{6} \left[-\frac{1}{4} + \frac{3}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{12} \right] = 0 \quad (4)$$

$$f^{(4)}(x) \cdot \frac{h^4}{24} \left[-\frac{1}{4} + \frac{3}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{12} \right] = 0 \quad (5)$$

Dalle espressioni (1)...(5) e dalle proprietà degli "O-grande" di moltiplicazione per una costante segue l'asserto.

Esercizio 2

La doppia precisione dello standard IEEE 754 è una rappresentazione in base binaria, in forma normalizzata ($1.f$) che approssima per arrotondamento e occupa 64 bit, di cui 52 dedicati alla frazione (53 alla mantissa).

Si può dunque ottenere il valore della precisione di macchina (u) dalla seguente espressione, dove: $b = 2$ rappresenta la base, e $m = 53$ la mantissa:

$$u = \frac{1}{2}b^{1-m} = 2^{-53}$$

Invece `eps` è definito dalla stessa funzione `help` di Matlab come la distanza tra `1.0` e il maggior valore a doppia precisione successivo disponibile, ovvero 2^{-52} .

Si osserva infatti che, considerato il valore $x = 1 + u = 1 + 2^{-53} \neq 1$ e sia fl la funzione di floating, allora vale che $fl(x) = 1$, poichè $u = 2^{-53} < 2^{-52} = \text{eps}$.

Vi è dunque un errore di rappresentazione del valore x (ε_x), determinato dalla seguente espressione:

$$\varepsilon_x = \frac{|x - fl(x)|}{|x|} = \frac{|1 + 2^{-53} - 1|}{|1 + 2^{-53}|} = \frac{|2^{-53}|}{|1 + 2^{-53}|} < |2^{-53}| = u$$

Esercizio 3

La cancellazione numerica è quel fenomeno in cui, sommando in aritmetica finita due numeri quasi opposti si verifica la perdita di cifre significative. Questo è dovuto all'espressione del numero di condizionamento della somma in aritmetica finita (k) che per due valori x e y è dato da:

$$k = \frac{|x| + |y|}{|x + y|}$$

Infatti, se $x \rightarrow -y$ allora $k \rightarrow \infty$ e la somma tra x e y risulta mal condizionata.

Esercizio 4

Sia $x^* \in \mathbb{R}$ il valore di cui si ricerca la radice sesta.

Per calcolarlo si definisce una funzione $f(x)$ come segue:

$$f(x) = x^6 - x^*$$

La cui derivata è:

$$f'(x) = 6x^5$$

La funzione $f(x)$ si annulla solo nella radice sesta di x^* , quindi avendo un'approssimazione iniziale x_0 si può applicare il metodo di Newton alla funzione $f(x)$ per ricercarne una radice che coinciderà con il valore cercato:

$$x_{i+1} = x_i + \frac{f(x_i)}{f'(x_i)} = x_i - \frac{x_i^6 - x^*}{6x_i^5} = \frac{1}{6} \left[5x_i + \frac{x^*}{x_i} \right]$$

La function che implementa il metodo presentato è contenuta nel file `radice.m`:

```
function root = radice(x)
%
%   root = radice(x)
%
%   Questa funzione calcola la radice sesta di un valore non
%   negativo
%   attraverso il metodo iterativo di Newton utilizzando solo
%   operazioni elementari
%
%   Input:
%       x: valore di cui si vuole calcolare la radice sesta
%   Output:
%       root; risultato del calcolo
if(x<0), error("Value x must be not negative");end
if(x==0)
    root = 0;
    return;
end

root = x;
er = 1;

while(er >= eps*(1+abs(x)))
    xi = (5*root+x/root^5)/6;
    er = abs(root - xi);
    root = xi;
end
return;
end
```

I dati sul confronto tra il risultato offerto dalla funzione e il valore $x^{1/6}$ sono contenuti nel file `4_table.txt`:

x	radice(x)	$x^{1/6}$	errore
-----	-----	-----	-----
1e-10	0.021544	0.021544	3.4694e-18
1.1288e-09	0.032268	0.032268	6.9389e-18
1.2743e-08	0.048329	0.048329	6.9389e-18
1.4384e-07	0.072385	0.072385	1.3878e-17
1.6238e-06	0.10841	0.10841	4.1633e-17
1.833e-05	0.16238	0.16238	0
0.00020691	0.2432	0.2432	2.7756e-17
0.0023357	0.36425	0.36425	5.5511e-17
0.026367	0.54556	0.54556	0
0.29764	0.81711	0.81711	1.1102e-16
3.3598	1.2238	1.2238	2.2204e-16
37.927	1.833	1.833	0
428.13	2.7453	2.7453	4.4409e-16
4832.9	4.1118	4.1118	8.8818e-16
54556	6.1585	6.1585	0
6.1585e+05	9.2239	9.2239	1.7764e-15
6.9519e+06	13.815	13.815	1.7764e-15
7.8476e+07	20.691	20.691	3.5527e-15
8.8587e+08	30.99	30.99	3.5527e-15
1e+10	46.416	46.416	7.1054e-15

Esercizio 5

Il seguente codice è contenuto nel file `newtonMethod.m` e rappresenta il metodo di Newton:

```
function [x,n] = newtonMethod(f,df, x0, tol)
%
%   x = newtonMethod(f,df,x0,tol, itmax)
%
%   Ricerca la radice di una funzione di cui è nota la derivata a
%   partire
%   da un approssimazione iniziale mediante il metodo di Newton
%
%   Input:
%   f: funzione di cui si ricercano le radici
%   df: derivata della funzione f
%   x0: approssimazione iniziale della radice
%   tol: errore assoluto ammissibile
%
%   Output:
%   x: approssimazione della radice di f
%   n: numero di iterazioni eseguite

%controllo valori input
if nargin ~= 4, error("Missing arguments"); end
if tol<0, error("Invalid arguments: tolerance must be non negative
"); end
x = x0;
fx = feval(f,x);
dfx = feval(df,x);

x = x0- fx/dfx;

n = 1;
while abs(x-x0) > tol*( 1 + abs(x0))

    x0 = x;

    fx = feval(f,x0);
    dfx = feval(df, x0);

    if dfx==0
        error("Value of derivative function is 0, invalid first
approximation");
    end
    n = n+1;
    x = x0 - fx/dfx; %calcolo effettivo
end
return
end
```

Il seguente codice è contenuto nel file `secantsMethod.m` e rappresenta il metodo delle secanti:

```
function [x,i] = secantsMethod(f, x0, x1, tol)
%
%   x = secantsMethod(f,df,x0,tol, itmax)
%
%   Ricerca la radice di una funzione di cui è nota la derivata a
%   partire
%   da un approssimazione iniziale mediante il metodo delle secanti
%
%   Input:
%   f: funzione di cui si ricercano gli 0
%   x0: prima approssimazione iniziale della radice
%   x1: seconda approssimazione iniziale della radice
%   tol: errore assoluto ammissibile
%
%   Output:
%   x: approssimazione della radice di f
%   i: numero di iterazioni eseguite

%controllo valori input
if nargin ~= 4, error("Missing arguments"); end
if tol<0, error("Invalid arguments: tolerance must be non negative
"); end

fx0 = feval(f,x0);
fx1= feval(f,x1);

x = x1-(fx1*(x1-x0))/(fx1-fx0);

i = 1;
while abs(x-x1) > tol*( 1 + abs(x1))
    i = i+1;

    x0 = x1;
    x1 = x;
    fx0 = fx1;
    fx1 = feval(f,x1);
    if fx0 == fx1, error("Invalid initial approximations: "+ ...
        "function assume same value in different points");end
    x = x1-(fx1*(x1-x0))/(fx1-fx0);
end
return
end
```


Esercizio 6

Nel file `6_result.txt` è contenuta la tabella dei risultati delle funzioni precedentemente mostrate:

Tolleranza	Ris. Newton	Iterazioni Newton	Ris. secanti	Iterazioni secanti
-----	-----	-----	-----	-----
0.001	0.73909	8	0.7391	4
1e-06	0.73909	9	0.73909	6
1e-09	0.73909	10	0.73909	7
1e-12	0.73909	10	0.73909	7

Per entrambi i metodi, la parte più costosa computazionalmente è la valutazione funzionale, dato che tutte le altre operazioni che vengono svolte sono operazioni elementari.

Il metodo di Newton esegue due valutazioni in ogni iterazione.

Sia n il numero di iterazioni, il costo computazionale del metodo di Newton è dato da $2(n + 1)$.

Il metodo delle secanti esegue due valutazioni iniziali e poi una per ogni iterazione, quindi il suo costo computazionale per n iterazioni è dato da $n + 2$.

Tolleranza	Iterazioni Newton	Costo Newton	Iterazioni secanti	Costo secanti
10^{-3}	8	16	4	6
10^{-6}	9	18	6	8
10^{-9}	10	20	6	8
10^{-12}	10	20	7	9

Esercizio 7

La seguente tabella fornisce i risultati dell'utilizzo delle funzioni precedenti per calcolare la radice della funzione $f(x) = [x - \cos(x)]^5$:

tolleranza	Newton ris.	Newton iter.	Secant ris.	Secant iter.
10e-3	0.74512	18	0.73015	26
10e-6	0.73909	49	0.73908	70
10e-9	0.73909	80	0.73909	115
10e-12	0.73909	111	0.73909	159

Dopo aver sviluppato la *function* `modifiedNewtonMethod.m` si sono riscontrati i seguenti risultati:

tolleranza	risultato Newton modificato	numero di iterazioni
1e-3	0.73909	22
1e-6	0.73909	23
1e-9	0.73909	24
1e-12	0.73909	24

Come atteso, i metodi di Newton e delle secanti sono più lenti a causa del metodo di Newton modificato, a causa della natura multipla della radice.

Infatti il metodo di Newton e quello delle secanti hanno convergenza quadratica nel caso di radici a molteplicità 1, ma solo lineare nel caso di radici multiple.

La modifica che abbiamo fatto, ovvero $x_{i+1} = x_i - m \cdot \frac{f(x_i)}{f'(x_i)}$, nonostante richieda che la molteplicità m della radice sia nota, ripristina la convergenza quadratica del metodo di Newton.

I risultati sono contenuti nel file `table_7.txt` e si mostra di seguito il codice della funzione del metodo di Newton modificato:

```
function [x,n] = modifiedNewtonMethod(f,df, m, x0, tol)
%
%   x = newtonMethod(f,df,x0,tol, itmax)
%
%   Ricerca la radice di una funzione di cui è nota la derivata a
%   partire
%   da un'approssimazione iniziale mediante il metodo di Newton
%
%   Input:
%   f: funzione di cui si ricercano le radici
%   df: derivata della funzione f
%   m: molteplicità (nota) della radice
%   x0: approssimazione iniziale della radice
%   tol: errore assoluto ammissibile
%
%   Output:
%   x: approssimazione della radice di f
%   n: numero di iterazioni eseguite

% controllo valori input
if nargin ~= 5, error("Missing arguments"); end
if tol < 0, error("Invalid arguments: tolerance must be non negative"); end
x = x0;
fx = feval(f,x);
dfx = feval(df,x);
```

```

x = x0 - m*fx/dfx;

n = 1;
while abs(x-x0) > tol*( 1 + abs(x0))

    x0 = x;

    fx = feval(f,x0);
    dfx = feval(df, x0);

    if dfx==0
        error("Value of derivative function is 0, invalid first
            approximation");
    end
    n = n+1;
    x = x0 - m*fx/dfx; %calcolo effettivo
end
return
end

```

Esercizio 8

Il codice della *function* è contenuto nel file `mialu.m`:

```
function x = mialu(A,b)
%
% x = mialu(A,b)
%
% presa in input una matrice ed un vettore calcola la soluzione del
% corrispondente sistema lineare utilizzando il metodo di
%   fattorizzazione
% LU con pivoting parziale
%
% Input:
% A = matrice dei coefficienti
% b = vettore dei termini noti
%
% Output:
% x = soluzione del sistema lineare
%
[m,n] = size(A);
if m ~= n
    error("La matrice non è quadrata");
end
if n ~= length(b)
    error("la lunghezza del vettore dei termini noti " + ...
        "non è coerente con quella della matrice");
end
p = (1:n).';
for i = 1:n
    [mi, ki] = max(abs(A(i:n,i)));
    if mi == 0
        error("la matrice è singolare");
    end
    ki = ki+i-1;
    if ki>i
        A([i,ki],:) = A([ki,i],:);
        p([i,ki]) = p([ki,i]);
    end
    A(i+1:n,i) = A(i+1:n,i)/A(i,i);
    A(i+1:n,i+1:n) = A(i+1:n,i+1:n)-A(i+1:n,i)*A(i,i+1:n);
end

x = b(p);
for i=1:n
    x(i+1:n) = x(i+1:n)-A(i+1:n,i)*x(i);
end
for i=n:-1:1
    x(i) = x(i)/A(i,i);
    x(1:i-1) = x(1:i-1)-A(1:i-1,i)*x(i);
end
return;
end
```

Un esempio di utilizzo è contenuto nel file di testo `ex_8_mialu.txt`:

Esercizio 9

Il codice della *function* è contenuto nel file `mialdl.m`:

```
function x = mialdl(A,b)
%
% x = mialdl(A,b)
%
% presa in input una matrice ed un vettore calcola la soluzione del
% corrispondente sistema lineare utilizzando il metodo di
%   fattorizzazione
% LDL
%
% Input:
% A = matrice dei coefficienti
% b = vettore dei termini noti
%
% Output:
% x = soluzione del sistema lineare
%
[m,n] = size(A);
if m ~= n
    error("la matrice non è quadrata");
end
if n ~= length(b)
    error("la lunghezza del vettore dei termini noti " + ...
        "non è coerente con quella della matrice");
end
if A(1,1) <= 0
    error("la matrice non è sdp");
end
% la matrice non è memorizzata in forma compressa! (cit. libro)
A(2:n,1) = A(2:n,1)/A(1,1);
for i = 2:n
    v = (A(i,1:i-1).') .* diag(A(1:i-1,1:i-1));
    A(i,i) = A(i,i) - A(i,1:i-1)*v;
    if A(i,i) <= 0
        error("la matrice non è sdp");
    end
    A(i+1:n,i) = (A(i+1:n,i) - A(i+1:n,1:i-1) * v) / A(i,i);
end
x = b;
for i = 2:n
    x(i:n) = x(i:n) - A(i:n,i-1) * x(i-1);
end
x = x ./ diag(A);
for i = n-1:-1:1
    x(1:i) = x(1:i) - A(i+1,1:i) .* x(i+1);
end
end
```

Un esempio di utilizzo è contenuto nel file di testo `9_mialdl.txt`:

% si genera una matrice quadrata casuale

A = randi([-8,8],4)

A =

0 0 2 -3

```

-1    0    -2    7
-1    5     5    6
-3    5     1    1

% si generano i valori di una diagonale
d = randi([5,30],4,1)

d =

    21
    20
    10
    12

% si costruisce una matrice adeguata per la fattorizzazione LDL
A = tril(A,-1)+triu(A',1)+diag(d)

A =

    21    -1    -1    -3
    -1    20     5     5
    -1     5    10     1
    -3     5     1    12

% Si genera la soluzione, da confrontare dopo
x = randi([-8,8],4,1)

x =

     0
    -5
     6
    -5

% si calcolano i termini noti
b = A*x

b =

    14
   -95
    30
   -79

% si usa la funzione per calcolare la soluzione
mialdl(A,b)

ans =

    0.0000

```

```

-5.0000
 6.0000
-5.0000

A = randi([-8,8],4)

A =

    -7     7    -4     0
    -4     4    -1    -5
     5     0     8     0
    -8     1     1     2

d = randi([5,30],4,1)

d =

    22
    15
    14
    30

A = tril(A,-1)+triu(A',1)+diag(d)

A =

    22    -4     5    -8
    -4    15     0     1
     5     0    14     1
    -8     1     1    30

x = randi([-8,8],4,1)

x =

    -8
     7
     7
     5

b = A*x

b =

   -209
    142
     63
    228

mialdl(A,b)

```

ans =

-8.0000
7.0000
7.0000
5.0000

Esercizio 10

La funzione è nel file `functions/miaqr.m`, mostrato di seguito insieme ad un esempio in cui viene applicato:

```
function [x,nr] = miaqr(A,b)
%
%   [x, nr] = miaqr(A,b)
%
%   Calcola la soluzione del sistema lineare sovradimensionato Ax =
%   b
%   nel senso dei minimi quadrati e restituisce la norma del
%   corrispondente vettore residuo
%
%   Input:
%       A:  matrice dei coefficienti del sistema
%       b:  vettore dei termini noti
%   Output:
%       x:  soluzione nel senso dei minimi quadrati
%       nr: norma del vettore residuo
[m,n] = size(A);
if(n>=m), error("Il sistema non è sovradimensionato"); end
if(m~=length(b)), error("Le dimensioni della matrice e del vettore
" + ...
    "non sono compatibili");end
for i=1:n
    alfa = norm( A(i:m,i));
    if alfa==0,error("La matrice A non ha rango massimo");end
    if(A(i,i)>=0), alfa = -alfa; end
    v = A(i,i) - alfa;
    A(i,i) = alfa;
    A(i+1:m,i) = A(i+1:m,i)/v;
    beta = -v/alfa;
    A(i:m,i+1:n) = A(i:m,i+1:n)-(beta*[1;A(i+1:m,i)])*...
        ([1;A(i+1:m,i)]'*A(i:m,i+1:n));
end
for i=1:n
    v = [1;A(i+1:m,i)];
    beta = 2/(v'*v);
    b(i:end) = b(i:end)-(beta*(v'*b(i:end)))*v;
end
for i=n:-1:1
    b(i) = b(i)/A(i,i);
    b(1:i-1) = b(1:i-1)-A(1:i-1,i)*b(i);
end
x = b(1:n);
nr = norm(b(n+1:m));
return ;
end
```

```
>> A = randi([-20,20],7,4)
```

```
A =
```

```

-6      6    -13     -1
 13     -2     -5     -3
-20      2      5     -2
-19     -8     11     -8
```

```

-14    10   -17    0
  6   -13    18    0
 10     8    11   13

>> b = randi([-20,20],7,1)

b =

    12
     6
    -5
    13
     1
    -6
    18

>> [x,nr] = miaqr(A,b)

x =

    0.5023
    2.5325
    1.1667
   -2.1687

nr =

    22.8572

>> A\b

ans =

    0.5023
    2.5325
    1.1667
   -2.1687

>> A = randi([-20,20],7,4)

A =

    15   -11    -8   -16
     2    14    17   -10
     5   -13    -3    -4
     4   -11   -13     4
   -12   -14    17   -10
    -8   -11    20     4
    -1    -3    -3     9

```

```
>> b = randi([-20,20],7,1)
```

```
b =
```

```
-11  
-16  
-8  
-7  
-3  
0  
-17
```

```
>> [x,nr] = miaqr(A,b)
```

```
x =
```

```
-1.2544  
0.2774  
-0.6423  
-0.2978
```

```
nr =
```

```
22.2472
```

```
>> A\b
```

```
ans =
```

```
-1.2544  
0.2774  
-0.6423  
-0.2978
```

```
>>
```

Esercizio 11

Di seguito un esempio di applicazione di `mialu` per risolvere i sistemi generati da `linsis`:

```
[A1,A2,b1,b2]=linsis(5)
```

A1 =

0.0659	-0.4423	0.2073	-0.5127	0.3531
0.7016	-0.2493	-0.1158	0.1664	-0.0385
-0.1391	-0.4272	0.4168	0.2575	-0.0030
0.2598	-0.4140	-0.0020	-0.2632	-0.6674
0.0654	-0.2921	-0.6037	-0.1323	0.5153

A2 =

-0.2172	-0.0838	0.2868	-0.3463	0.3624
0.3869	0.1493	-0.0275	0.3514	-0.0281
-0.1833	-0.3713	0.4292	0.2834	-0.0016
-0.0576	-0.0121	0.0871	-0.0767	-0.6569
-0.1544	-0.0139	-0.5420	-0.0032	0.5225

b1 =

-0.3287
0.4645
0.1050
-1.0869
-0.4475

b2 =

0.0019
0.8320
0.1565
-0.7163
-0.1910

```
mialu(A1,b1)
```

ans =

1.0000
1.0000
1.0000
1.0000

```

1.0000

mialu(A2,b2)

ans =

1.0000
1.0000
1.0000
1.0000
1.0000

```

Il risultato sembra essere corretto, ma se si sottrae le soluzioni ad un vettore composto di soli 1, si può osservare l'errore nella risoluzione.
 Nel sistema $A_1x = b_1$ l'errore è nell'ordine di 10^{-15} mentre nel secondo sistema $A_2x = b_2$ l'ordine di errore è di 10^{-6} .
 L'errore molto maggiore nel secondo sistema è dovuto al mal condizionamento della matrice dei coefficienti.

```

mialu(A1,b1)-[1 1 1 1 1]'

ans =

1.0e-15 *

0
-0.1110
0
0
0.2220

```

```

mialu(A2,b2)-[1 1 1 1 1]'

ans =

1.0e-06 *

0.3523
-0.4462
-0.0989
-0.2071
-0.0116

```

```

>> cond(A1)

ans =

2.5000

>> cond(A2)

```

```
ans =  
1.0000e+10  
>> cond(b1)  
ans =  
1  
>> cond(b2)  
ans =  
1  
>>
```

Esercizio 12

Similmente a quanto si è ottenuto per l'esercizio precedente, si può osservare come i risultati ottenuti dalla funzione `mialdl` siano accurati con un ordine di grandezza dell'errore di 10^{-15} per il primo sistema e 10^{-6} per il secondo. Anche in questo caso la differenza è dovuta alla differenza del condizionamento delle due matrici A_1 e A_2 .

```
[A1,A2,b1,b2] = linsis(5,1)
```

A1 =

0.7625	0.0003	0.1094	0.0730	0.1782
0.0003	0.7442	0.0084	0.1772	0.1085
0.1094	0.0084	0.6419	0.0332	-0.1291
0.0730	0.1772	0.0332	0.8375	-0.1198
0.1782	0.1085	-0.1291	-0.1198	0.8139

A2 =

0.5197	-0.2696	0.0716	-0.1992	-0.0102
-0.2696	0.4441	-0.0337	-0.1254	-0.1010
0.0716	-0.0337	0.6360	-0.0092	-0.1585
-0.1992	-0.1254	-0.0092	0.5324	-0.3310
-0.0102	-0.1010	-0.1585	-0.3310	0.6677

b1 =

1.1234
1.0385
0.6638
1.0011
0.8517

b2 =

0.1124
-0.0855
0.5063
-0.1323
0.0670

```
>> x1 = mialdl(A1,b1)
```

x1 =

1.0000

```

1.0000
1.0000
1.0000
1.0000

>> x2 = mialdl(A2,b2)

x2 =

1.0000
1.0000
1.0000
1.0000
1.0000

>> x1 - [1 1 1 1 1]'

ans =

1.0e-15 *

0
-0.4441
-0.1110
-0.1110
0

>> x2 - [1 1 1 1 1]'

ans =

1.0e-06 *

0.3138
0.3488
0.0489
0.3518
0.2435

>>

```


Esercizio 13

Di seguito si mostra come sono stati assegnati i valori richiesti, le soluzioni trovate con la funzione `miaqr` sono confrontate con il risultato dell'operatore `\`.

```
>> A = [ 1 3 2; 3 5 4; 5 7 6; 3 6 4; 1 4 2 ];  
>> b = [ 15 28 41 33 22 ]';  
>> D = diag(1:5);  
>> D1 = diag(pi*[1 1 1 1 1])
```

D1 =

3.1416	0	0	0	0
0	3.1416	0	0	0
0	0	3.1416	0	0
0	0	0	3.1416	0
0	0	0	0	3.1416

```
>> [x,nr] = miaqr(A,b)
```

x =

3.0000
5.8000
-2.5000

nr =

1.2649

```
>> A\b
```

ans =

3.0000
5.8000
-2.5000

```
>> [x,nr] = miaqr(D*A,D*b)
```

x =

-0.6026
4.7017
1.7584

nr =

```

3.7352

>> (D*A)\(D*b)

ans =

-0.6026
4.7017
1.7584

>> [x,nr] = miaqr(D1*A,D1*b)

x =

3.0000
5.8000
-2.5000

nr =

3.9738

>> (D1*A)\(D1*b)

ans =

3.0000
5.8000
-2.5000

```

Si osserva come le soluzioni siano coerenti, ma la norma del vettore residuo aumenta, negli ultimi due sistemi è quasi il triplo che nel primo.

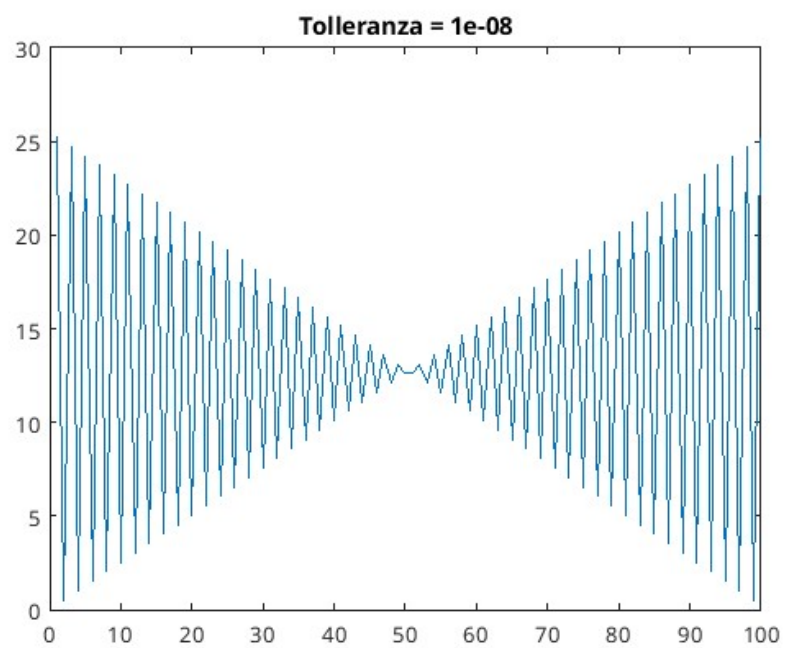
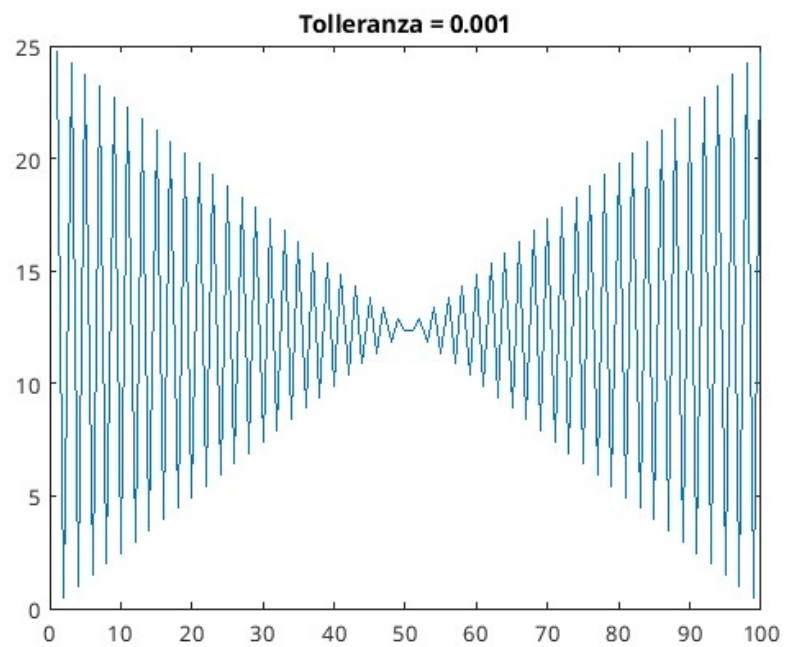
Esercizio 14

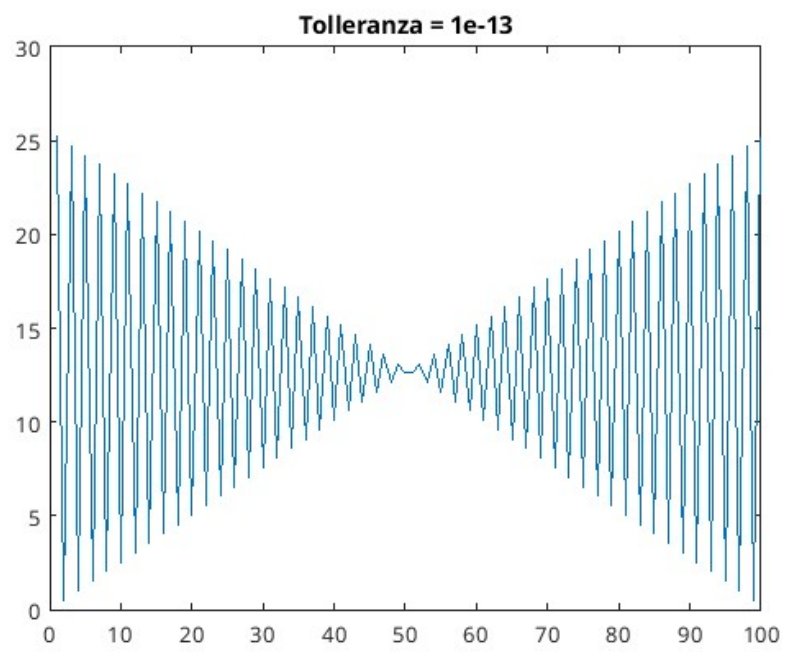
La funzione è contenuta nel file `newton.m` nella cartella 14.

```
function [x,nit] = newton(fun,jacobian,x0,tol,maxit)
%
%   [x,nit] = newton(fun,jacobian,x0,tol,maxit)
%
%   Utilizza il metodo di Newton per risolvere sistemi di equazioni
%   nonlineari
%
%   Input:
%       fun: vettore delle funzioni del sistema
%       jacobian: matrice jacobiana di fun
%       x0: approssimazione iniziale
%       tol: tolleranza aspettata
%       maxit: numero massimo di iterazioni ammesso
%   Output:
%       x: approssimazione della funzione
%       nit: numero delle iterazioni del metodo

if(nargin<4), tol = eps;    end
if(nargin<5), maxit = 1e3; end
if(tol<=0),    error("La tolleranza deve essere positiva");
               end
if(maxit<=0), error("Il numero di iterazioni deve essere positivo")
               ;end
x = x0;
nit = 0;
while(nit<maxit&&norm(x-x0)<=tol*(1+norm(x0)))
    x0 = x;
    fx0 = feval(fun,x0);
    jx0 = feval(jacobian,x0);
    x = x0 - fx0/jx0;
end
if(nit == maxit)
    disp("Il numero di iterazioni specificato non ha permesso " +
        ...
        "di raggiungere la tolleranza desiderata");
end
return;
end
```

Esercizio 15





Esercizio 16

```
function l = lagrange(x,y,xq)
% l = lagrange(x,y,xq)
%
% Implementa in modo vettoriale la forma di lagrange del
% polinomio
% interpolante di una funzione
%
% Input:
% x: ascisse di interpolazione
% y: valori della funzione sulle ascisse di interpolazione
% xq: punti in cui calcolare il polinomio
% Output:
% l: polinomio di lagrange calcolato

n = length(x);
if n ~= length(y)
    error("il numero di punti sulle ascisse x non è coerente con" +
        ...
        " il numero di quelli sulle ordinate");
end
if n ~= length(unique(x))
    error("ad una stessa ascissa non possono corrispondere più
        punti")
end
l = zeros(size(xq));
for k = 1:n
    Lkn = ones(size(xq));
    for j = 1:n
        if k ~= j
            Lkn = Lkn .* ((xq - x(j))/(x(k) - x(j)));
        end
    end
    l = l + y(k)*Lkn;
end
return;
end
```

Esercizio 17

```
function l = newton(x,y,xq)
% Implementa in modo vettoriale, la forma di Newton del polinomio
% interpolante una funzione
%
% Input:
%   x: vettore contenente le ascisse di interpolazione
%   y: valori assunti dalla funzione sulle ascisse di
%       interpolazione
%   xq: punti su cui si vuole calcolare la funzione
% Output:
%   l: approssimazione dei valori della funzione secondo
%       il polinomio interpolante

n = length(x);
if n ~= length(y)
    error("il numero di punti sulle ascisse x non è coerente con il
        numero" + ...
        " di quelli sulle ordinate");
end
if n ~= length(unique(x))
    error("ad una stessa ascissa non possono corrispondere più
        punti")
end
f = y; %differenze divise
for k = 1:n-1
    for r = n:-1:k+1
        f(r) = (f(r) - f(r-1)) ./ (x(r) - x(r-k));
    end
end
l = ones(size(xq)) * f(n);
for k = n-1:-1:1
    l = l .* (xq - x(k)) + f(k);
end
end
```

Esercizio 18

```
function yy = hermite( xi, fi, fli, xx )
% Implementa in modo vettoriale il polinomio interpolante di
% Hermite
%
% Input:
%   xi:    vettore delle ascisse di interpolazione
%   fi:    valori assunti dalla funzione sulle ascisse
%           di interpolazione
%   fli:   valori assunti dalla derivata della funzione sulle
%           ascisse
%           di interpolazione
%   xx:    vettore di ascisse su cui si vuole calcolare il
%           polinomio
% Output:
%   yy:    valori assunti dal polinomio sui punti specificati

n = length(xi);
if n ~= length(fi)
    error("il numero di punti sulle ascisse xi " + ...
        "non è coerente con il numero di quelli sulle ordinate fi")
    ;
end
if n ~= length(fli)
    error("il numero di punti sulle ascisse xi non è coerente" +
        "...
        " con il numero di quelli sulle ordinate fi"); % ---
end
if n ~= length(unique(xi))
    error("le ascisse di interpolazione non sono tutte distinte");
end
x = repelem(xi,2);

% differenze divise
f = zeros(2 * n, 1);
f(1:2:end) = fi;
f(2:2:end) = fli;
% algoritmo 4.2 libro
n = length(f)/2-1;
for i = (2*n-1):-2:3
    f(i) = (f(i)-f(i-2))/(x(i)-x(i-1));
end
for j = 2:2*n-1
    for i = (2*n+2):-1:j+1
        f(i) = (f(i)-f(i-1))/(x(i)- x(i-j));
    end
end
% algoritmo di horner
n = length(f)-1;
yy = f(n+1)*ones(size(xx));
for i = n:-1:1
    yy = yy .* (xx-x(i))+f(i);
end
end
```


Esercizio 19

```
function x = chebyshev(n,a,b)
%
%   Genera n+1 coordinate di Chebyshev nell'intervallo [a,b]
%
%   Input:
%       n:   numero di coordinate da generare (n+1)
%       a:   estremo inferiore dell'intervallo
%       b:   estremo superiore dell'intervallo
%   Output:
%       x:   vettore contenente le coordinate
if n <= 0
    error("il grado del polinomio deve essere maggiore di zero");
end
if a >= b
    error("l'estremo inferiore dell' intervallo non può essere " +
        ...
        "minore o coincidente con quello maggiore");
end
x = cos( (2*(n:-1:0)+1)*pi ./ (2*(n+1)) );
x = x * (b-a)/2 + (a+b)/2;
end
```

Esercizio 20

Il codice della *function* è contenuto nel file `lebesgue.m`:

```
function ll = lebesgue(a, b, nn, type)
%
%
if a >= b
    error("l'estremo inferiore dell' intervallo non può essere " +
        ...
        "minore o coincidente con quello maggiore");
end

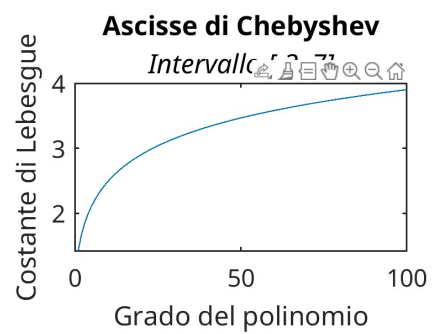
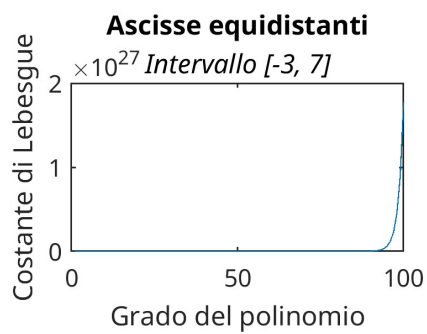
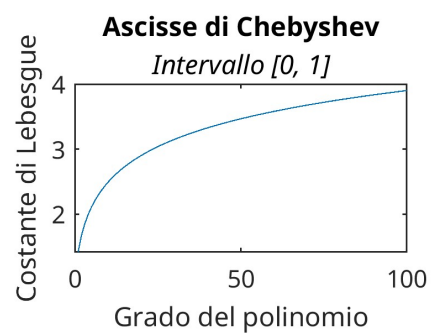
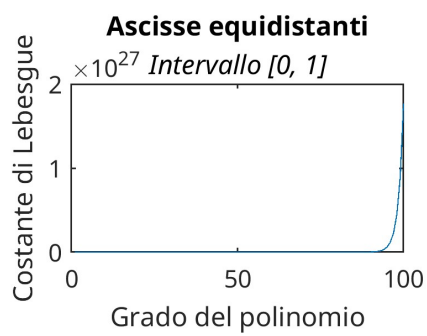
n = length(nn);
ll = ones(length(n));
xq = linspace(a, b, 10001);

for i = 1:n
    if type == 0
        x = linspace(a, b, nn(i)+1);
    elseif type == 1
        x = chebyshev(nn(i), a, b);
    else
        error("il valore di type può essere soltanto 0 o 1");
    end

    L = zeros(size(xq));
    m = length(x);
    for k = 1:m
        Lkn = ones(size(xq));
        for j = 1:m
            if k ~= j
                Lkn = Lkn .* ((xq - x(j))/(x(k) - x(j)));
            end
        end
        L = L + abs(Lkn);
    end
    ll(i) = max(abs(L));
end
end
```

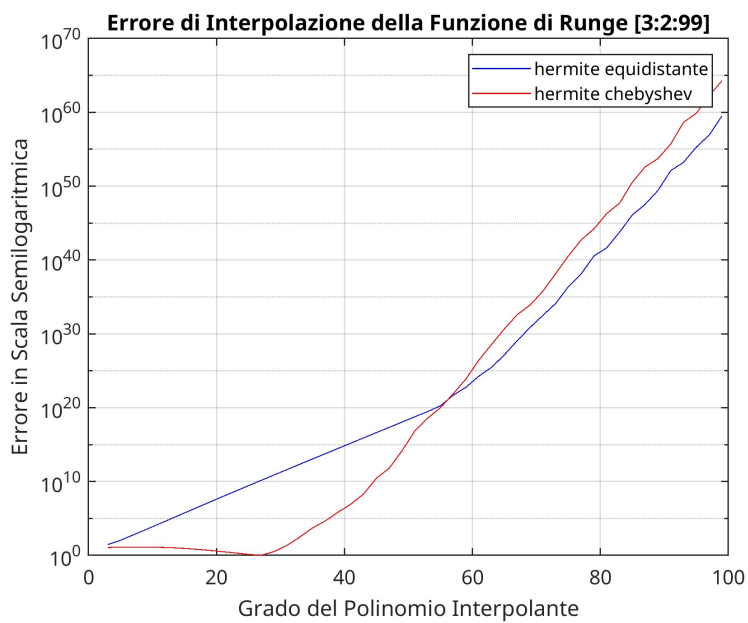
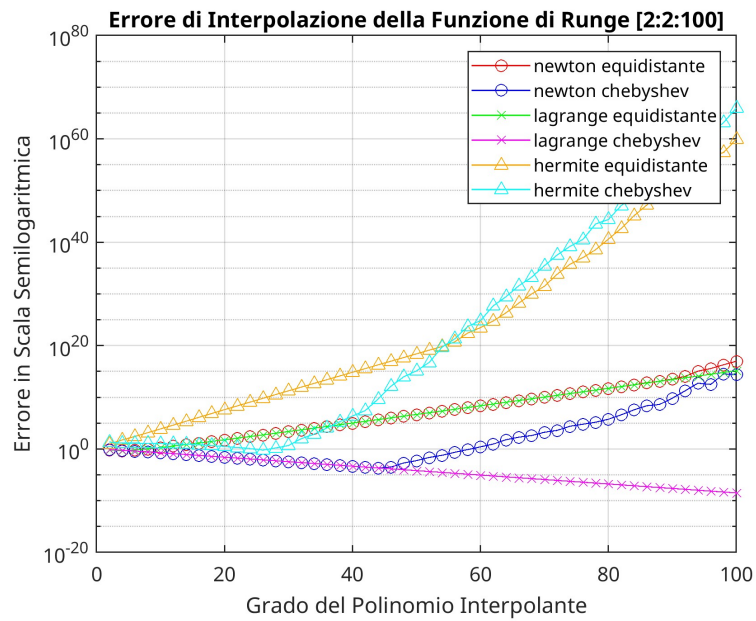
Si riportano inoltre i grafici dei risultati ottenuti per l'approssimazione della costante di Lebesgue su due intervalli distinti, si nota che il risultato è unicamente dipendente dalla scelta delle ascisse che operiamo e non dagli intervalli considerati.

Approssimazione della costante di Lebesgue



Esercizio 21

Grafici in scala semilogaritmica degli errori di interpolazione commessi dai vari algoritmi di interpolazione.



Esercizio 22

```
function yy = myspline(xi, fi, xx, type )
%
% Se type è uguale a 0 allora calcola la spline cubica
% interpolante
% naturale i punti (xi(i),fi(i)), mentre se type è diverso da 0
% allora
% calcola quella not-a-knot (default)
%
% Input:
% xi:      vettore delle ascisse di interpolazione
% fi:      valori assunti dalla funzione nei rispettivi punti
% xi
% xx:      ascisse su cui deve essere calcolata la spline
% type:     valore che stabilisce il tipo di spline da creare
% Output:
% yy:      valori assunti dalla spline nei rispettivi punti xx

if nargin < 3, error("argomenti essenziali assenti"); end
if nargin == 3, type = 1; end
if size(xi) ~= size(fi), error("Le quantità di dati forniti per " + ...
    ...
    "l'interpolazione non corrispondono"); end
if length(xi) ~= length(unique(xi)), error("Le ascisse di " + ...
    "interpolazione devono essere tutte distinte tra loro");end

n = length(xi)-1;

h = zeros(1,n);
for i=1:n, h(i)=xi(i+1)-xi(i);end
phi = zeros(1,n);
xhi = zeros(1,n);
for i=1:n-1
    phi(i) = h(i)/(h(i)+h(i+1));
    xhi(i) = h(i+1)/(h(i)+h(i+1));
end

f = fi ; %differenze divise
for j = 1 : 2
    for i = n+1 : -1 : j +1
        f(i) = (f(i)-f(i-1))/(xi(i)-xi(i-j));
    end
end
f = f (3: n+1) ; % Calcolo le differenze divise

%definizione diagonali del sistema tridiagonale per trovare m0...mn
if type==0 %spline naturale
    a = 2*ones(n-1,1); %size n-1
    b = xhi(1:n-2); % n-2
    c = phi(2:n-1); % n-2
    d = 6*f;
else %spline not-a-knot
    a = [1 2-phi(1) 2*ones(1,n-3) 2-xhi(n-1) 1];%size 2+n-3+2=n+1
    b = [0 xhi(i)-phi(i) xhi(2:n-1)]; % 2+n-2=n
    c = [phi(1:n-2) phi(n-1)-xhi(n-1) 0]; % n-2+2 = n
    d = 6*[f(1) f f(end)];
end

%risoluzione sistema tridiagonale
dim = length(d);
```

```

m = zeros(dim,1);
for i = 2:dim
    w = c(i-1)/a(i-1);
    a(i) = a(i)-w*b(i-1);
    d(i) = d(i)-w*d(i-1);
end

m(end) = d(end)/a(end);
for i = (dim-1):(-1):1
    m(i) = (d(i)-b(i)*m(i+1))/a(i);
end

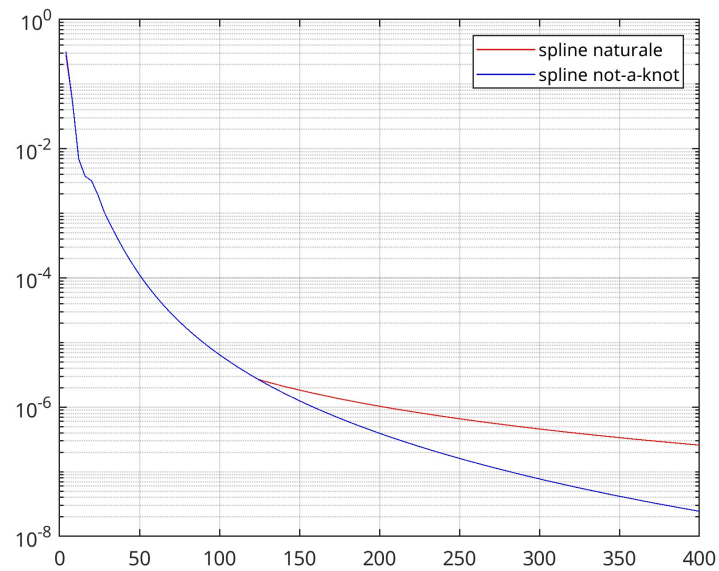
if type == 0 %spline cubica
    m = [0 m' 0];
else % spline not-a-knot
    m(1) = m(1)-m(2)-m(3);
    m(n+1) = m(n+1)-m(n)-m(n-1);
end

yy = zeros(length(xx),1) ;
for j = 1:length(xx)
    for i = 2:length(xi)
        if ((xx(j)>=xi(i-1) && xx(j)<=xi(i)) || xx(j)<xi(1))
            r = fi(i-1)-h(i-1)^2/6*m(i-1) ;
            q = (fi(i)-fi(i-1))/h(i-1)-h(i-1)/6*(m(i)-m(i-1)) ;
            yy(j) = ((xx(j)-xi(i-1))^3*m(i)+ ...
                (xi(i)-xx(j))^3*m(i-1))/(6*h(i-1))+...
                q*(xx(j)-xi(i-1))+...
                r;
            break
        end
    end
end
return;
end

```

Esercizio 23

Si riporta il plot dell'errore di approssimazione ottenuto utilizzando le spline interpolanti naturale e not-a-knot per approssimare la funzione di Runge sull'intervallo $[-5,5]$, con ascisse equidistanti e grado del polinomio 4:4:400.



Esercizio 24

Si hanno 1000 coppie di dati (x_i, y_i) che rappresentano un fenomeno fisico descritto da una potenza $y = x^n$. Si sa tuttavia che le coppie sono condizionate da un errore la cui distribuzione segue una gaussiana con media 0 e varianza "piccola". Si vogliono determinare i coefficienti a_1, \dots, a_m ignoti di un polinomio $p(x)$ di grado m che approssima i dati affetti da errore.

$$p(x) = \sum_{k=0}^m a_k x^k$$

$$p(x_i) = y_i, i = 1, \dots, 1000$$

Il vettore dei valori attesi è dato dal prodotto matrice-vettore $V \cdot a$:

$$V = \begin{pmatrix} x_0^0 & x_0^1 & \dots & x_0^m \\ x_1^0 & x_1^1 & \dots & x_1^m \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_m^0 & x_m^1 & \dots & x_m^m \end{pmatrix}, a = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_m \end{pmatrix},$$

La matrice V ha rango massimo ed è fattorizzabile QR e quindi il sistema ha soluzione.

```
xi_yi = load("data.mat").data;

m_max = 100 ;

xi = xi_yi(:,1);
yi = xi_yi(:,2);
% m<=n
er = zeros(1,m_max);

for m = 1:m_max

    px = polyfit(xi,yi,m);

    % horner algorithm with reverse loop
    y = px(1);
    for i = 2:length(px)
        y = y .* xi + px(i);
    end

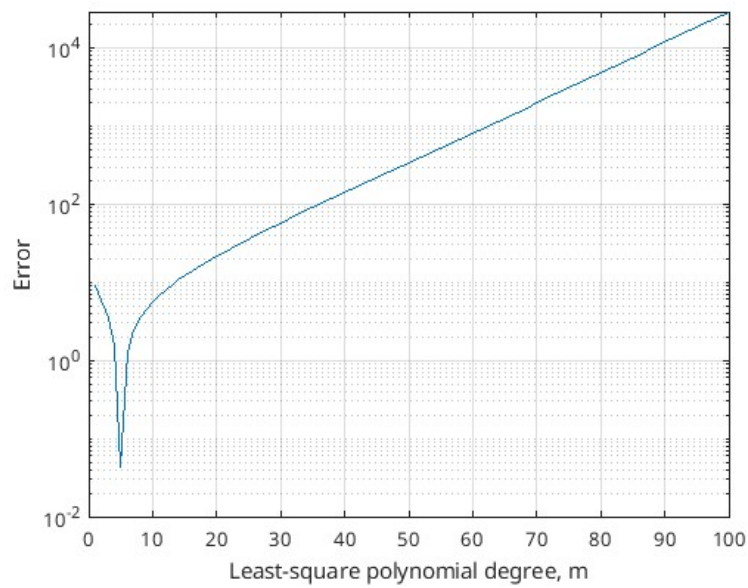
    er(m) = norm(xi.^m - y);
end

% view
figure;
semilogy(1:m_max, er, "-");
xlabel("Least-square polynomial degree, m");
ylabel("Error");
grid on;
```

Nota: Durante il calcolo si usa una versione diversa dell'*algoritmo di Horner* per il calcolo di un polinomio. Il ciclo dell'algoritmo avviene in modo ascendente invece che discendente perchè la funzione `polyfit` restituisce i coefficienti del

polinomio secondo la potenza decrescente.

Questo script importa i dati (x_i, y_i) dal file `data.mat` e li salva in due diversi vettori. Viene scelto un valore (`m_max`) che viene utilizzato come massimo grado ammissibile per il polinomio di approssimazione ai minimi quadrati. All'interno di un ciclo, per ogni m viene utilizzata la funzione `polyfit` per calcolare i coefficienti di $p(x)$ di grado m e viene salvata nel vettore `er` l'errore trovato. Tutti gli errori vengono mostrati graficati nella figura sottostante, che mostra come il polinomio che meglio approssima i dati (x_i, y_i) è quello di grado $m = 5$.



Esercizio 25

Si riporta il codice della funzione contenuta nel file `newtonCotesWeights.m` nella cartella 25, la *function* fa utilizzo della funzione `conv` per la moltiplicazione tra polinomi.

```
function w = newtonCotesWeights(n)
% w = newtoncotes_weights(n)
%
%   Calcola i pesi della formula di quadratura di Newton-Cotes di
%   grado n
%
%   Input:
%       n:   grado della formula di Newton-Cotes
%   Output:
%       w:   vettore dei pesi dei coefficienti

if ~isnumeric(n) || n <= 0 || mod(n, 1) ~= 0
    error("Il grado n deve essere un numero intero positivo");
end

x = 0:n;
w = zeros(1, n + 1);

for i = 1:n+1
    L = 1;
    for j = 1:n+1
        if j ~= i
            L = conv(L, [1, -x(j)]) / (x(i) - x(j));
        end
    end
    w(i) = polyval(polyint(L), n);
end
end
```

Si riporta inoltre i pesi delle formule di grado 1, 2, . . . , 7 e 9.

1	1/2	1/2	-	-	-	-	-	-	-	-
2	1/3	4/23	1/3	-	-	-	-	-	-	-
3	3/8	9/8	9/8	3/8	-	-	-	-	-	-
4	14/45	64/45	8/15	64/45	14/45	-	-	-	-	-
5	95/288	125/96	125/144	125/144	125/96	95/288	-	-	-	-
6	41/140	54/35	27/140	68/35	27/140	54/35	41/140	-	-	-
7	108/355	810/559	343/640	649/536	649/536	343/640	810/559	108/355	-	-
9	130/453	419/265	23/212	307/158	213/367	213/367	307/158	23/212	419/265	130/453

Esercizio 26

Si riporta il codice della funzione contenuta nel file `composita.m` nella cartella 26 che implementa la formula composta di Newton-Cotes di grado k su $n+1$ ascisse equidistanti.

```
function [If,err] = composita( fun, a, b, k, n )
% [If,err] = composita( fun, a, b, k, n )
%
%   Calcola l' integrale della funzione fun mediante l'utilizzo
%   della
%   formula composta di Newton-Cotes di grado k su n intervalli
%   equidistanti
%
%   Input:
%   fun:    la funzione integranda
%   a,b:    intervalli di integrazione
%   k:      grado della formula di Newton-Cotes
%   n:      numero di intervalli
%
%   Output:
%   If:     stima dell'integrale
%   err:    stima dell'errore di quadratura

if b < a
    error('L'intervallo specificato non è corretto " + ...
        "l'estremo superiore non può essere minore di quello
        inferiore");
end

if mod(n,2)~=0 || mod(n,k)~=0
    error("n deve essere un multiplo pari di k");
end

if (mod(k,2) == 0)
    m=2;
else
    m=1;
end

w = newtonCotesWeights(k);

If = 0;
Ie = 0;
h = (b-a)/n;
he = (b-a)/(n/2);

for i=0:n-1
    x = linspace(a+i*h, a+(i+1)*h, k+1);
    y = feval(fun,x);
    If = If + (h/k)*sum(y.*w);
end
for i = 0:n/2-1
    x = linspace(a+i*he, a+(i+1)*he,k+1);
    y = feval(fun,x);
    Ie = Ie + (he/k)*sum(y.*w);
end
err = abs((If-Ie)/(2^(k+m)-1));
end
```

Esercizio 27

Si riporta le approssimazioni del seguente integrale e del relativo errore ottenute mediante la funzione composita implementata nel precedente esercizio.

$$\int_0^1 \left(\sum_{i=1}^5 i \cos 2\pi i x - e^i \sin 2(\pi i + 0.1)x \right) dx$$

k	Stima dell'integrale	Stima dell'errore
1	-0.0925980476169039	0.192379444267568
2	-0.179803240495078	0.00701161675929297
3	-0.178470758042028	0.00280027989942712
6	-0.177446511092635	6.51467298867454e-07

Esercizio 28

Esercizio 29

```
function [If,nval] = newtoncotesadaptive(fun,a,b,tol,fa,fb,f1,f3)
%
% [If,nval] = newtoncotes4(fun,a,b,tol,fa,fb,f1,f3)
%
% Implementa la formula composta adattativa di Newton-Cotes di
% grado 4
% per calcolare il valore dell'integrale della funzione f nell'
% intervallo
% [a,b]
% Input:
%     fun:      funzione integranda
%     a:        estremo sinistro dell'intervallo (a=x0)
%     b:        estremo destro dell'intervallo (b=x4)
%     tol:      tolleranza desiderata dell'errore
%     fa,fb,fb: (opzionali) valori assunti dalla funzione
%               nelle ascisse x0, x4, x2 (rispettivamente)
% Output:
%     If:       stima dell'integrale
%     nval:     numero di valutazioni funzionali effettuate
if nargin<4, error("Argomenti essenziali mancanti");end
if tol<=0, error("Tolleranza non positiva");end
if b<a,error("Estremi dell'intervallo non validi");end

x2 = a+(b-a)/2;

if nargin==9

    f = [fa,f1,fb,f3,fb];
    nval = 0;
else
    x1 = (a+x2)/2;
    x3 = (x2+b)/2;

    x = [a x1 x2 x3 b];
    f = zeros(1,5);
    for i =1:5
        f(i) = feval(fun,x(i));
    end

    nval = 5;
end
h = (b-a)/4;

w = [14/45 64/45 8/15 64/45 14/45]';
If = h*(f*w);

he = (b-a)/8;
%sottointervallo sinistro
x5 = (a+x1)/2;
x6 = (x1+x2)/2;

f5 = feval(fun,x5);
f6 = feval(fun,x6);

fL = [f(1),f5,f(2),f6,f(3)];
```

```

IfL = he*(fL*w);

% sottointervallo destro
x7 = (x2+x3)/2;
x8 = (x3+b)/2;

f7 = feval(fun,x7);
f8 = feval(fun,x8);

fR = [f(3),f7,f(4),f8,f(5)];

IfR = he*(fR*w);

nval = nval+4;

If4 = IfL + IfR;

err = abs((If4-If)/63);

if(err<=tol),return;end

[IfL,nvalL] = newtoncotesadaptive(fun,a,x2,tol/2,f(1:3),f5,f6);
[IfR,nvalR] = newtoncotesadaptive(fun,x2,b,tol/2,f(3:5),f7,f8);

If = IfL+IfR;
nval = nval + nvalL+nvalR;
end

```