```
A=[ 1
               3
                    4;
          2
               5
                   -2;
   -1
                   -3;
    2
         0
               4
                    0 ;
   10
         -1
              -3
    1
         1
               1
                    -1 1;
[n,m]=size(A);
b=ones(n,1);
% Es. 1.i
% Risoluzione minimi quadrati con QR
xQR=minquad_house(A,b);
% Risoluzione minimi quadrati con eqn. normale
xCHOL=minquad_chol(A,b);
norm(xQR-xCHOL)
% Es 1.iii
k=0;
for delta=10.^(-3:-1:-9)
 k=k+1:
 A=[1 1; -2 -2; 0 delta];
 b=ones(3,1);
 xQR=minquad_house(A,b);
 xCHOL=minquad_chol(A,b);
 x true=A\b;
 normx=norm(x_true);
 erQR(k)=norm(xQR-x true)/normx;
  if isempty(xCHOL)
   erCHOL(k)=1e10;
 else
   erCHOL(k)=norm(xCHOL-x_true)/normx;
 end
end
loglog(10.^(-3:-1:-9), erQR,'-o')
hold on
loglog(10.^(-3:-1:-9), erCHOL,'r-*')
hold off
xlabel('delta')
ylabel('errore relativo')
legend('minquad con QR','minquad con eqn.norm')
CUT HERE
function x=minquad_house(A,b)
[n,m]=size(A);
R=A;
for k=1:m
  x=R(k:n,k);
  alpha = - sign(x(1))*norm(x);
  e1=eye(n-k+1,1);
  v=x-alpha*e1;
  beta = 2/(v'*v);
  R(k:n,k:m)=R(k:n,k:m) - v*(beta*(v'*R(k:n,k:m)));
  b(k:n)=b(k:n) - v*(beta*(v'*b(k:n)));
end
```

```
% Sostituire con il risolutore per sistemi triangolari sup
x = R(1:m,1:m) b(1:m);
% CUT HERE
function x = minquad\_chol(A,b);
[L,flag]=chol(A'*A,'lower');
fprintf('num.cond L con Chol: %d\n',cond(L))
if flag==0
% Alternativa che evita il prodotto
[n,m]=size(A);
 [\sim,R]=QR_house(A); L=R(1:m,1:m)';
fprintf('num.cond L con QR: %d\n',cond(L))
x=L'\( L\(A'*b)); %sostituire "\" con i risolutori per matrici triang.
fprintf('Matrice non definita positiva\n')
x=[];
end
```