

## LABORATORIO 7 - 18 Aprile 2019

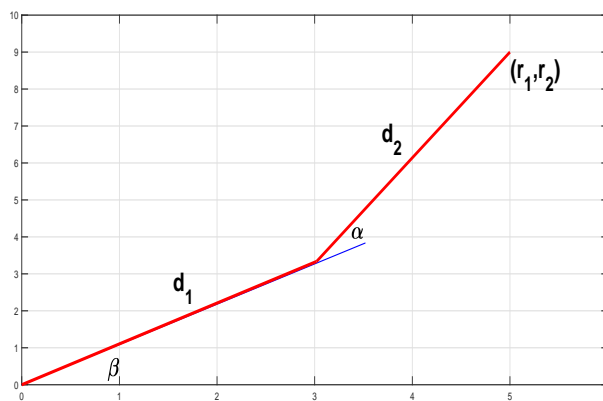
### Argomento: sistemi di equazioni non lineari

1. Sia dato il seguente sistema di equazioni non lineari:

$$\begin{cases} x_1^2 + 2x_1x_2 + x_3 &= 0 \\ x_2^3 + x_3^2 &= 0 \\ x_1x_3 &= 1 \end{cases}$$

la cui soluzione esatta è  $x = (x_1, x_2, x_3)^T = (1, -1, 1)^T$ . Si risolva il sistema con il metodo di Newton usando il vettore  $x_0 = (0.5, -0.5, 0.1)^T$  come approssimazione iniziale. Eseguire un numero massimo di iterazioni  $n_{\max} = 20$  e arrestare il metodo quando la norma euclidea dell'errore assoluto soddisfa  $\|x - x_n\|_2 \leq \text{tol}$  con  $\text{tol} = 1.0e - 10$ . Sperimentare, prendendo approssimazioni iniziali diverse, il comportamento del metodo.

2. Un braccio meccanico è formato da due parti collegate da uno snodo ed è incernierato per un estremo a un punto fisso. Il braccio è vincolato a muoversi nel primo quadrante di un sistema di assi cartesiani come illustrato nella figura.

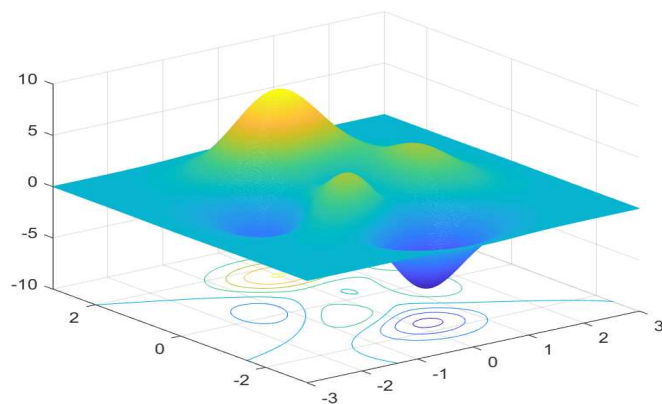


Le coordinate  $(r_1, r_2)$  dell'appendice del braccio sono funzioni degli angoli  $\alpha$  e  $\beta$  e soddisfano il seguente sistema non lineare:

$$\begin{cases} d_1 \cos \beta + d_2 \cos(\alpha + \beta) - r_1 &= 0 \\ d_1 \sin \beta + d_2 \sin(\alpha + \beta) - r_2 &= 0 \end{cases}$$

in cui  $d_1 = 4.5$  e  $d_2 = 6$  sono le lunghezze dei due bracci. Determinare gli angoli  $\alpha$  e  $\beta$  affinché l'appendice del braccio raggiunga la posizione  $(5,9)$ . Utilizzare il metodo di Newton. Successivamente approssimare le derivate della matrice Jacobiana con dei rapporti incrementali, scegliendo incrementi delle variabili indipendenti sempre più piccoli, e riapplicare il metodo di Newton. Commentare i risultati.

3. Determinare il massimo della superficie



di equazione

$$z = 3(1 - x^2)e^{-x^2 - (y+1)^2} - 10(x/5 - x^3 - y^5)e^{-x^2 - y^2} - 1/3 e^{-(x+1)^2 - y^2}$$

nel dominio  $T = \{-3 \leq x \leq 3, -3 \leq y \leq 3\}$ , utilizzando sia la *function* `fsolve` di MATLAB che il metodo di Newton. Partire dal vettore  $x_0 = (0.4, 1.5)^T$  e poi da  $x_0 = (0.5, 1.5)^T$ . Commentare i risultati.