

LEZIONE 1

4 | 10 | 23

$$f(x) = 0 \quad f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

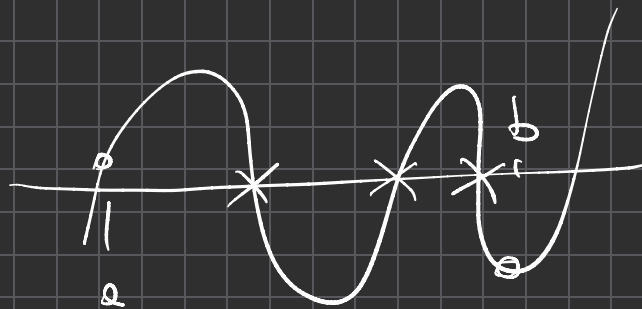
Se  $f$  è un polinomio di  $1^{\circ}, 2^{\circ}, 3^{\circ}, 4^{\circ}$   
esistono formule chiuse per trovare

$$x^* \text{ t.c. } f(x^*) = 0 \quad x^* \text{ un certo numero}$$

$$\text{Se } f(x) = \cos(x) \sin(x) - 5 \log x$$

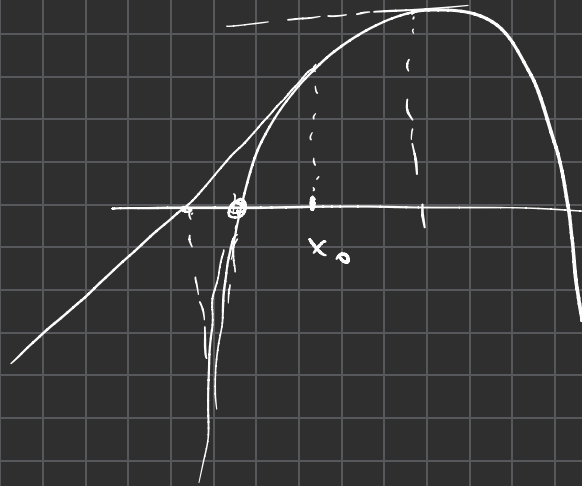
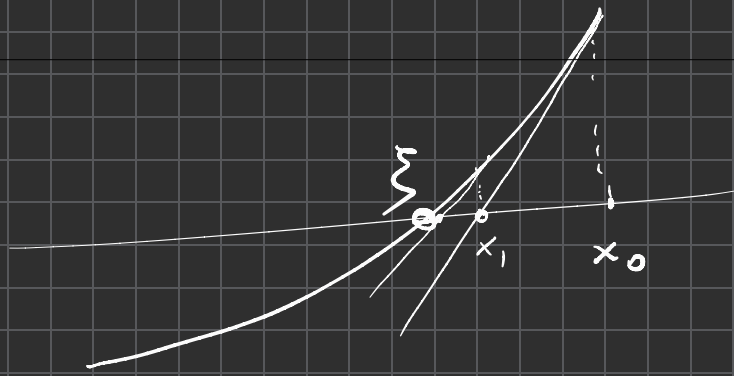
$$f(x) = 0 ?$$

Impareremo che con il metodo di  
bisezione possiamo individuare un  
intervallo  $[a, b]$  t.c.  $f(a)f(b) < 0$   
che contiene una radice di  $f$



oppure useremo il metodo di Newton  
ovvero andremo a costruire una  
successione

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)} \quad \text{a partire da un punto } x_0 \text{ dato}$$



Ipotesi:

$f'(x) \neq 0$   
in  $[a, b]$  che  
contiene  
la radice  
cercata.

$$Ax = b$$

$A$  è quadrata  $n \times n$

$x$  è  $n \times 1$

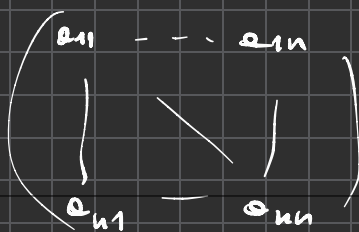
$b$  è  $n \times 1$

$$x = A \setminus b$$

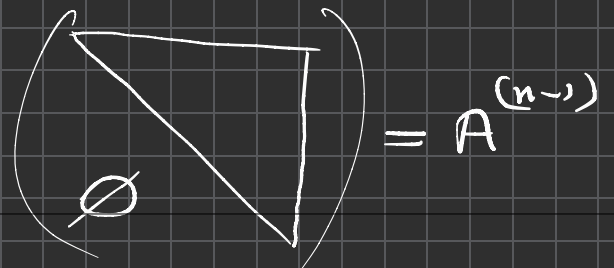
MATLAB

Avevo imparato il metodo di eliminazione  
di Gauss

$A$   $\xrightarrow{(n-1) \text{ passi}}$



$\xrightarrow{(n-1) \text{ passi}}$



Ma non solo, avete "eliminato" anche il termine noto  $b^{(n-1)}$

$$\left( \begin{array}{c} \phantom{x_1} \\ \phantom{x_2} \\ \phantom{x_3} \\ \phantom{x_4} \\ \phantom{x_5} \\ \phantom{x_6} \\ \phantom{x_7} \\ \phantom{x_8} \\ \phantom{x_9} \\ \phantom{x_{10}} \end{array} \right) = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1^{(n-1)} \\ \vdots \\ b_n^{(n-1)} \end{pmatrix}$$

si fa la sostituzione all'indietro e si ricavano le componenti del vettore

soluzione  $\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$

Il metodo di Eliminazione e sostituzione all'indietro è equivalente a fattorizzare

$$A = LU$$

↑  
 $A^{(n-1)}$

$Ax = b$  è una funzione di  $n$  variabili

$$f(x) = Ax - b$$

Posso applicare una tecnica iterativa Newton-like

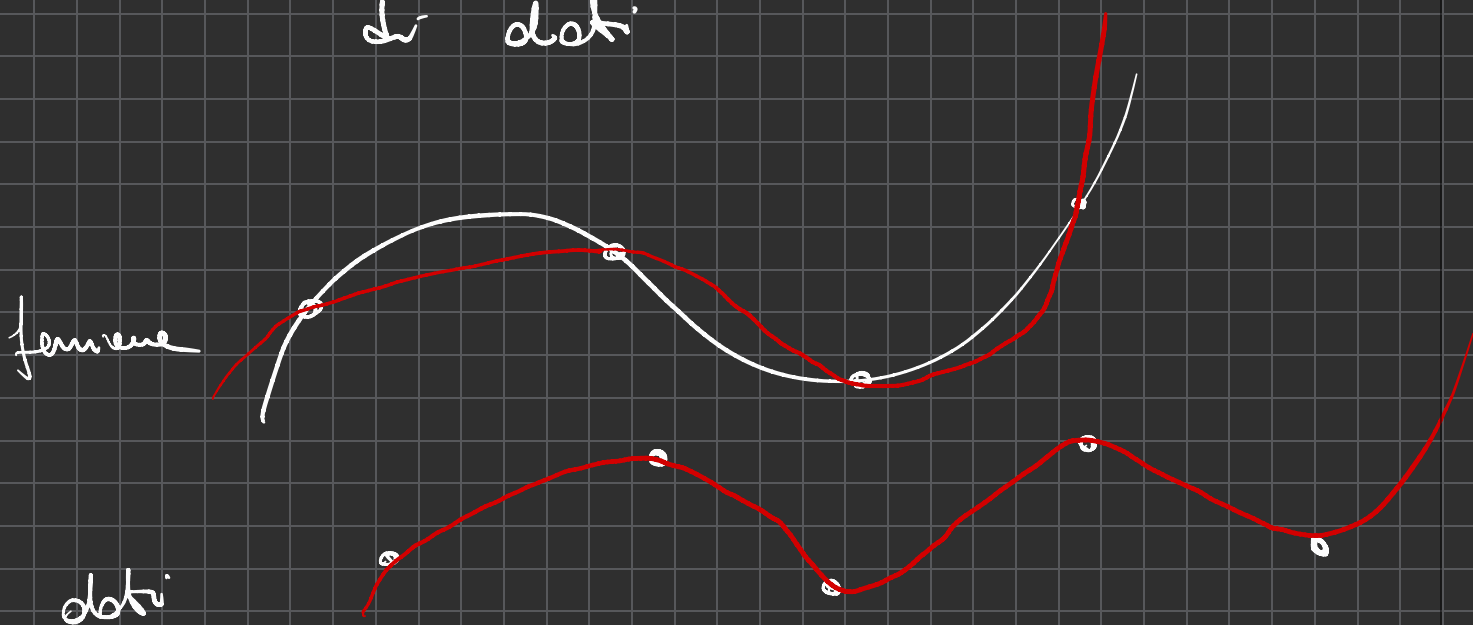
# Metodi iterativi per risolvere sistemi lineari

- JACOBI

- GAUSS-SEIDEL  $\rightarrow$  S.O.R

---

## Interpolazione di funzioni o di dati



### Condizioni d'interpolazione

Invece di  $f$  considero un polinomio di grado  $n$ , dati  $x_0, \dots, x_n$  e

valori  $y_0, \dots, y_n$ ,  $n$

$n+1$  inferenze  $\rightarrow$   $n$  grado polinomiali

$$p_n(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n$$

n+1 coeff.

↓ coefficienti si determinano imponendo le condizioni d'interpol.

$$p_n(x_i) = y_i \quad (\text{o } f(x_i))$$

$i = 0, \dots, n$

↳ è un sistema lineare con matrice VANDERMONDE

$$V_{ij} = x_i^{n-j} \quad i, j = 0, \dots, n$$