

# Spunti per la correzione della verifica di gennaio

## ES 1

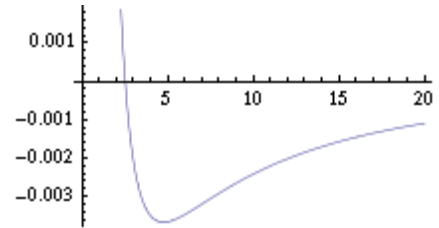
### Testo

- Con uno dei metodi a te noti (quello della tangente o uno dei due metodi della secante),
  - determinare numericamente la soluzione positiva dell'equazione

$$f(x) = \frac{1}{(x+1)^4} - \frac{1}{(x+10)^2} = 0$$

con un'accuratezza assoluta di  $\varepsilon = 0.3$  partendo dagli estremi **2** e **3**.

- spiegare al contempo i dettagli del funzionamento dell'algoritmo.
- illustra (senza implementarlo e calcolarlo) come potresti modificare l'algoritmo per trovare un minimo (o massimo) relativo della funzione  $f(x)$ .



### Soluzione

#### A) Metodo della secante con 1 punto fisso

- $x_A=2$ ;  $x=3$
- calcolo il coefficiente angolare della retta  $r$  che passa per i punti  $(x_A, f(x_A))$  e  $(x, f(x))$ , ovvero:  $m = \frac{f(x_A) - f(x)}{x_A - x}$  nonché il suo coefficiente angolare  $q = f(x_A) - m x_A$ .
- Calcolo l'ascissa dell'intersezione della retta  $r$  con l'asse  $x$ :  $x' = \frac{-q}{m}$ .
- Se  $|x' - x| < \varepsilon$  ho raggiunto la risoluzione voluta, altrimenti pongo  $x = x'$  e torno al punto 2.

Riporto le prime 3 iterazioni. Alla seconda si raggiungeva l'accuratezza voluta.

$f(x)$	$x$	$m$	$q$	$x'$	$ x' - x $	Num iterazione	
<b>0,0054012346</b>		<b>2</b>					
-0,002010910		<b>3</b>	-0,007412144	0,0202255232	2,7287006737	1	
-0,000998758	2,7287006737		-0,008782745	0,0229667243	2,6149825201	0,1137181536	2
-0,000428212	2,6149825201		-0,009479044	0,0243593222	2,5698079555	0,0451745646	3

#### B) Metodo della secante senza punti fissi

- $x_1=3$ ;  $x_2=2$
- calcolo il coefficiente angolare della retta  $r$  che passa per i punti  $(x_1, f(x_1))$  e  $(x_2, f(x_2))$ , ovvero:  $m = \frac{f(x_1) - f(x_2)}{x_1 - x_2}$  nonché il suo coefficiente angolare  $q = f(x_1) - m x_1$ .
- Calcolo l'ascissa dell'intersezione della retta  $r$  con l'asse  $x$   $x_3 = \frac{-q}{m}$ .

4. Se  $|x_2 - x_3| < \varepsilon$  ho raggiunto la risoluzione voluta, altrimenti pongo  $x_1 = x_2$  e  $x_2 = x_3$  torno al punto 2 .

Riporto le prime 3 iterazioni. Alla seconda si raggiungeva l'accuratezza voluta.

f(x)	x	m	q	x'	x'-x	Num iterazione	
-0,002010910		<b>3</b>					
0,0054012346		<b>2</b>	-0,007412144	0,0202255232	2,7287006737	2,7287006737	1
-0,000998758	2,7287006737	-0,008782745	0,0229667243	2,6149825201	0,1137181536		2
-0,000428212	2,6149825201	-0,005017192	0,0126916587	2,5296336547	0,0853488654		3

### C) Metodo della tangente

- $x=2$
- calcolo la derivata  $m=f'(x)$  (numericamente oppure analiticamente) della funzione  $f(x)$  nel punto  $x$ .
- Calcolo il coefficiente angolare della tangente  $t$  alla funzione  $f(x)$  nel punto  $x$ :  
 $q = f'(x) - m(x)x$
- Calcolo l'ascissa dell'intersezione della retta  $t$  con l'asse  $x$   $x' = \frac{-q}{m}$ .
- Se  $|x' - x| < \varepsilon$  ho raggiunto la risoluzione voluta, altrimenti pongo  $x = x'$  torno al punto 2 .

Riporto le prime 3 iterazioni. Alla seconda si raggiungeva l'accuratezza voluta.

f(x)	x	m	q	x'	x'-x	Num iterazione
-0,002010910		<b>3</b>	-0,002995918	0,0069768434	2,3287833828	
0,0015653819	2,3287833828	-0,008719353	0,0218708663	2,5083129711	0,1795295883	1
0,0002094577	2,5083129711	-0,006504112	0,0165238058	2,5405168529	0,0322038818	2
0,0000053348	2,5405168529	-0,006175856	0,0156952018	2,5413806659	0,0008638130	3

Per quanto riguarda il calcolo dei massimi e minimi basta applicare uno dei tre precedenti algoritmi alla derivata prima  $f'(x)$  anziché alla funzione stessa  $f(x)$ . I massimi verranno distinti dai minimi in base al segno della derivata seconda.

## ES 2

### Testo

2. Dei seguenti due sistemi, si individui quello determinato e lo si risolva sia con Cramer che con il metodo della matrice inversa (a mano, con tutti i passaggi!!). Di quello non determinato si chiarisca la natura scrivendone tutte le soluzioni nel caso il cui sia indeterminato oppure dichiarandone l'impossibilità.

- $$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ 2x - y + z = 5 \\ x + 2y - 2z = 6 \end{cases}$$
- $$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ 3x + z = 10 \\ 2x = 9 + y \end{cases}$$

Usando i due metodi sopra menzionati spiega da cosa ti indica se stai tentando di risolvere un sistema impossibile o indeterminato.

## Soluzione

Calcolo il determinante delle due matrici relative ai due sistemi (col metodo desiderato: Sarrus o il metodo dei minori). Per il primo sistema trovo  $\text{Det}=10$ . Per il secondo trovo  $\text{Det}=0$  ed il sistema sarà quindi indeterminato oppure impossibile.

Risolvendo il primo sistema con Cramer calcolo il determinante delle 4 matrici:

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \end{pmatrix} \quad \mathbf{Ax} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 5 & -1 & 1 \\ 6 & 2 & -2 \end{pmatrix} \quad \mathbf{Ay} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 5 & 1 \\ 1 & 6 & -2 \end{pmatrix} \quad \mathbf{Az} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 5 \\ 1 & 2 & 6 \end{pmatrix}$$

ottenendo rispettivamente 10, 32, -4, -18.

Quindi otteniamo le soluzioni

$$y = \frac{\text{Det } Ay}{\text{Det } A} = \frac{-2}{5} \quad z = \frac{\text{Det } Az}{\text{Det } A} = \frac{-9}{5}$$

Se voglio risolverlo col metodo della matrice inversa, per determinare il vettore  $(x,y,z)$  devo calcolare la matrice inversa di A:

$$\begin{matrix} \text{Matrice A} \\ \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} \end{matrix}$$

$$\mathbf{A}^{-1} \cdot \begin{matrix} \text{Matrice A} \\ \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & -2 \end{pmatrix} \end{matrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Innanzitutto calcolo la matrice dei cofattori, ovvero quella matrice C dove l'elemento  $c_{ij}$  vale:

$c_{i,j} = (-1)^{i+j} \text{Det}(\text{Minor}_{i,j}(A))$  dove  $\text{Minor}_{i,j}(A)$  è la solita matrice minore, ovvero la matrice A tolta la riga i e la colonna j.

La matrice C risulta essere:

$$\mathbf{C} = \begin{pmatrix} 0 & 5 & 5 \\ 4 & -3 & -1 \\ 2 & 1 & -3 \end{pmatrix}$$

L'inversa di risulta essere semplicemente la trasposta di C divisa per il determinante di A, e pertanto risulta essere

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{\text{Det } \mathbf{A}} \mathbf{C}^T = \frac{1}{10} * \begin{pmatrix} 0 & 5 & 5 \\ 4 & -3 & -1 \\ 2 & 1 & -3 \end{pmatrix}^T = \begin{pmatrix} 0 & \frac{2}{5} & \frac{1}{5} \\ \frac{1}{2} & -\frac{3}{10} & \frac{1}{10} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{10} & -\frac{3}{10} \end{pmatrix}$$

E quindi si trova la soluzione

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{2}{5} & \frac{1}{5} \\ \frac{1}{2} & -\frac{3}{10} & \frac{1}{10} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{10} & -\frac{3}{10} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{16}{5} \\ -\frac{2}{5} \\ -\frac{9}{5} \end{pmatrix}$$

Per il secondo sistema non si può usare il metodo della matrice inversa visto che il determinante di A risulta nullo. Col metodo di Cramer si potrebbero calcolare i determinanti

di  $Ax$ ,  $Ay$  e  $Az$  per accertarci che non siano zero: in questo caso il sistema risulterebbe indeterminato (se sono tutti 0), in caso contrario (se almeno uno è diverso da 0) il sistema risulta impossibile. In questo caso risultano tutti nulli ed il sistema risulta quindi essere indeterminato.

Col metodo di sostituzione o di Gauss si possono trovare le soluzioni:

$$x = \frac{10-z}{3} \quad \text{e} \quad y = -\frac{7+2z}{3} .$$

### ES 3

---

#### Testo

3. Con uno dei due metodi precedenti risolvere il seguente sistema parametrico. Fare l'opportuna discussione riguardo alla natura del sistema in funzione al valore assunto dal parametro  $a$ .

$$\begin{cases} x+y+az=a \\ x+2y+3z=0 \\ x+y=2a+1 \end{cases}$$

#### Soluzione

Con il metodo di Cramer si trova che i determinanti delle seguenti matrici

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & a \\ 1 & 2 & 3 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{Ax} = \begin{pmatrix} a & 1 & a \\ 0 & 2 & 3 \\ 2a+1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{Ay} = \begin{pmatrix} 1 & a & a \\ 1 & 0 & 3 \\ 1 & 2a+1 & 0 \end{pmatrix} \quad \mathbf{Az} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & a \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 2a+1 \end{pmatrix}$$

sono rispettivamente  $-a$ ,  $3+a-4a^2$ ,  $-3-2a+2a^2$ ,  $1+a$ .

Le soluzioni risultano pertanto essere  $x = \frac{4a^2-a-3}{a}$ ,  $y = \frac{3+2a-2a^2}{a}$ ,  $z = -\frac{1+a}{a}$ .

Il sistema risulterà pertanto determinato per  $a \neq 0$  ed impossibile per  $a = 0$ .

Alla stessa soluzione si arriva con il metodo della matrice inversa, dove otterremo la matrice dei cofattori

$$\begin{pmatrix} -3 & 3 & -1 \\ a & -a & 0 \\ 3-2a & -3+a & 1 \end{pmatrix}$$

quindi l'inversa di  $\mathbf{A}$

$$\begin{pmatrix} \frac{3}{a} & -1 & -\frac{3-2a}{a} \\ -\frac{3}{a} & 1 & -\frac{-3+a}{a} \\ \frac{1}{a} & 0 & -\frac{1}{a} \end{pmatrix}$$

e le soluzioni precedentemente riportate.