

ΕΠΑΝΑΛΗΘΥΚΕΣ ΑΣΚΗΣΕΙΣ

1) Δίνεται η εξίσωση $f(x) = 2x^3 - 3x^2 + 6x - 3 = 0$

i) ΝΑΟ αυτή έχει μια μοναδική ακριβή ρίζα $x^* \in I = [0, 1]$

για των εφέσσι της να χρησιμοποιηθεί ο αλγόριθμος

$$x_{n+1} = \frac{1}{6} (-2x_n^3 + 3x_n^2 + 3), \quad n=0, 1, 2, \dots$$

ii) ΝΑΟ συγκλίνει στο $I = [0, 1] \quad \forall x_0 \in I$

ΜΕΛΗ

$$\begin{aligned} \text{ii)} \quad f(0) &= -3 < 0 & \Rightarrow \text{sgn}(f(0)) \neq \text{sgn}(f(1)) & \text{τότε θα } \exists \text{ ρίζα} \\ f(1) &= 2 > 0 & x^* \in [0, 1] : f(x) = 0 \end{aligned}$$

$$f'(x) = 6x^2 - 6x + 6 = 6(x^2 - x + 1) > 0, \quad \forall x \in [0, 1]$$

Άρα, $\exists x^* \in [0, 1]$ μοναδικό : $f(x) = 0$

ii) Έστω $\varphi(x) = \frac{1}{6} (-2x^3 + 3x^2 + 3)$

$$x = \varphi(x) \Leftrightarrow x = \frac{1}{6} (-2x^3 + 3x^2 + 3) \Leftrightarrow 2x^3 - 3x^2 + 6x - 3 = 0 \Leftrightarrow f(x) = 0$$

Επομένως, θα συγκλίνει στην ρίζα x^* της $f(x) = 0$

$$\varphi'(x) = \frac{-6x^2 + 6x}{6} = x - x^2 = x(1-x) \geq 0 \quad \forall x \in [0, 1]$$

Άρα $\varphi'(x) > 0 \quad \forall x \in (0, 1) \Rightarrow \varphi \uparrow$ στο $[0, 1]$

(όπου το 0 και 1 ρίζες της φ')

$$\varphi([0, 1]) = [\varphi(0), \varphi(1)] = \left[\frac{1}{2}, \frac{2}{3} \right] \subseteq [0, 1] \quad \text{κατά ορισμό}$$

$$L = \max_{x \in [0, 1]} |\varphi'(x)| = \max_{x \in [0, 1]} |x - x^2| = \varphi'\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{1}{4} < 1 \quad \text{συστολή}$$

Άρα, θα συγκλίνει στο $I = [0, 1] \quad \forall x_0 \in I$

2) Να βρεθεί ο αντίστροφος του πίνακα

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{ΜΕ}$$

τη μέθοδο LU παραγοντοποίησης

ΜΕΛΗ

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ -2 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow[\Gamma_3 \rightarrow \Gamma_3 - \Gamma_1]{\Gamma_2 \rightarrow \Gamma_2 + \Gamma_1} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\Gamma_3 \rightarrow \Gamma_3 + \Gamma_2} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\text{Άρα, } L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{και} \quad U = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$Ax = I \Leftrightarrow LUX = I \Leftrightarrow \begin{cases} LY = I & (1^{\text{st}}) \\ UX = Y & (2^{\text{nd}}) \end{cases}$$

Από την 1^η εξίσωση:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_{11} & y_{12} & y_{13} \\ y_{21} & y_{22} & y_{23} \\ y_{31} & y_{32} & y_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} y_{11} = 1, & y_{12} = 0, & y_{13} = 0 \\ -y_{11} + y_{21} = 0 \Rightarrow y_{21} = 1, & -y_{12} + y_{22} = 1 \Rightarrow y_{22} = 1 \\ \text{και} & -y_{13} + y_{23} = 0 \Rightarrow y_{23} = 0 \\ y_{11} - y_{21} + y_{31} = 0 \Rightarrow 1 - 1 + y_{31} \Rightarrow y_{31} = 0 \\ y_{12} - y_{22} + y_{32} = 0 \Rightarrow 0 - 1 + y_{32} \Rightarrow y_{32} = 1 \\ y_{13} - y_{23} + y_{33} = 0 \Rightarrow 0 - 0 + y_{33} = 0 \Rightarrow y_{33} = 0 \end{cases}$$

Αρα, $Y^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ και $Y = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$

Από την 2^η εξίσωση:

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

οπότε, βρίσκουμε:

$$\left. \begin{aligned} x_{11} &= 0, & x_{21} &= 1, & x_{31} &= 0 \\ x_{12} &= -\frac{1}{4}, & x_{22} &= \frac{1}{2}, & x_{32} &= \frac{1}{2} \\ x_{13} &= -\frac{1}{2}, & x_{23} &= -\frac{1}{2}, & x_{33} &= \frac{1}{2} \end{aligned} \right\} X^T = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -\frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{4} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

η μέθοδος Gauss:

$$\left[\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & -1 & 0 & 1 \end{array} \right] \rightarrow$$

$$\rightarrow \left[\begin{array}{ccc|ccc} 2 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 1 & 1 \end{array} \right] \text{ οπότε, } X^T = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -\frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{4} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

3) Να λύσει το γραμμικό σύστημα $Ax=b$ όπου

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \text{ και } b = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ με τη μέθοδο}$$

ανάπτυξης του Gauss με μερικά οδηγία. Να βρεθεί
συντελεστής και η ορίζουσα του A.

ΛΥΣΗ

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \text{ και } b = \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Επισημαίνουμε το μέγιστο στοιχείο της 1^{ης} στήλης

και έτσι έχουμε ως οδηγό γραμμών των

$i = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ και υλοποιούμε την ίδια διαδικασία του Gauss με φυσική
οδηγία.

Άρα, προκύπτει:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1/2 & 3/2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & -3/2 & 1/2 \end{bmatrix} \text{ και } \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{bmatrix}$$

και

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 2/3 \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & -3/2 & 1/2 \end{bmatrix} \text{ και } \begin{bmatrix} 2/3 \\ 4 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Εναλλάσσουμε και αντιστρέφουμε:

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & -3/2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 2/3 \end{bmatrix} \text{ και } \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \\ 2/3 \end{bmatrix}$$

Έτσι, $x_3 = 1$, $-\frac{3}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 = -1 \Rightarrow x_2 = 1$

και $2x_1 + x_2 + x_3 = 4 \Rightarrow 2x_1 = 2 \Rightarrow x_1 = 1$

$$x^T = (1, 1, 1)^T$$

Για την ορίζουσα του A
βρίσκουμε την ορίζουσα:

$$\det \begin{bmatrix} 0 & 0 & \frac{2}{3} \\ 2 & 1 & 1 \\ 0 & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} = \det A =$$

$$= (-1)^2 \cdot 2 \cdot \left(-\frac{3}{2}\right) \cdot \frac{2}{3} = -2$$

Επειδή έχουμε αναπτύξει
2 ρίζες υπορίζεται

4) Έστω το πραγματικό σύστημα $Ax = b$, όπου

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix} \text{ και } b = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 4 \end{bmatrix} \text{ Να εφεταστεί ως προς}$$

τη σύγκλιση μεταξύ των μεθόδων Jacobi, Gauss-Seidel
Να γίνουν 2 επαναλήψεις της μεθόδου Gauss-Seidel.

ΜΕΤ

$$\bullet G_J = D^{-1} \cdot (L + U) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & -\frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{3} & 0 \end{bmatrix}$$

$$\det(G_J - \lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ \frac{1}{2} & -\lambda & -\frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{3} & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + \lambda \cdot \frac{1}{2} + \lambda \cdot \frac{1}{6} = -\lambda \left(\lambda^2 - \frac{2}{3} \right) = 0$$

$$\lambda_1 = 0 \text{ ή } \lambda_2 = \frac{\sqrt{2}}{3} \text{ ή } \lambda_3 = -\frac{\sqrt{2}}{3}$$

όπου,

$$\rho(G_J) = \sqrt{\frac{2}{3}} < 1 \rightarrow \text{Άρα, συγκλίνει}$$

$$\bullet G_{GS} = (D - L)^{-1} U = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{6} & 0 \\ -\frac{1}{6} & -\frac{1}{6} & \frac{1}{3} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} \end{bmatrix}$$

$$\det(G_{GS} - \lambda I) = \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} - \lambda & -\frac{1}{2} \\ 0 & -\frac{1}{6} & \frac{1}{6} - \lambda \end{vmatrix} = -\lambda^2 \cdot \left(\lambda - \frac{2}{3} \right) = 0$$

$$\lambda_1 = \lambda_2 = 0 \text{ και } \lambda_3 = \frac{2}{3}$$

όπου,

$$\rho(G_{GS}) = \frac{2}{3} < 1 \rightarrow \text{Άρα, συγκλίνει}$$

Παρατηρείται ότι:

$$\rho(G_{GS}) < \rho(G_J) \text{ και συγκλίνει γρηγορότερα } \rho(G_{GS}) = [\rho(G_J)]^2$$

Η G-S έχει διηλεκτρία ταχύτερα από τον Jacobi

για τις επαναλήψεις, έχουμε ότι
Gauss-Seidel:

$$x_i^{(k+1)} = \frac{1}{a_{ii}} \left[b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(k)} \right]$$

$$x_1^{(k+1)} = x_2^{(k)}$$

$$x_2^{(k+1)} = (2 + x_1^{(k+1)} - x_3^{(k)}) \cdot \frac{1}{2}$$

$$x_3^{(k+1)} = (4 - x_2^{(k+1)}) \cdot \frac{1}{3}$$

Δίνεται $x^{(0)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

Αρα,
 $x^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 \\ (2+0-0) \cdot \frac{1}{2} \\ (4-1) \cdot \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \leftarrow 1^{\text{η}} \text{ επανάληψη}$

και

$$x^{(2)} = \begin{pmatrix} 1 \\ (2+1-1) \cdot \frac{1}{2} \\ (4-1) \cdot \frac{1}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \leftarrow 2^{\text{η}} \text{ επανάληψη}$$

5) Να βρεθεί η συνάρτηση f , αν είναι γνωστό ότι είναι πολυώνυμο 3^{ου} βαθμού με συντελεστήι χειροτοβάθμιας όρου τη μονάδα, και δίνεται από τον πίνακα τιμών:

x_i	-1	0	2	κανονας χριση μου παρεμβαρις
$f(x_i)$	3	1	3	

ΛΥΣΗ

Από τις διαδοχικές διαφορές του Newton έχουμε ότι:

x_i	$\Delta^{(0)}(x_i)(f)$	$\Delta^{(1)}(x_i, x_{i+1})(f)$	$\Delta^{(2)}(x_i, x_{i+1}, x_{i+2})(f)$
-1	3	-2	1
0	1		
2	3		

$$P_2(x) = f(x_0) + (x-x_0)\Delta^{(1)}(x_0, x_1)(f) + (x-x_0)(x-x_1)\Delta^{(2)}(x_0, x_1, x_2)(f) = 3 + (x+1)(-2) + (x+1)x \cdot 1 = x^2 - x + 1$$

Γνωστό ότι: $f(x) = P_2(x) + R_3(x)$

όπου $R_3(x) = (x-x_0)(x-x_1)(x-x_2) \frac{f'''(\xi)}{3!} = x \cdot (x-1)(x-2) \frac{(f^3)'''}{3!} =$

$$= x(x-1)(x-2) = x^3 - x^2 - 2x$$

$$\text{Άρα, } f(x) = x^3 - x + 1 + x^3 - x^2 - 2x = x^3 - 3x + 1$$

6) Έστω ο πίνακας

x_i	0	1	2	3
$P(x_i)$	0	-2	-4	0

Να βρεθούν οι

ακρίβεις τμήες των ολοκληρωμάτων:

$\int_0^1 P(x) dx$, $\int_1^2 P(x) dx$ και $\int_2^3 P(x) dx$ (με προσοχή να λαμβάνονται τας f στα σημεία x_i) χωρίς να

βρεθεί το $P(x)$.

ΛΥΣΗ

Άρα έχουμε 4 σημεία το πολυώνυμο είναι το πολύ 3^{ου} βαθμού. Επομένως, κανονικά χρειαζόμαστε Simpson και $\frac{3}{4}$.

$$\bullet \int_0^1 P(x) dx = \int_0^3 P(x) dx - \int_1^3 P(x) dx =$$

$$= \frac{3h}{8} (f(0) + 3f(1) + 3f(2) + f(3)) - \frac{h}{3} (f(1) + 4f(2) + f(3)) =$$

$$\stackrel{h=1}{=} \frac{3}{8} (0 + 3(-2) + 3(-4) + 0) + \frac{1}{3} (-2 + 4(-4) + 0) = -\frac{27}{4} + 6 = -\frac{3}{4}$$

$$\bullet \int_2^3 P(x) dx = \int_0^3 P(x) dx - \int_0^2 P(x) dx = -\frac{27}{4} - \frac{1}{3} (0 + 4(-2) - 4) =$$

$$= -\frac{27}{4} + 4 = \frac{11}{4}$$

$$\bullet \int_1^2 P(x) dx = \int_0^2 P(x) dx - \int_0^1 P(x) dx = -4 + \frac{3}{4} = -\frac{13}{4}$$

7) Δοθέντος P που δίνεται από των ηνωθείς σημείων

x_i	-3	-2	-1	1	2	3	και $P \in \mathbb{P}_3$
$f(x_i)$	-25	0	3	3	0	5	

Να υπολογιστούν τα ορθογώνια:

$\int_{-3}^3 f(x) dx$, $\int_{-1}^1 f(x) dx$ κανονας κριός τω κατάλληλων
ζώνων οριστικής οδοκίρωσης δίχως να βρεθεί η f

ΜΕΤ

• $\int_{-3}^3 f(x) dx$: Με βήμα $h=2$ και κριός $\frac{3}{8}$ έχουμε:

$$\begin{aligned}\int_{-3}^3 f(x) dx &= \frac{3h}{8} (f(-3) + 3f(-1) + 3f(1) + f(3)) = \\ &= \frac{6}{8} (-25 + 3 \cdot 3 + 3 \cdot 3 + 5) = 12\end{aligned}$$

• $\int_{-1}^1 f(x) dx$: Με βήμα $h=1$ και κριός Simpson έχουμε:

$$\begin{aligned}\int_{-1}^1 f(x) dx &= \int_{-3}^3 f(x) dx - \int_{-3}^{-1} f(x) dx - \int_1^3 f(x) dx = \\ &= 12 - \frac{1}{3} (-25 + 4 \cdot 0 + 9) - \frac{1}{3} (3 + 4 \cdot 0 + 5) = \frac{44}{3}\end{aligned}$$