

$$\theta = x_0 < x_1 < \dots < x_n < x_{n+1} = 2$$

$$\theta = t_0 < t_1 < \dots < t_m < t_{m+1} = T$$

$$h = \frac{2}{n+1}, k = \frac{T}{m+1}, x_i - x_{i-1} = h, t_j - t_{j-1} = k$$

$$x_i = ih, t_j = jk$$

$$\frac{u_{i,j} - u_{i,j-1}}{k} = \frac{u_{i+1,j} - 2u_{i,j} + u_{i-1,j}}{h^2} + 3(1+x_i)^2 u_{i,j} + \delta_n^2(\pi x_i)$$

$$u_{0,j} = u_{n+1,j} = \theta, u_{i,0} = \frac{1}{4} x_i^2 \quad i=1, \dots, n, j=1, \dots, m+1$$

$$A \underline{u} = \underline{b}, \text{ dove } A = \begin{pmatrix} \frac{2}{h^2} + \frac{1}{k} - 3(1+x_1)^2 & -\frac{1}{h^2} & & & \theta \\ -\frac{1}{h^2} & \ddots & \ddots & \ddots & -\frac{1}{h^2} \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \\ \theta & -\frac{1}{h^2} & \frac{2}{h^2} + \frac{1}{k} - 3(1+x_n)^2 & & \end{pmatrix}$$

$j=1, \dots, m+1$

A è strettamente diagonalmente dominante se

$$\frac{2}{h^2} < \frac{2}{h^2} + \frac{1}{k} - 3(1+x_i)^2, \quad i=1, \dots, n$$

$$\uparrow \frac{1}{k} > 3(1+x_i)^2, \quad i=1, \dots, n$$

$$\hookrightarrow \underline{\underline{\text{Se}}} \quad \theta < k < \frac{1}{27} \text{ (utilizzando che } (1+x_i)^2 \leq 9)$$

Quindi il sistema $A \underline{u} = \underline{b}$ ha la soluzione unica,

essendo $\underline{u}^{[j]} = \begin{pmatrix} u_{1,j} \\ \vdots \\ u_{n,j} \end{pmatrix}, \underline{b}^{[j]} = \frac{u_{i,j-1}}{k} + \delta_n^2(\pi x_i) - \frac{1}{h^2} [u_{0,j} \delta_{i,1} + u_{n+1,j} \delta_{i,n}] = \theta$

$$\begin{aligned}
 \textcircled{2} \quad & \left. \begin{aligned} & -(x^2 u')' + (x^2 + 1)u = x \sin(\pi x) \\ & u(-1) = -1, u(1) = 1 \end{aligned} \right\} \begin{aligned} & \text{Poniamo} \\ & u(x) = x + v(x) \\ & -(x^2 v')' + (x^2 + 1)v \\ & \quad = x \sin(\pi x) - 2x + (x^2 + 1)x \end{aligned}
 \end{aligned}$$

Per ogni $\varphi \in H_0^1(-1, 1)$ si ha:

$$\int_{-1}^{+1} \{ -(x^2 v')' + (x^2 + 1)v \} \varphi \, dx = \int_{-1}^{+1} \underbrace{[x \sin(\pi x) - 2x + (x^2 + 1)x]}_{-2x + (x^2 + 1)x} \varphi(x) \, dx$$

$$\int_{-1}^{+1} \{ x^2 v' \varphi' + (x^2 + 1)v \varphi \} \, dx - \int_{-1}^{+1} x^2 \varphi \, dx$$

$z \in \mathbb{R}_0$

$$-\Phi = x_0 < x_1 < \dots < x_n < x_{n+1} = 1, \quad h = x_i - x_{i-1} = \frac{2}{n+1}, \quad x_i = -1 + ih$$

$$v(x) = \sum_{j=1}^n c_j \phi\left(\frac{x-x_j}{h}\right), \quad \text{essendo } \phi(x) = \begin{cases} 1-|x|, & -1 \leq x \leq +1 \\ 0, & \text{altrove.} \end{cases}$$

Scegliendo $\varphi(x) = \phi\left(\frac{x-x_i}{h}\right)$, si ha:

$$\begin{aligned}
 & \sum_{j=1}^n c_j \int_{-1}^{+1} \left\{ x^2 \phi'\left(\frac{x-x_i}{h}\right) \phi'\left(\frac{x-x_j}{h}\right) + (x^2 + 1) \phi\left(\frac{x-x_i}{h}\right) \phi\left(\frac{x-x_j}{h}\right) \right\} dx \\
 & = \int_{-1}^{+1} [x \sin(\pi x) - 2x + (x^2 + 1)x] \phi\left(\frac{x-x_i}{h}\right) dx,
 \end{aligned}$$

oppure $A \underline{c} = \underline{b}$.

A è la matrice di Gram delle funzioni linearmente indipendenti $\left\{ \phi\left(\frac{x-x_i}{h}\right) \right\}_{i=1}^n$ rispetto al prodotto scalare

$$[f, g] = \int_{-1}^{+1} \{ (x^2 + 1) f(x) \overline{g(x)} + x^2 f'(x) \overline{g'(x)} \} dx.$$

Si ha

$$\|f\|_2^2 \leq [f, f] \leq 2 (\|f\|_2^2 + \|f'\|_2^2)$$

Tale matrice è invertibile.

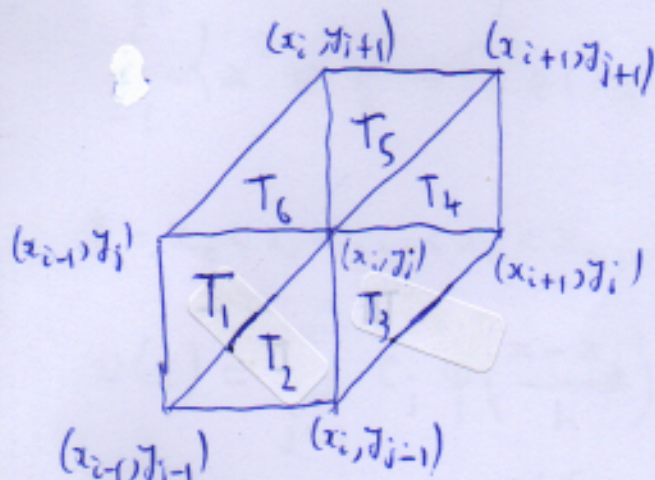
⑧ Trovare $u \in H_0^1(\Omega)$ tale che per ogni $\varphi \in H_0^1(\Omega)$ si ha:

$$\iint_{\Omega} [xy \nabla u \cdot \nabla \varphi + (x^2 + y^2) u \varphi] dx dy = \iint_{\Omega} f \varphi dx dy,$$

essendo $\Omega = (0, 3) \times (0, 4)$.

$$0 = x_0 < x_1 < \dots < x_{n+1} = 3, h = x_i - x_{i-1} = \frac{3}{n+1}, x_i = ih$$

$$0 = y_0 < y_1 < \dots < y_{m+1} = 4, k = y_j - y_{j-1} = \frac{4}{m+1}, y_j = jk$$



$i = 1, \dots, n; j = 1, \dots, m$

$$u = \sum_{\ell=1}^n \sum_{r=1}^m c_{\ell,r} \phi_{\ell,r}, \varphi = \phi_{i,j}$$

condurre al sistema $A \underline{u} = \underline{b}$,

$$\phi_{i,j}(x,y) = \begin{cases} 1 + \frac{x-x_i}{h} & \text{in } T_1 \\ 1 + \frac{y-y_j}{k} & \text{in } T_2 \\ 1 - \frac{x-x_i}{h} + \frac{y-y_j}{k} & \text{in } T_3 \\ 1 - \frac{x-x_i}{h} & \text{in } T_4 \\ 1 - \frac{y-y_j}{k} & \text{in } T_5 \\ 1 + \frac{x-x_i}{h} - \frac{y-y_j}{k} & \text{in } T_6 \end{cases}$$

essendo

$$A_{(i,j),(\ell,r)} = \iint_{\Omega} [xy \nabla \phi_{i,j} \cdot \nabla \phi_{\ell,r} + (x^2 + y^2) \phi_{i,j} \phi_{\ell,r}] dx dy$$

$$b_{(i,j)} = \iint_{\Omega} f \phi_{i,j} dx dy.$$

A è la matrice di Gram delle funzioni linearmente indipendenti $\{\phi_{i,j} : i=1, \dots, n; j=1, \dots, m\}$ rispetto al prodotto scalare

$$[f, g] = \iint_{\Omega} \{ (x^2 + y^2) f(x) \overline{g(x)} + xy \nabla f \cdot \nabla \overline{g} \} dx dy$$

Se $A \underline{d} = \underline{0}$, allora $A \underline{d}, \underline{d}$

$$0 = (A \underline{d}, \underline{d}) = [f, f] = \iint_{\Omega} \{ (x^2 + y^2) |f(x)|^2 + x^2 \|\nabla f\|_2^2 \} dx dy \quad \text{per } f = \sum_{i,j} d_{i,j} \phi_{i,j} \rightarrow d_{i,j} = 0.$$

④ Sia A una matrice reale $n \times n$. Risolvere, sotto l'ipotesi che $\|I - A\| < 1$, l'equazione $Y = \frac{1}{2}(I + Y^2 - A)$ per iterazione, iniziando l'iterazione all'interno dell'insieme $\mathcal{L} = \{Y : \|Y\| \leq M\}$ per $M = 1 - \sqrt{1 - \|I - A\|}$.

• Dimostrare che $F(Y) = \frac{1}{2}(I + Y^2 - A) \in \mathcal{L}$ se $Y \in \mathcal{L}$.

$$\|F(Y)\| \leq \frac{1}{2} \{ \|Y\|^2 + \|I - A\| \} \leq \frac{1}{2} M^2 + \|I - A\|$$

$$\text{Risulta } \frac{1}{2} M^2 + \frac{1}{2} \|I - A\| \leq M \text{ se } (M - 1)^2 \leq 1 - \|I - A\|$$

Quindi: se $M = 1 - \sqrt{1 - \|I - A\|} > 0$, allora $\frac{1}{2} M^2 + \frac{1}{2} \|I - A\| \leq M$, dunque $F(Y) \in \mathcal{L}$.

• Dimostrare che F è una contrazione in \mathcal{L} .

$$\|F(Y) - F(Z)\| = \left\| \frac{1}{2}(Y^2 - Z^2) \right\|$$

$$= \left\| \frac{1}{2}(Y - Z)Y + Z(Y - Z) \right\|$$

$$\leq \frac{1}{2} \max(\|Y\|, \|Z\|) \|Y - Z\| \leq \frac{1}{2} M \|Y - Z\|,$$

dove $\frac{1}{2} M = \frac{1}{2} \{ 1 - \sqrt{1 - \|I - A\|} \} < 1$. Siccome \mathcal{L} è chiuso (e quindi uno spazio metrico completo), per $Y_0 \in \mathcal{L}$ la successione degli iterati $\{Y_n\}_{n=0}^{\infty}$ definiti da

$$Y_{n+1} = \frac{1}{2}(I + Y_n^2 - A)$$

converge all'unica soluzione Y dell'equazione

$$Y = \frac{1}{2}(I + Y^2 - A) \text{ che appartiene a } \mathcal{L}.$$

⑤ Trovare lo zero $\xi = \ln(1+\sqrt{2})$ dell'equazione $\sinh(x) = 1$ mediante il metodo di Newton.

Sia $f(x) = \sinh(x) - 1$. Allora $f'(x) = \cosh(x)$ (sempre > 0),

$f''(x) = \sinh(x)$ (cambia segno in $x=0$), $\begin{cases} f(0) = -1 \\ f(x) \rightarrow +\infty \text{ se } x \rightarrow +\infty \end{cases}$

$$x_{n+1} = x_n - \frac{f(x_n) - 1}{f'(x_n)} = x_n - \frac{\sinh(x_n) - 1}{\cosh(x_n)}$$

Scegliendo $x_0 \in (0, +\infty)$ (dove $f', f'' > 0$), la successione

$\{x_n\}_{n=1}^{\infty} \rightarrow \xi$, siccome $f'(\xi) = \cosh[\ln(1+\sqrt{2})] = \frac{1+\sqrt{2} + \frac{1}{1+\sqrt{2}}}{2} = \sqrt{2} \neq 0$,

lo zero ξ è semplice, quindi convergenza di ordine 2.

2 extra Se $\sum_{i=1}^n d_i \phi\left(\frac{x-x_i}{h}\right) \equiv 0$, allora

$$(A \underline{c}, \underline{c}) = \sum_{i,j=1}^n d_i d_j \int_{-1}^{+1} \left\{ x^2 \phi'\left(\frac{x-x_i}{h}\right) \phi'\left(\frac{x-x_j}{h}\right) + (x^2+1) \phi\left(\frac{x-x_i}{h}\right) \phi\left(\frac{x-x_j}{h}\right) \right\} dx = 0$$

e quindi

$$[b, b] = \int_{-1}^{+1} \left\{ x^2 |\phi'(x)|^2 + (x^2+1) |\phi(x)|^2 \right\} dx = 0$$

per $f(x) = \sum_{j=1}^n d_j \phi\left(\frac{x-x_j}{h}\right)$. Dunque, utilizzando

che $0 \leq \|f\|_2^2 \leq [b, b]$, si ottiene $f(x) \equiv 0$ e quindi $d_i \equiv 0$.