

| | |
|-------|--|
| 1 | |
| 2 | |
| 3 | |
| Total | |

Importante:

- Explique de maneira clara as soluções, preferencialmente baseando-se no formulário.
- ** Use o verso da folha de questões. **

Exercício 1. Encontre a decomposição LU para A dada abaixo. Com ela, resolva $Ax = [1 \ 2 \ 2]'$.

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 1 & -1 \\ 2 & 2 & 1 \\ -1 & 1 & 5 \end{bmatrix}.$$

Exercício 2. Estude a convergência do método de Newton para o problema $\sin(3x) + 0,2x^2 = 0$, em torno da solução próxima de -1.1 . Obs - o m. Newton é um caso particular de MIL.

Exercício 3. Um certo problema de estimação pode ser colocado em forma linear $A_k x_k = b_k$, $k \geq 0$, onde x_k é o vetor calculado a cada “instante” k . Os valores de A_k e b_k só chegam em cada instante k . Considere que cada elemento de $x_k - x_{k-1}$ resulta menor que m em módulo.

Dada as características do problema (dimensão de A, velocidade do processador, etc.), não é possível obter x_k por eliminação de Gauss ou qualquer outro método exato. Optou-se por usar Jacobi-Richardson. Ainda assim, este método só consegue realizar duas interações entre instantes de tempo sucessivos. Desta forma, inicia-se com um vetor qualquer x_0^0 , o método J-R faz duas interações e obtém uma estimativa atualizada x_0^2 ; em seguida chegam as informações sobre A_1, b_1 e o método re-inicializa com $x_1^0 = x_0^2$ e faz duas interações que levam a x_1^2 , e assim sucessivamente.

Obtenha uma fórmula para o erro e_k da estimativa na k -ésima iteração, $e_k = x_k^2 - x_k$, levando em conta que todas as matrizes $B_k = (-L_k - R_k)$ tem norma sup menor ou igual a r . Note que a fórmula fica em função de x_0^0 . Para $r = 0,9$ e $m = 2$, calcule o erro assintótico (quando k tende a infinito).

Def.: um ponto $\bar{x} \in [a, b]$ é uma raiz de multiplicidade m da equação $f(x) = 0$ se $f(x) = (x - \bar{x})^m g(x)$ com $g(\bar{x}) \neq 0$ em $[a, b]$.

Erro relativo: $\frac{|x_{k+1} - x_k|}{|x_{k+1}|} < \epsilon$. $\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{|e_{k+1}|}{|e_k|^p} = c$. $f(x) = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(x - \bar{x})^k f^{(k)}(\bar{x})}{k!}$

$x_{k+1} = \frac{x_k - 1 f(x_k) - x_k f(x_{k-1})}{f(x_k) - f(x_{k-1})}$. TVM: $f(b) - f(a) = f'(\xi)(b - a)$. $|\phi'(x)| = M < 1, \forall x \in I$.

$|F_x| + |F_y| = k_1 < 1$; $|G_x| + |G_y| = k_2 < 1$. $J(x_k - x_{k-1}) = -f(x_{k-1})$.

$P(x) = (x^2 - \alpha x - \beta)Q(x) + b_1(x - \alpha) + b_0$. $Q(x) = b_n x^{n-2} + \dots + b_2$.

$b_n = a_n, b_{n-1} = a_{n-1} + \alpha b_n, b_{n-2} = a_{n-2} + \alpha b_{n-1} + \beta b_n, \dots, b_1 = a_1 + \alpha b_2 + \beta b_3, b_0 = a_0 + \alpha b_1 + \beta b_2$.

$\frac{\partial b_n}{\partial \alpha} = 0, \frac{\partial b_{n-1}}{\partial \alpha} = b_n, \frac{\partial b_{n-2}}{\partial \alpha} = b_{n-1} + \alpha \frac{\partial b_{n-1}}{\partial \alpha}, \frac{\partial b_{n-3}}{\partial \alpha} = b_{n-2} + \alpha \frac{\partial b_{n-2}}{\partial \alpha} + \beta \frac{\partial b_{n-1}}{\partial \alpha}, \dots$ (1)

$\frac{\partial b_2}{\partial \alpha} = b_3 + \alpha \frac{\partial b_3}{\partial \alpha} + \beta \frac{\partial b_4}{\partial \alpha} (= \partial b_1 / \partial \beta), \frac{\partial b_1}{\partial \alpha} = b_2 + \alpha \frac{\partial b_2}{\partial \alpha} + \beta \frac{\partial b_3}{\partial \alpha} (= \partial b_0 / \partial \beta), \frac{\partial b_0}{\partial \alpha} = b_1 + \alpha \frac{\partial b_1}{\partial \alpha} + \beta \frac{\partial b_2}{\partial \alpha}$, (2)

$$\begin{cases} \frac{\partial b_1}{\partial \alpha} \delta \alpha_{k-1} + \frac{\partial b_1}{\partial \beta} \delta \beta_{k-1} = -b_1(\alpha_{k-1}, \beta_{k-1}) \\ \frac{\partial b_0}{\partial \alpha} \delta \alpha_{k-1} + \frac{\partial b_0}{\partial \beta} \delta \beta_{k-1} = -b_0(\alpha_{k-1}, \beta_{k-1}) \end{cases}$$

$\det(A) = u_{11} u_{22} \dots u_{mm}$, $\frac{\|\delta x\|}{\|x\|} \leq \text{cond}(A) \frac{\|\delta b\|}{\|b\|}$

$$\begin{cases} u_{ij} = a_{ij} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik} u_{kj}, & i \leq j, \\ l_{ij} = (a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik} u_{kj}) / u_{jj}, & i > j, \end{cases}$$