

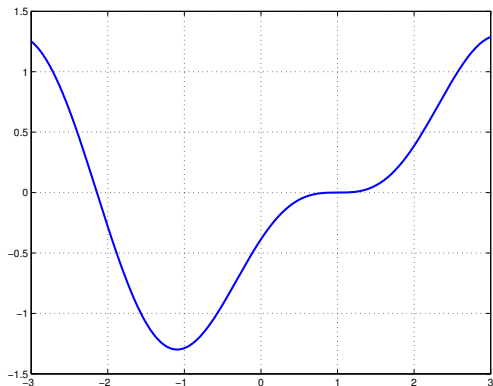
RADICI MULTIPLE

Esercizio

(esmultiple)

Calcolare con il metodo di Newton e con il metodo delle secanti le radici di $f(x) = \sin(x - 1) - 0.5 \sin(2(x - 1))$ nell'intervallo $[-3, 3]$ e commentare i risultati ottenuti.

1. Definire la funzione e disegnarla.
2. Localizzare le radici.
3. Scegliere due dati iniziali opportuni per calcolare entrambe le radici con **Newton** (porre $\text{tol}=1.e-8$, $\text{kmax}=100$).
4. Confrontare il n. di iterazioni che sono servite per approssimare le due radici. Perché sono così diversi?
5. Ripetere il passo 4 con metodo delle **secanti**. I risultati ottenuti riflettono quanto visto in teoria?



Scegliendo $x_0=0.1$, Newton produce:

```
z =  
    1.0000  
res =  
    -3.3087e-24  
it =  
    43
```

Scegliendo $x_0=-1.5$ Newton produce:

```
z =  
    -2.1416  
res =  
    -2.4493e-16  
it =  
    5
```

Con $x_0=0.1, x_1=0.4$, secanti produce:

```
z =  
    1.0000  
res =  
   -6.6174e-24  
it =  
    61
```

Con $x_0=-1.5, x_1=-1.6$, secanti produce:

```
z =  
   -2.1416  
res =  
  -2.4493e-16  
it =  
    6
```

I risultati numerici riflettono quanto detto dalla teoria: sia Newton che secanti convergono linearmente verso la radice doppia $\alpha = 1$. Per quanto riguarda la convergenza alla radice semplice, sia Newton che secanti convergono in molte meno iterazioni di prima, quindi la convergenza è più che lineare, ordine 2 per Newton e ordine $p \simeq 1.618$ per secanti. Secanti richiede una sola iterazione in più di Newton

Analisi dell'ordine di convergenza

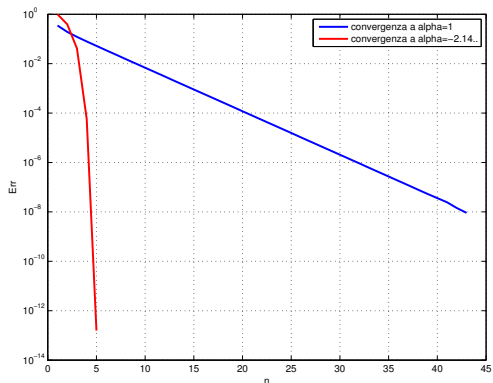
Modifichiamo la function `newton.m`:

- generiamo un vettore `errore` che contenga tutti i valori $|x^{(k+1)} - x^{(k)}|$ al variare di k ,
- mettiamo `errore` nella lista dei parametri di output,
- dopo aver chiamato `newton.m` rappresentiamo in scala semi-logaritmica il vettore `errore`:

```
figure;  
semilogy(errore);  
grid on  
xlabel('k')  
ylabel('errore')
```

Quando $x_0=0.1$ e la succ. converge a $\alpha_1 = 1$

Quando $x_0=-1.5$ e la succ. converge a $\alpha_2 = 1 - \pi$



Si osserva che nel primo caso, la radice è doppia e la convergenza è lenta e lineare (la curva blue è una retta)

Nel secondo caso, la radice è semplice e la convergenza è veloce e quadratica (la curva rossa è un arco di parabola)

Function fzero di Matlab

```
x0=0; f=@(x)x^2-3*x-4  
[x,fval,exitflag] = fzero(f,x0)
```

x è la radice approssimata

fval è il residuo

exitflag: se è minore di zero non si è raggiunta convergenza

ATTENZIONE: fzero trova solo radici reali semplici, punti in cui la funzione continua cambia di segno.

Le chiamate

```
x0=-1; f=@(x)x^2-3*x+4  
[x,fval,exitflag] = fzero(f,x0)
```

```
x0=-1; f=@(x)(x-3)^2  
[x,fval,exitflag] = fzero(f,x0)
```

non producono risultati significativi.

Ricerca di radici complesse con Newton

Al contrario il metodo di Newton ed il metodo di secanti convergono a soluzioni complesse, **se si sceglie $x_0 \in \mathbb{C}$ (per Newton) e almeno uno tra x_0 e x_1 in \mathbb{C} (per secanti)**. Ad es:

```
f=@(x)x^2-3*x+4;  
df=@(x)2*x-3;  
tol=1.e-8;kmax=100;  
x0=-1+i; % x0 complessa  
[z,res,it]=newton(f,df,x0,tol,kmax)  
x1=-1;  
[z,res,it]=secant(f,x0,x1,tol,kmax)
```

Il metodo di Newton (secanti) converge in 8 (12) iterazioni a $z=1.5000e+00 + 1.3229e+00i$.