# Metodo delle sostituzioni in avanti

**Dati:** $L \in \mathbb{R}^{n\times n}$ matrice triangolare inferiore non singolare, $\mathrm{b} \in \mathbb{R}^n$ vettore termine noto.
**Soluzione:** $\mathrm{x} \in \mathbb{R}^n : \qquad L\mathrm{x} = \mathrm{b}$
**Metodo:**

$$
\begin{array}{l}
\text{for } i = 1 : n \\
\qquad x_i = \dfrac{b_i - \sum_{j=1}^{i-1} L_{ij} x_j}{L_{ii}} \\
\text{end}
\end{array}
$$

Scrivere una function matlab con:

`Input:  L, b`

`Output:  x`

Per determinare la dimensione di una matrice all'interno della function:

```
[n,m]=size(L) % n=num righe, m=num colonne
n=length(b) % n=massima dimensione di b
```

# Esercizio 1

Risolvere il sistema $L\mathrm{x} = \mathrm{b}$ con il proprio programma.

$$L = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 2 & 4 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 3 \end{bmatrix} \quad \mathrm{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \\ 9 \\ 3 \end{bmatrix}$$

Verificare la correttezza del proprio programma confrontando con il risultato del comando $\backslash$ di matlab.

Comando $\backslash$ di matlab. Quando la matrice è triangolare, il comando $\backslash$ implementa il metodo di sostituzione in avanti (forward) o all'indietro (backward).

# Metodo delle sostituzioni all'indietro

**Dati:** $U \in \mathbb{R}^{n\times n}$ matrice triangolare superiore non singolare, $\mathrm{b} \in \mathbb{R}^n$ vettore termine noto.
**Soluzione:** $\mathrm{x} \in \mathbb{R}^n$ : $\qquad U\mathrm{x} = \mathrm{b}$
**Metodo:**

$$\begin{array}{l} \text{for } i = n : -1 : 1 \\ \qquad x_i = \dfrac{b_i - \sum_{j=i+1}^{n} u_{ij} x_j}{u_{ii}} \\ \text{end} \end{array}$$

Scrivere una function matlab con:

```
Input:  U, b
Output:  x
```

Per determinare la dimensione di una matrice all'interno della function:

```
[n,m]=size(U) % n=num righe, m=num colonne
n=length(b) % n=massima dimensione di b
```

# Esercizio 2

Risolvere il sistema $U\mathrm{x} = \mathrm{b}$ con il proprio programma.

$$U = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 4 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \quad \mathrm{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 6 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Verificare la correttezza del proprio programma confrontando con il risultato del comando $\backslash$ di matlab.

Comando $\backslash$ di matlab. Quando la matrice è triangolare, il comando $\backslash$ implementa il metodo di sostituzione in avanti (forward) o all'indietro (backward).

# Metodo di Eliminazione di Gauss (MEG)

Data $A \in \mathbb{R}^{n\times n}$, dato $\mathrm{b} \in \mathbb{R}^n$, si pone $A^{(1)} = A$, $\mathrm{b}^{(1)} = \mathrm{b}$.

**for** $k = 1, \dots, n-1$

  **for** $i = k+1, \dots, n$

    $m_{ik} = \dfrac{a_{ik}^{(k)}}{a_{kk}^{(k)}};$

    **for** $j = k+1, \dots, n$

      $a_{ij}^{(k+1)} = a_{ij}^{(k)} - m_{ik} a_{kj}^{(k)};$

    **end**

    $b_i^{(k+1)} = b_i^{(k)} - m_{ik} b_k^{(k)};$

  **end**

**end**

$A^{(n)}$ è una matrice triangolare superiore, la rinomino $U$, $\mathrm{b}^{(n)}$ è un vettore colonna.
Quindi si risolve $U\mathrm{x} = \mathrm{b}^{(n)}$ con il metodo delle sostituzioni all'indietro.

# Function `meg.m` per risolvere $A\mathrm{x} = \mathrm{b}$

MEG + sostituzioni all'indietro

Input: A, b;
Output: x;

**for** $k = 1, \ldots, n-1$
  **for** $i = k+1, \ldots, n$
    $m_{ik} = \dfrac{A_{ik}}{A_{kk}}$;
    **for** $j = k+1, \ldots, n$
      $A_{ij} = A_{ij} - m_{ik} A_{kj}$;
    **end**
    $b_i = b_i - m_{ik} b_k$;
  **end**
**end**

salvare il triangolo superiore di $A$ in $U$ ;
risolvere $U\mathrm{x} = \mathrm{b}$;

Osservazione. Il triangolo superiore di A (inclusa la diagonale principale) contiene la matrice $A^{(n)}$ del MEG. La salvo in $U$ con il comando:

```
U=triu(A);
```

# Esercizio

Si vuole risolvere il sistema lineare $Ax = \mathrm{b}$ con

$$A = \begin{pmatrix} 10 & 4 & 3 & -2 \\ 2 & 20 & 20 & -1 \\ 3 & -6 & 4 & 3 \\ -3 & 0 & 3 & 1 \end{pmatrix} \qquad \mathrm{b} = \begin{pmatrix} 5 \\ 24 \\ 13 \\ -2 \end{pmatrix}$$

con il MEG + sostituzioni all'indietro.
Confrontare la propria soluzione con quella ottenuta con il comando $\backslash$ di Matlab/Octave

# MEG con pivotazione per righe

**for** $k = 1, \ldots, n-1$

    trovare $r$ t.c. $|A_{rk}| = \max_{k \leq i \leq n} |A_{ik}|$;

    scambiare riga $r$ di $A$ con riga $k$ di $A$;

    scambiare $b_r$ con $b_k$;

    **for** $i = k+1, \ldots, n$

        $\ell_{ik} = A_{ik}/A_{kk}$;

        **for** $j = k+1, \ldots, n$

            $A_{ij} = A_{ij} - \ell_{ik} A_{kj}$;

        **end**

        $b_i = b_i - \ell_{ik} b_k$;

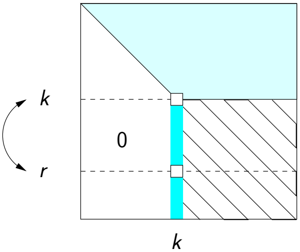
    **end**

**end**

U=triu(A);

risolvi $U$x = b

Salvare in una nuova function `meg_pivot.m`



# Esercizio: MEG senza e con pivotazione

Risolvere il sistema lineare $A\mathrm{x} = \mathrm{b}$ con

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2 & 2 & 2 \\ 3 & 6 & 4 \end{bmatrix}, \qquad \mathrm{b} = \begin{bmatrix} 5 \\ 6 \\ 13 \end{bmatrix}$$

con:

1. MEG senza pivotazione
2. MEG con pivotazione
3. backslash di matlab

Verificare che la matrice è non singolare, calcolandone il determinante.

Oss: il comando backslash di matlab esegue sempre la pivotazione