

Observação: A resolução completa de cada exercício inclui a justificação do raciocínio utilizado e a apresentação dos cálculos efectuados. **Não é permitido o uso de qualquer tipo de máquina de calcular.**

1. Considere a equação $e^x - 4x^2 = 0$
 - (a) Indique um intervalo para a maior raiz α .
 - (b) Indique um método iterativo do ponto fixo, que convirja, nesse intervalo, para a raiz α e indique um valor inicial x_0 .
 - (c) Sabendo que $e_{n+1} \leq ke_n, n \in \mathbb{N}$, onde $e_n = |x_n - \alpha|$, prove que $e_{n+1} \leq k^{n+1}e_0$
 - (d) Para o método iterativo escolhido e o ponto x_0 da alínea (b) indique um majorante para o erro quando aproximamos α pelo valor aproximado x_4 .

2. Seja $p_3(x)$ o polinómio interpolador de Lagrange de uma função f da qual se conhecem os valores $y_i = f(x_i), i = 0, 1, 2, 3$, em que $x_{i+1} - x_i = h$. Mostre que se $|f^{(4)}| \leq M$ em $[x_0, x_3]$, então

$$|e(x)| = |f(x) - p_3(x)| \leq \frac{Mh^4}{16}, x \in [x_0, x_3].$$

3. Seja

$$S_{i-1}(x) = -M_{i-1} \frac{(x - x_i)}{2h} + M_i \frac{(x - x_{i-1})}{2h} + \left(f_{i-1} - M_{i-1} \frac{h}{3} \right) \frac{-x + x_i}{h} + \left(f_i - M_i \frac{h}{3} \right) \frac{x - x_{i-1}}{h},$$

em que $x \in [x_{i-1}, x_i], i = 1, 2, 3$, e (M_0, M_1, M_2, M_3) é solução do sistema

$$h \begin{bmatrix} 1/3 & 1/6 & 0 & 0 \\ 1/6 & 2/3 & 1/6 & 0 \\ 0 & 1/6 & 2/3 & 1/6 \\ 0 & 0 & 1/6 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_0 \\ M_1 \\ M_2 \\ M_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} [f(x_1) - f(x_0)]/h - f'(x_0) \\ [f(x_2) - 2f(x_1) + f(x_0)]/h \\ [f(x_3) - 2f(x_2) + f(x_1)]/h \\ f'(x_3) - [f(x_3) - f(x_2)]/h \end{bmatrix}.$$

Seja $S(x)$ o polinómio cúbico segmentado que em $[x_{i-1}, x_i]$ é igual a $S_{i-1}(x), i = 1, 2, 3$. Mostre que $S(x)$ é o spline cúbico completo de f em $[x_0, x_3]$.

4. Considere o sistema $\begin{cases} ax + y = 1 \\ x + 4y = 2 \end{cases} \quad a > 0$

- (a) Verifique para que valores de a o método iterativo de Jacobi converge, calculando os valores próprios da matriz de iteração.
- (b) Faça o mesmo da alínea (a) para o método de Gauss-Seidel.
- (c) Para que valores de a o método de Gauss-Seidel converge e o método de Jacobi não converge?

Gradiente conjugado

5. (a) Considere o sistema $Ax = b$ em que A é uma matriz de ordem n simétrica definida positiva. Sejam $x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$, $r^{(0)} = b - Ax^{(0)}$, $p^{(0)} = r^{(0)}$, $\alpha_0 = p^{(0)T} r^{(0)} / p^{(0)T} A p^{(0)}$.

Seja $x^{(m)}$ definida por

- i. $\alpha_m = p^{(m)T} r^{(m)} / p^{(m)T} A p^{(m)}$
- ii. $x^{(m+1)} = x^{(m)} + \alpha_m p^{(m)}$,
- iii. $r^{(m+1)} = r^{(m)} - \alpha_m A p^{(m)}$,
- iv. $\beta_m = -r^{(m+1)T} A p^{(m)} / p^{(m)T} A p^{(m)}$
- v. $p^{(m+1)} = r^{(m+1)} + \beta_m p^{(m)}$.

Mostre que

$$\|x^{(m+1)} - x^*\|_A = \min_{y \in S^{(m)}} \|y - x^*\|_A,$$

em que $S^{(m)} = \{y : y = x^{(0)} + \sum_{j=0}^m \gamma_j p^{(j)}, \gamma_j \in \mathbb{R}\}$.

(b) Considere o sistema
$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Considerando $x^{(0)} = (0, 0, 0)$ determine a aproximação $x^{(1)}$ pelo método dos gradientes conjugados.

6. Seja Q a matriz dada por
$$Q = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

- (a) Calcule $P = I - QQ^T$ e mostre que se trata de um projector ortogonal.
- (b) Sobre que subespaço projecta P ortogonalmente?
- (c) Calcule a solução no sentido dos mínimos quadrados de

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

utilizando, apenas, a matriz Q .

- (d) Calcule a decomposição em valores singulares de Q .

7. **MATLAB:** Dado $x = [3 \ 1 \ 5 \ 7 \ 9 \ 2 \ 6]$, explique o que significam os seguintes comandos, apresentando o resultado:

- a. `x(3)`
- b. `x(1:7)`
- c. `x(1:end)`
- d. `x(1:end-1)`
- e. `x(6:-2:1)`
- f. `x([1 6 2 1 1])`
- g. `sum(x)`