

Elementi di Informatica e Applicazioni Numeriche T

Punto fisso di $\cos x$

Punto fisso di $\cos x$

Si calcoli il punto fisso della funzione $f(x) = \cos(\alpha x)$

Si parta dal file `ch7_fpi1.m`, che contiene:

- Una **funzione principale** che esegue una serie di operazioni

```
function x_f = ch7_fpi1(x0)
```

- La funzione principale **ha lo stesso nome del file...**
- ...Ed è **la prima a comparire nel file**

Il file contiene poi una serie di **sotto-funzioni**

- Queste possono avere **qualunque nome...**
- ...ma **non sono visibili** al di fuori del file

Punto fisso di $\cos x$

Nel nostro caso, tra le sotto-funzioni abbiamo:

Una funzione per visualizzare la posizione del punto fisso

```
function plot_function()
```

Una funzione per visualizzare l'andamento di $|x^{(k+1)} - x^{(k)}|$

```
function plot_distance(d_h)
```

- Dove **d_h** è un vettore con i valori (assoluti) della distanza

Una funzione per calcolare $\cos(\alpha x)$

```
function z = f(x)
```

Punto fisso di $\cos x$

Per risolvere l'esercizio, dobbiamo codificare la funzione:

```
function [x_f, d_h] = fpi(x0, n = 1000, tol = 1e-6)
```

Che restituisce:

- Uno scalare $\mathbf{x_f}$, che indica il risultato di IPF
- Un vettore $\mathbf{d_h}$, con il valore di $|x^{(k+1)} - x^{(k)}|$ ad ogni iterazione

La funzione ha come parametri:

- Il punto di partenza $\mathbf{x0}$
- Il numero massimo di iterazioni \mathbf{n}
- la tolleranza \mathbf{tol}

Punto fisso di $\cos x$

In particolare, si codifichi la funzione:

```
function [e_h, x_f] = fpi(x0, n = 1000, tol = 1e-6)
```

Che restituisce:

- Un vettore **e_h**, con il valore assoluto dell'errore ad ogni iterazione
- Uno scalare **x_f**, che indica il risultato di IPF

Per **n** e **tol** è indicato un **valore di default**

- Se **n** o **tol** non sono specificati al momento della chiamata...
- ...Allora assumono il valore di default

Punto fisso di $\cos x$

Si osservi come si comporta IPF per vari valori di α

In particolare, si provi con:

- $x_0 = 0$
- $\alpha = 0.5, 1, 1.1, 1.3, 1.4, 2, 3, 3.5$

Qualche domanda interessante:

- Quali e quanti sono i punti fissi?
- IPF converge o diverge?
- Verso quale valore?

Soluzione

Una possibile soluzione:

```
function [x_f, d_h] = fpi(x0, n = 1000, tol = 1e-6)
    x_f = x0;
    d_h = [];
    for k = 1:n
        x_old = x_f;
        x_f = f(x_f);
        d_h(k) = abs(x_f - x_old);
        if d_h(k) < tol
            break
        end
    end
end
```

Soluzione

Al crescere di α :

- Per $\alpha < 3$ c'è un solo punto fisso
- Il numero di iterazioni necessarie per convergere cresce
- Per $\alpha > \sim 1.3$ IPF assume comportamento periodico
- Quando $\alpha = 3$ la funziona acquista un nuovo punto fisso...
- ...ed IPF ricomincia a convergere

Elementi di Informatica e Applicazioni Numeriche T

Equazione Non Lineare (1)

Equazione Non Lineare (1)

Si utilizzi IPF per risolvere l'equazione non lineare:

$$\frac{1}{2}x + 1 = \frac{2}{1 + e^{-2x}}$$

Si parta dal file `ch7_fpi2.m`. In particolare:

- Si codifichi la funzione:

```
function [x_f, d_h] = fpi(x0, n = 1000, tol = 1e-6)
```

- A partire dal codice sviluppato all'esercizio precedente
- Portando l'equazione da risolvere nella forma:

$$x = f(x)$$

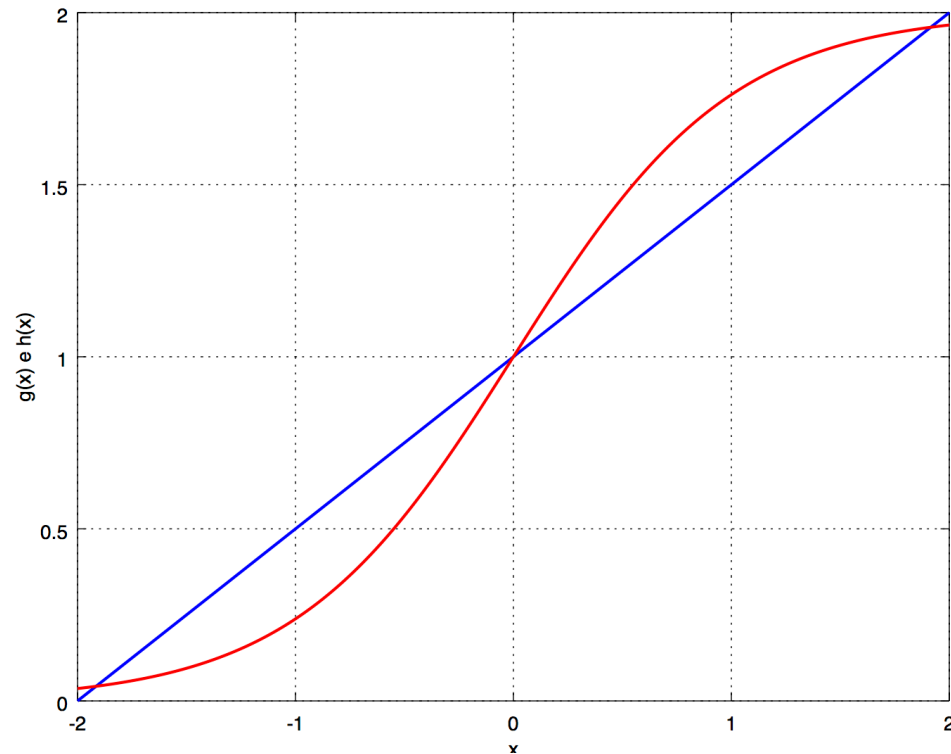
Equazione Non Lineare (1)

Si osservi il comportamento di IPF:

- Quanti punti e quali sono i punti fissi?
- A che tipo di equilibrio corrispondono?
- Si utilizzino diversi valori per il punto di partenza x_0
- Che impatto ha utilizzare diverse forme per $f(x)$?

Soluzione

L'equazione ha tre punti fissi (in $\sim -1.915, 0, \sim 1.915$)



Soluzione

Una possibile soluzione:

```
function [x_f, d_h] = fpi(x0, n = 1000, tol = 1e-6)
    x_f = x0;
    d_h = [];
    for k = 1:n
        x_old = x_f;
        x_f = f(x_f); % <-- UNICA VARIAZIONE
        d_h(k) = abs(x_f - x_old);
        if d_h(k) < tol
            break
        end
    end
end
```

Soluzione

Una prima forma possibile per $f(x)$:

$$f(x) = 2 \left(\frac{2}{1 + e^{-2x}} - 1 \right)$$

Codice:

```
function z = f(x)
    z = 2.*(2 ./ (1 + e.^(-2.*x)) - 1);
end
```

- I punti fissi $\sim \pm 1.915$ sono stabili
- Il punto fisso 0 è instabile

Soluzione

Una seconda forma possibile per $f(x)$:

$$f(x) = -\frac{1}{2} \ln \left(\frac{2}{\frac{1}{2}x + 1} - 1 \right)$$

Codice:

```
function z = f(x)
    z = -(1/2).*log((2 ./ (0.5 .* x + 1)) - 1);
end
```

- I punti fissi $\sim \pm 1.915$ sono instabili
- Il punto fisso 0 è stabile

Elementi di Informatica e Applicazioni Numeriche T

Distribuzione di Pressione in un
Fluido Comprimibile Isoentropico

Pressione in Fluido Isoentropico

Dal corso di Fluidodinamica, dovrete sapere che:

- In un fluido comprimibile isoentropico all'equilibrio...
- ...La pressione si distribuisce secondo l'equazione:

$$p = p_0 \left[1 + \left(1 - \frac{1}{\gamma} \right) \frac{M}{RT_0} g(z_0 - z) \right]^{\frac{\gamma}{\gamma-1}}$$

- Mentre la temperatura si distribuisce secondo l'equazione:

$$T = T_0 \left[1 + \left(1 - \frac{1}{\gamma} \right) \frac{M}{RT_0} g(z_0 - z) \right]$$

Pressione in Fluido Isoentropico

Sappiamo che (senza indicare le unità di misura):

$$R = 8.31$$

$$g = 9.81$$

Supponiamo di sapere che, per $z_0 - z = -10$:

$$p_0 = 1 \qquad T_0 = 295$$

$$T = 257.70 \qquad p = 0.65$$

Quanto vale γ e quale è la massa M del fluido?

Pressione in Fluido Isoentropico

Il problema richiede di risolvere un sistema non-lineare

Inizialmente, abbiamo:

$$f(\gamma, M) = 0$$

$$g(\gamma, M) = 0$$

- Se riusciamo a portarlo nella forma:

$$f(\gamma, M) = 0$$

$$M = h(\gamma)$$

- Allora possiamo sostituire M in $f(x)$ ed usare IPF

Purtroppo, ci sono casi in cui questa operazione non è possibile

Pressione in Fluido Isoentropico

Esiste una alternative semplice e più generale

Se riusciamo a portare il sistema nella forma:

$$\gamma = f(\gamma, M)$$

$$M = g(\gamma, M)$$

...Possiamo ancora usare IPF!

- Nei termini usati a lezione, equivale a:

$$x = f(x)$$

- Con $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$

In altre parole: ci sono due "variabili di stato"

Pressione in Fluido Isoentropico

Risolvete il sistema, partendo dal file `ch7_fpi4.m`

In particolare:

- Finite la codifica della funzione:

$$[gm, M] = f(gm_0, M_0)$$

- Scegliete un valore di partenza per γ ed M

Soluzione

Occorre ottenere una espressione per γ e M

Una possibile formulazione:

$$\gamma = \frac{1}{1 - (T - T_0) \frac{R}{M} \frac{1}{g(z_0 - z)}}$$
$$M = \left(\frac{p^{\frac{\gamma-1}{\gamma}}}{p_0} - 1 \right) \frac{\gamma}{\gamma - 1} RT_0 \frac{1}{g(z_0 - z)}$$

- Per γ è una buona idea partire da un valore > 1
- Per M praticamente ogni valore è buono
- La soluzione è $\gamma = 1.4573$, $M = 10.069$

Elementi di Informatica e Applicazioni Numeriche T

Equazione Non Lineare (2)

Equazione Non Lineare (2)

Si utilizzi IPF per risolvere l'equazione non lineare:

$$\sqrt{x} = x^2 - x + \frac{1}{2}$$

Si parta dal file `ch7_fpi4.m`. In particolare:

- Si codifichi la funzione:

```
function z = f(x)
```

- Utilizzata dalla funzione `fpi(x0, n, tol)...`
- ...Nella relazione:

$$x = f(x)$$

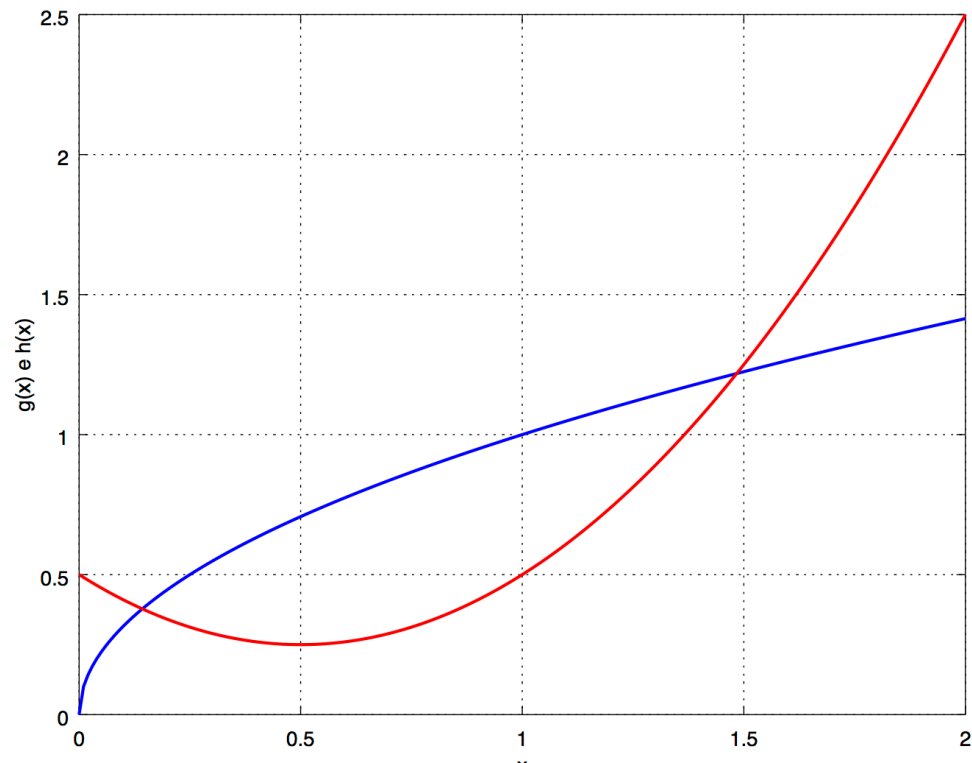
Equazione Non Lineare (2)

Si osservi il comportamento di IPF:

- Quanti punti e quali sono i punti fissi?
- A che tipo di equilibrio corrispondono?
- Si utilizzino diversi valori per il punto di partenza x_0
- Che impatto ha utilizzare diverse forme per $f(x)$?

Soluzione

L'equazione ha due punti fissi (in ~ 0.14265 , ~ 1.484)



Soluzione

Una prima forma possibile per $f(x)$:

$$f(x) = x^2 - \sqrt{x} + 0.5$$

Codice:

```
function z = f(x)
    z = x.^2 - sqrt(x) + 0.5;
end
```

- Questa forma non converge mai
- È periodica per $x_0 < \sim 1.484$
- Diverge per $x_0 > \sim 1.484$

Soluzione

Una seconda forma possibile per $f(x)$:

$$f(x) = \left(x^2 - x + \frac{1}{2} \right)^2$$

Codice:

```
function z = f(x)
    z = (x.^2 - x + 0.5).^2
end
```

- Converge a ~ 0.14265 per $x_0 < \sim 1.484$
- Diverge per $x_0 > \sim 1.484$

Soluzione

Una terza forma possibile per $f(x)$:

$$f(x) = \sqrt{\sqrt{x} + x - \frac{1}{2}}$$

Codice:

```
function z = f(x)
    z = sqrt(sqrt(x) + x - 0.5);
end
```

- Converge a ~ 1.484 per qualunque x_0

Osservazione utile:

- Conviene fare in modo che $|f'(x)|$ sia più piccolo possibile