

1. Per i coefficienti di Fourier  $\mathbf{c} = (c_0, c_1, c_{-2}, c_{-1})^T$  dell'interpolatore trigonometrico rispetto ai valori nodali  $\mathbf{y} = (y_0, y_1, y_2, y_3)^T$  sono note le formule

$$(1) y_j = \sum_{k=-2}^1 c_k e^{ikj\frac{\pi}{2}}, \quad (2) c_k = \frac{1}{4} \sum_{j=0}^3 y_j e^{-ikj\frac{\pi}{2}}$$

(si veda [Quarteroni-Saleri, formule (3.19), (3.23)]; la (3.19) è da correggere: la sommatoria deve estendersi solo fino ad  $M$ ). Sia  $w := e^{i\frac{2\pi}{4}} = e^{i\frac{\pi}{2}}$ .

- (a) Calcolare  $w^4$  ed esprimere le potenze  $\bar{w}^k, k = 1, 2$  ( $\bar{w}$  è il complesso coniugato di  $w$ ) come potenze  $w^k, k = 2, 3$ .
- (b) Per  $k \in \mathbb{Z}$ , calcolare  $w^k \bar{w}^k$ .
- (c) Trovare una matrice  $\mathbf{F}$  che permette di scrivere la (1) nella forma  $\mathbf{y} = \mathbf{F}\mathbf{c}$ .
- (d) Scrivere gli elementi di  $\mathbf{F}$  attraverso le potenze di  $w$  in modo tale che l'esponente cresca dal "nord-ovest" al "sud-est", essendo 0 nell'angolo nord-ovest e 9 nell'angolo sud-est della matrice.
- (e) Dimostrare che  $4 \cdot \mathbf{F}^{-1} = \bar{\mathbf{F}} = \mathbf{F}^T$ . (Si usi  $1 + w + w^2 + w^3 = \frac{w^4 - 1}{w - 1}$ .)
- (f) Utilizzare  $\mathbf{F}^{-1}$  per scrivere la (2) in forma matriciale.
- (g) Calcolare il prodotto matriciale

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & i \\ 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

e confrontare il risultato con la matrice  $\mathbf{F} =: \mathbf{F}_4$ .

Nota: Più in generale, per  $N$  pari e  $M = \frac{N}{2}$ , si ha il risultato che sta alla base della trasformata rapida di Fourier (FFT):

$$\mathbf{F}_N = \begin{bmatrix} \mathbf{I}_M & \mathbf{D}_M \\ \mathbf{I}_M & -\mathbf{D}_M \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{F}_M & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & -\mathbf{F}_M \end{bmatrix} [\mathbf{e}_1 \dots \mathbf{e}_{N-1} \quad \mathbf{e}_2 \dots \mathbf{e}_N],$$

dove  $\mathbf{D}_M = \text{diag}(1, w, w^2, \dots, w^{M-1})$  ed  $\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_N$  sono i vettori colonna della base canonica di  $\mathbb{C}^N$ .

2. Risolvere il seguente sistema lineare con l'algoritmo di Gauss calcolando la fattorizzazione  $\mathbf{LU}$  della matrice dei coefficienti:

$$\begin{array}{rclcl} x_1 & - & 2x_2 & + & 2x_3 & = & 0 \\ -2x_1 & + & 3x_2 & - & 5x_3 & = & 0 \\ x_1 & & & + & 2x_3 & = & 1 \end{array} .$$

3. Risolvere  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  conoscendo i fattori  $\mathbf{L}$  ed  $\mathbf{U}$  di  $\mathbf{A} = \mathbf{LU}$ , cioè risolvere prima il sistema triangolare  $\mathbf{Ly} = \mathbf{b}$  con la *sostituzione in avanti* e poi il sistema triangolare  $\mathbf{Ux} = \mathbf{y}$  con la *sostituzione all'indietro*:

$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{U} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ -3 \\ 4 \end{bmatrix} .$$