

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*:

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