

7.2. Lösung gestaffelter Gleichungssysteme

$$Lx = b$$

$$\left(\begin{array}{c|c} \triangle & 0 \end{array} \right) x = b$$

$$Rx = b$$

$$\left(\begin{array}{c|c} 0 & \triangle \end{array} \right) x = b$$

Aufwand: $O(n^2)$

$$L, R \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

7.3. LR-Zerlegung

$$Ax = b$$

$$A \in \mathbb{R}^{n \times n}$$

$$A = LR \quad \Rightarrow \quad \left(\begin{array}{c|c} \triangle & \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|c} & \triangle \end{array} \right)$$

$$Ax = L \underbrace{Rx}_=y = b$$

$$1) Ly = b$$

$$2) Rx = y$$

Grund für Benutzung der LR-Zerleg.

- mehrere rechte Seiten b

$$Ax^{(i)} = b^{(i)}$$

- Aufwand zur Berechnung von A^{-1} ist zu groß

(u. Speicherbedarf ist zu groß!!)

LR-Zerlegung

LU decomposition

Gauß-Transformationen:

$$x \in \mathbb{R}^n$$

$$x_k \neq 0$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_k \\ x_{k+1} \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_k \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$t = t^{(k)} = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ 0 \\ t_{k+1} \\ \vdots \\ t_n \end{bmatrix} \left. \vphantom{\begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ 0 \\ t_{k+1} \\ \vdots \\ t_n \end{bmatrix}} \right\} k$$

$$t_i = \frac{x_i}{x_k}$$

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

$$M_k := I - \underbrace{t^{(k)} e_k^T}_{\text{dyadisches Produkt}}$$

$$a b^T = (a_i b_j)$$

$$t^{(k)} e_k^T = (t_i \delta_{kj})$$

Γ_1

dyadisches Produkt

$$\begin{pmatrix} \vdots \\ 1 \\ \vdots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \quad \quad \quad \end{pmatrix}$$

$$(n \times 1) \underbrace{\quad}_{(1 \times n)} = n \times n$$

$$M_k = \begin{bmatrix} 0 & & & & 0 \\ & \ddots & & & \\ & & -t_{k+1} & & \\ & & \vdots & & \\ & & & & 0 & 1 \\ & & & & -t_n & \\ & & & & & & 1 \end{bmatrix}$$

k-te Spalte k

$$e_k^T = \begin{pmatrix} 0 & & & & 0 & & & & 0 \end{pmatrix}$$

k

$$M_k x = \begin{bmatrix} & & & & & & & & 0 \\ & & & & & & & & \vdots \\ & & & & & & & & 1 \\ & & & & & & & & \vdots \\ & & & & & & & & 0 \\ & & & & & & & & -t_n \\ & & & & & & & & & 1 \end{bmatrix} x = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_k \\ \vdots \\ x_{k+1} \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$-t_{k+1} x_k + x_{k+1} = 0$$

Analogie zum Gauß-Alg.: t_2

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \xrightarrow{II. - \frac{3}{2} I.} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

*

$$t^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

Aufwand: $(n-1)$ flops

Multiplikation mit Gauß-Tr.:

$$\begin{aligned} M_k C &= (\underline{I} - t^{(k)} e_k^T) C \\ &= C - t^{(k)} \begin{pmatrix} e_k^T C \\ \vdots \\ 0, \dots \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Aufwand $2(n-1)r$

Fehler:

$$gC(M_k C) = M_k C + E$$

$$|E| \leq 3 \text{ eps} (|C| + |t| |C(1,i)|)$$

$t \leq x$
 Komp.-
 weise

$\rightarrow O(\epsilon^2)$

wann wird $|t|$ groß?

$$t_i = \frac{x_i}{x_k}$$

$|E|$ wird groß, wenn $|t|$ groß wird!

$$t = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ t_{k+1} \\ \vdots \\ t_n \end{pmatrix} \quad |t| = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ |t_{k+1}| \\ \vdots \\ |t_n| \end{pmatrix}$$

Im k -ten Schritt:

$$A^{(k-1)} = M_{k-1} \dots M_1 A = \begin{bmatrix} a_{11}^{(k-1)} & \dots & \dots \\ 0 & \ddots & \dots \\ \vdots & \ddots & a_{k-1,k-1}^{(k-1)} \\ 0 & 0 & \dots & a_{kk}^{(k-1)} & \dots & a_{kn}^{(k-1)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & \dots & 0 \end{bmatrix}$$

Zusammengefasst nach $n-1$ Schritten:

$$M_{n-1} \cdots M_1 A = R$$

$$A = \underbrace{M_1^{-1} \cdots M_{n-1}^{-1}}_L R$$

$$M_k^{-1} = \mathbf{I} + t^{(k)} e_k e_k^T$$

$$M_1^{-1} \cdots M_{n-1}^{-1} = \mathbf{I} + \sum_{k=1}^{n-1} t^{(k)} e_k e_k^T$$

$$L = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & & & \\ & 1 & & & & & & & \\ & & \ddots & & & & & & \\ & & & 1 & & & & & \\ & & & & \ddots & & & & \\ & & & & & 1 & & & \\ & & & & & & \ddots & & \\ & & & & & & & 1 & \\ & & & & & & & & 1 \end{pmatrix}$$

$$A = LR$$

Kondition einer Matrix

$$\kappa = \|A\| \|A^{-1}\|$$