

7.2. Lösung gestaffelter Gleichungssysteme

$$Lx = b$$

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

$$Rx = b$$

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

Aufwand: $O(n^2)$

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

7.3. LR-Zerlegung

$$Ax = b$$

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

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

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

$$1) \quad Ly = b$$

$$2) \quad Rx = y$$

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:

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

$$x_k \neq 0$$

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

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

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

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

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

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

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

1

dyadisches Produkt

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

$$(n \times 1) \cdot (1 \times n) = n \times n$$

Aufwand: $(n-1)$ flops

Multiplikation mit Gauß-Tr.:

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

Aufwand $2(n-1)r$

Fehler:

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

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

$$A = LR$$

Kondition einer Matrix

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