

Musterlösung zur Klausur

Aufgabe 1: Berechne

$$(6 \tilde{*} x \tilde{+} 2) \tilde{*} x \tilde{+} 1$$

$$\Rightarrow 6 \tilde{*} x = \text{rd}(0,6) = 0,6$$

$$\Rightarrow 0,6 \tilde{+} 2 = \text{rd}(2,6) = \text{rd}(0,26) \cdot 10^1 \\ = 0,3 \cdot 10^1$$

$$\Rightarrow 0,3 \cdot 10^1 \tilde{*} 0,1 = \text{rd}(0,3) = 0,3$$

$$\Rightarrow 0,3 \tilde{+} 1 = \text{rd}(1,3) = \underline{\underline{0,1 \cdot 10^1}}$$

Aufgabe 2:

$$Ly=b, Rx=y$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & & & & 0 \\ 1 & -1 & 2 & & & & 0 \\ 0 & & 1 & 1 & & & \\ 0 & & & 1 & 1 & & \\ 0 & & & & 1 & 1 & \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & & & & 0 \\ 1 & -1 & 1 & & & & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & & & \\ 0 & 0 & & 1 & 1 & & \\ 0 & 0 & & & 1 & 1 & \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & 4 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & & & & 1 \\ 1 & 1 & -1 & & & & \\ 1 & -1 & 1 & & & & \\ & & & 1 & & & \\ & & & & 1 & & \\ & & & & & 1 & \\ & & & & & & 1 \\ 1 & & 1 & 1 & 1 & 1 & \end{bmatrix} \quad y = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ -3 \\ 2 \\ 1 \\ -2 \end{bmatrix}, \quad X = \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \\ -1 \\ -1 \\ 4 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}$$

Aufgabe 3:

LR-Zerlegung mit partieller Pivotisierung.

Falls man dabei ein 0 Pivotelement hat

$$\rightarrow \det(A) = 0.$$

Sonst $\det(A) = \det(LR \cdot P^{-1}) = \det(r_{11} \cdot \dots \cdot r_{nn}) \cdot \text{sign}(P).$

Aufgabe 4:

$$Q = \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ n \end{bmatrix} [1 \dots n]$$

function $y = \text{multiply_} Q(x)$

$n = \text{length}(x);$

$\text{temp} = 0;$

for $i = 1:n$

$\text{temp} = \text{temp} + i * x(i);$

end

$y = \text{zeros}(n, 1);$

for $i = 1:n$

$y(i) = \text{temp} * i;$

end

end

Aufgabe 5:

1.) $\|A\|_1 = \max\{3, 3\} = 3$

$$A^{-1} = \frac{1}{2+2} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & -\frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

$$\|A^{-1}\|_1 = \frac{3}{4} \quad \Rightarrow \quad \kappa_1(A) = \frac{3}{4} \cdot 3 = \frac{9}{4}$$

2.) $A^T A = \begin{bmatrix} 8 & \\ & 2 \end{bmatrix} \quad \Rightarrow \quad \sigma_1 = \sqrt{8}, \quad \sigma_2 = \sqrt{2}$

$$\Rightarrow \kappa_2(A) = \frac{\sigma_1}{\sigma_2} = \sqrt{\frac{8}{2}} = \sqrt{4} = 2$$

Aufgabe 6:

$$p(x) = \frac{(x-1)(x-2)(x-3)(x-4)(x-5)(x-7)(x-8)}{(6-1)(6-2)(6-3)(6-4)(6-5)(6-7)(6-8)}$$

Aufgabe 7:

function diffs = colwise_norm(sol_comp, sol_ref)

[n, k] = size(sol_comp);

diffs = zeros(1, k);

for i = 1:k

diffs(i) = norm(sol_comp(:, i) - ...

sol_ref(:, i));

end

end

Aufgabe 8:

$$\min_{a \in \mathbb{R}} \left\| \begin{bmatrix} g(x_1; a, b) - y_1 \\ \vdots \\ g(x_4; a, b) - y_4 \end{bmatrix} \right\| = \| G(a, b) \|$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{=: G(a, b)}$

Taylor: $G(a,b) \approx G(a_0,b_0) + DG(a_0,b_0) \begin{bmatrix} a-a_0 \\ b-b_0 \end{bmatrix}$

mit $\textcircled{1} DG(a_0,b_0) = \begin{bmatrix} b_0-x_1 & a_0-x_1 \\ \vdots & \vdots \\ b_0-x_4 & a_0-x_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & -1 \\ 3 & -2 \\ 1 & -4 \\ 0 & -5 \end{bmatrix} \begin{matrix} =: \delta \\ \\ \\ =: \eta \end{matrix}$

und mit $G(a_0,b_0) = \begin{bmatrix} x_1(x_1-5) - y_1 \\ \vdots \\ x_4(x_4-5) - y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 \\ -8 \\ -17 \\ -21 \end{bmatrix} =: +b$

Zu lösen ist also

$$\min_{\delta \in \mathbb{R}^2} \|A\delta + b\| \quad \text{mit } A, b \text{ wie oben}$$

Zusatzaufgabe: Mit Normalgleichung ist

$$A^T A = \begin{bmatrix} 26 & -14 \\ -14 & 46 \end{bmatrix}, \quad -A^T b = \begin{bmatrix} +57 \\ -193 \end{bmatrix}$$

LR-Zerlegung von $A^T A$ ist $\left[\begin{array}{c|c} 26 & -14 \\ \hline -\frac{7}{13} & \frac{500}{13} \end{array} \right]$

$$Ly = -A^T b$$

$$\Rightarrow y = \begin{bmatrix} 57 \\ -\frac{2110}{13} \end{bmatrix}$$

$$Rx = y$$

$$\Rightarrow x = \begin{bmatrix} \left(57 - \frac{14 \cdot 2110}{500}\right) \frac{1}{26} \\ -\frac{2110}{500} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{2}{25} \\ -\frac{211}{50} \end{bmatrix}$$

Aufgabe 9:

1.) Die Verfahrensformel ist $\underline{\Phi}(h) = k_1(h)$
mit $k_1(h) = f\left(t + \frac{h}{2}, y + \frac{h}{2} k_1(h)\right)$

$$\Rightarrow k_1'(h) = \frac{1}{2} f_t(-) + \frac{1}{2} (k_1(h) + h k_1'(h)) f_y(-)$$

$$\Rightarrow k_1'(0) = \underline{\Phi}'(0) = \frac{1}{2} (f_t + \dot{y} f_y) = \frac{1}{2} \dot{y}$$

$$\Rightarrow \tau'(0) = \dot{y} - \underline{\Phi}(0) = \dot{y} - \dot{y} = 0$$

\Rightarrow Konsistenzordnung ≥ 1

$$\Rightarrow \tau''(0) = \ddot{y} - 2\underline{\Phi}'(0) = \ddot{y} - 2 \cdot \frac{1}{2} \dot{y} = 0$$

\Rightarrow Konsistenzordnung ≥ 2

$$\Rightarrow \tau''''(0) = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} f_{tt} + \frac{1}{2} \dot{y} f_{ty} \right)$$

$$+ \frac{1}{2} \cdot 2 k_1(0) f_y + \frac{1}{2} \dot{y} \left(\frac{1}{2} f_{ty} + \frac{1}{2} \dot{y} f_{tyy} \right)$$

$$= \frac{1}{4} (f_{tt} + 2\dot{y} f_{ty} + \dot{y}^2 f_{tyy}) + \frac{1}{2} \dot{y} f_y$$

$$= \frac{1}{4} (\ddot{y} + \dot{y} f_y)$$

$$\Rightarrow \tau''''(0) = \ddot{y} - 3\underline{\Phi}''(0) = \ddot{y} - \frac{3}{4} \ddot{y} - \frac{3}{4} \dot{y} f_y \neq 0$$

\Rightarrow Konsistenzordnung < 3

Das Verfahren hat Konsistenzordnung 3.

2.) Das Verfahren ist für die Testgleichung
 $y_{k+1} = y_k + h \underline{\Phi}$ mit $\underline{\Phi} = k_1$ und

$$\underline{\Phi} = f(-, y_k + \frac{h}{2} k_1) = f(y_k + \frac{h}{2} k_1)$$

$$\Rightarrow \left(1 - \frac{\lambda h}{2}\right) k_1 = \lambda y_k$$

$$\Rightarrow y_{k+1} = y_k + h \left(\frac{\lambda y_k}{1 - \frac{\lambda h}{2}} \right)$$

$$= \left(1 + \frac{h\lambda}{1 - \frac{\lambda h}{2}}\right) y_k = \frac{1 - \frac{\lambda h}{2} + h\lambda}{1 - \frac{\lambda h}{2}} y_k$$

$$= \frac{1 + \frac{\lambda h}{2}}{1 - \frac{\lambda h}{2}} y_k$$

$$=: \underbrace{F\left(\frac{\lambda h}{2}\right)}_{=: \mu}$$

Also ist $\mu \in \mathbb{C}$ genau dann wenn

$$|F(\mu)| < 1 \Leftrightarrow \left|1 + \frac{\mu}{2}\right| < \left|1 - \frac{\mu}{2}\right| \Leftrightarrow$$

$$\left(1 + \frac{\mu}{2}\right)\left(1 + \frac{\bar{\mu}}{2}\right) < \left(1 - \frac{\mu}{2}\right)\left(1 - \frac{\bar{\mu}}{2}\right) \Leftrightarrow$$

$$1 + \frac{\mu + \bar{\mu}}{2} + \frac{|\mu|^2}{4} < 1 - \frac{\mu + \bar{\mu}}{2} + \frac{|\mu|^2}{4} \Leftrightarrow$$

$$\operatorname{Re}(\mu) < -\operatorname{Re}(\mu) \Leftrightarrow$$

$$2 \operatorname{Re}(\mu) < 0 \Leftrightarrow \operatorname{Re}(\mu) < 0.$$

Also ist $\mathbb{L} = \mathbb{C}_-$ die linke halb-Ebene.

Aufgabe 10:

Es ist

$$\begin{aligned}x_{k+1} &= x_k + P(b - Ax_k) \\ &= (I - PA)x_k + Pb\end{aligned}$$

eine Fixpunktiteration mit Iterationsmatrix

$$S = (I - PA).$$

Somit folgt Konvergenz für alle x_0 , genau dann, wenn

$$\rho(S) = \rho(I - PA) < 1,$$

was nach Voraussetzung aber gegeben ist

Aufgabe 11:

Das erste Orthogonalpolynom ist

$$p_1(x) = x - \frac{\langle x, 1 \rangle_\omega}{\langle 1, 1 \rangle_\omega}.$$

und hat damit die Nullstelle

$$x_1 = \frac{\langle x, 1 \rangle_\omega}{\langle 1, 1 \rangle_\omega}.$$

Da $\langle 1, 1 \rangle_\omega \stackrel{\langle \cdot, \cdot \rangle_\omega \text{ ist Skalarprodukt}}{>} 0$ ist also $x_1 > 0$
genau dann, wenn

$$0 < \langle x, 1 \rangle_\omega = \int_{-1}^1 \omega(x) x dx = - \int_{-1}^0 \omega(x) |x| dx + \int_0^1 \omega(x) |x| dx$$

$$\Leftrightarrow \int_{-1}^0 \omega(x) |x| dx < \int_0^1 \omega(x) |x| dx$$

Diese letzte Aussage gilt aber, da wegen der Monotonie von $\omega(x)$ gilt:

$$\int_{-1}^0 \omega(x) |x| dx < \int_{-1}^0 \omega(0) |x| dx = \omega(0) \int_{-1}^0 |x| dx$$

$$= \omega(0) \int_0^1 |x| dx = \int_0^1 \omega(0) |x| dx$$

$$< \int_0^1 \omega(x) |x| dx. \quad \checkmark$$