

1 Präsenzaufgabe 31.10.12

1.1 Aufgabe

Warum Pivottisierung?

Betrachte das LGS:

$$Ax = b \text{ mit } A = \begin{pmatrix} 0.001 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \text{ und } b = \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Exakte Lösung: $x = (-1.996, 3.998)^T$ mit der exakten LR-Zerlegung

$$LR = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1000 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0.001 & -1 \\ 0 & 1002 \end{pmatrix} = A$$

Angenommen, wir arbeiten mit einer Fehlergenauigkeit von $\varepsilon = 5 \cdot 10^{-3}$

Die jew. Rechenop. seien $\oplus, \ominus, \odot, \oslash$

1. Ohne Pivottisierung

$$L^{-1}A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1000 & 1 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 0.001 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.001 & -1 \\ 0 & 1000 \oplus 2 \end{pmatrix} = R$$

Vorwärtselimination:

$$L^{-1}c = b \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1000 & 1 \end{pmatrix} c = \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \end{pmatrix} \Rightarrow c = \begin{pmatrix} -4 \\ 4010 \oplus 6 \end{pmatrix}$$

Rücksubstitution:

$$\begin{aligned} Rx = c &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0.001 & 1 \\ 0 & 1000 \end{pmatrix} x \\ &= \begin{pmatrix} -4 \\ 4010 \end{pmatrix} \Rightarrow x = \begin{pmatrix} (-4 \oplus 4.01) \oslash 0.001 \\ 4010 \oslash 1000 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ 4.01 \end{pmatrix} \neq \begin{pmatrix} -1.996 \\ 3.998 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{Fehler: } \left\| \begin{pmatrix} 10 \\ 4.01 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1.996 \\ 3.998 \end{pmatrix} \right\|_{\infty} = 11.996$$

$$\text{Defekt: } \|\delta b\|_{\infty} = \|Ax - b\|_{\infty} = \left\| \begin{pmatrix} -4 \\ 18.02 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \end{pmatrix} \right\|_{\infty} = 12.02$$

2. Mit Spaltenpivottisierung

$$\begin{aligned} R &= G_1 \odot P_0 \odot AR = G_1 \odot \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 0.001 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -0.001 & 1 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0.001 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\text{Also } L = G_1^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0.001 & 1 \end{pmatrix}$$

Vorwärtselim.:

$$L^{-1}c = b \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0.001 & 1 \end{pmatrix} c = \begin{pmatrix} 6 \\ -4 \end{pmatrix} \Rightarrow c = \begin{pmatrix} 6 \\ -4.01 \ominus 0.006 \end{pmatrix}$$

Rücksubst.:

$$Rx = c \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} 6 \\ -4.01 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow x = \begin{pmatrix} 6 \ominus 2 \ominus 4.01 \\ -4.01 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2.02 \\ 4.01 \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} -1.998 \\ 3.998 \end{pmatrix}$$

Fehler: 0.024, Defekt:0.012

3. Mit Totalpivositierung

$$PAQ = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 0.001 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1/2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 0.501 \end{pmatrix}$$

$$\text{Vorwärtsel.: } L^{-1}c = b \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1/2 & 1 \end{pmatrix} c = \begin{pmatrix} 6 & -4 \end{pmatrix} \Rightarrow c = \begin{pmatrix} 6 \\ -1 \\ \ominus 3 \end{pmatrix}$$

Rückwärtssubst.:

$$R\tilde{x} = c \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 0.501 \end{pmatrix} \tilde{x} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \tilde{x} = \begin{pmatrix} (6 \ominus 1 \odot 2) \oslash 2 \\ -1 \oslash 0.501 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow x = Q\tilde{x} = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} -1.996 \\ 3.998 \end{pmatrix}$$

Fehler:0.004, Defekt:0.002

1.2 Aufgabe

Konditionszahl

$$\text{cond}(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$$

(hängt von der verw. Matrixnorm ab, $\text{cond}_2(A)$, $\text{cond}_\infty(A)$)

Sei \tilde{x} eine Näherung der Lösung $Ax = b$, $x \neq 0$.

Dann gilt für den Residuenvektor $r = A\tilde{x} - b$

und für den Fehlervektor $z = x - \tilde{x} = x - (A^{-1}r + \underbrace{A^{-1}b}_{=x}) = -A^{-1}r$.

Folgt mit $\|\cdot\|_M$ als zu $\|\cdot\|_v$ verträglichen Norm:

$$\|b\|_v = \| -Ax \|_v \leq \|A\|_M \|x\|_v \Leftrightarrow \frac{1}{\|x\|_v} \leq \frac{\|A\|_M}{\|b\|_v}$$

$$\|z\|_v = \| -A^{-1}r \|_v \leq \|A^{-1}\|_M \|r\|_v$$

Damit gilt für den relativen Fehler:

$$\frac{\|x - \tilde{x}\|}{\|x\|} = \frac{\|z\|}{\|x\|} \leq \|A\| \cdot \|A^{-1}\| \frac{\|r\|}{\|b\|} = \text{cond}(A) \frac{\|r\|}{\|b\|}$$

$$\text{Aufgabe: } \text{cond}_\infty(A) = \left\| \begin{pmatrix} 0.001 & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \right\|_\infty \left\| \frac{1}{1.002} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 0.001 \end{pmatrix} \right\|_\infty \approx q$$

Folgt:

1. $\frac{\|x - \tilde{x}\|_\infty}{\|x\|_\infty} \leq \text{cond}_\infty(A) = \frac{\|r\|_\infty}{\|b\|_\infty} \approx q \frac{12.02}{6} = 18.03$ (ohne Pivotisierung)
2. $\frac{\|x - \tilde{x}\|_\infty}{\|x\|_\infty} \leq 0.018$ (mit Spaltenpivotisierung)
3. $\frac{\|x - \tilde{x}\|_\infty}{\|x\|_\infty} \leq 0.003$ (mit Totalpivotisierung)

1.3 Tipp Blatt 2

Erinnerung

orthogonale Matrizen:

Eine Matrix U heißt orthogonal falls

$$U^{-1} = U' \text{ mit } U' \text{ als konj. Matrix zu } U$$

$$U' = U^T \text{ falls } \mathbb{K} = \mathbb{R}$$

$$U' = \bar{U}^T \text{ falls } \mathbb{K} = \mathbb{C}$$

Skalarprodukt:

$$\langle x, y \rangle := \sum_{i=1}^n x_i y_i, \quad \mathbb{K} = \mathbb{R}$$

$$\langle x, y \rangle := \sum_{i=1}^n x_i \bar{y}_i, \quad \mathbb{K} = \mathbb{C}$$

Behauptung:

Wenn U orth., dann gilt für $x \in \mathbb{K}$: $\|Ux\|_2 = \|x\|_2$

Beweis:

$$\|Ux\|_2^2 = \langle Ux, Ux \rangle = \langle x, U'Ux \rangle = \langle x, x \rangle = \|x\|_2^2$$