### Teilaufgabe a

Gegeben:

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 15 & 13 \\ 6 & 6 & 6 \\ 2 & 8 & 19 \end{pmatrix}$$

**Aufgabe:** LR-Zerlegung von A mit Spaltenpivotwahl

Lösung:

$$A^{(0)} = \begin{pmatrix} 3 & 15 & 13 \\ 6 & 6 & 6 \\ 2 & 8 & 19 \end{pmatrix} \leftarrow A^{(0)} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \qquad A^{(1)} = \begin{pmatrix} 6 & 6 & 6 \\ 3 & 15 & 13 \\ 2 & 8 & 19 \end{pmatrix} \leftarrow A^{(-\frac{1}{2})} + A^{(-\frac{1}{2})} + A^{(1)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 1 & 0 \\ -\frac{1}{3} & 0 & 1 \end{pmatrix}, \qquad A^{(2)} = \begin{pmatrix} 6 & 6 & 6 \\ 0 & 12 & 10 \\ 0 & 6 & 17 \end{pmatrix} \leftarrow A^{(-\frac{1}{2})} + A^{(3)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 12 & 10 \\ 0 & 0 & 12 \end{pmatrix}$$

Es gilt:

$$L^{(3)} \cdot L^{(2)} \cdot \underbrace{P^{(1)}}_{=:P} \cdot A^{0} = \underbrace{A^{(3)}}_{=:R} \tag{1}$$

$$\Leftrightarrow PA = (L^{(3)} \cdot L^{(2)})^{-1} \cdot R \tag{2}$$

$$\Rightarrow L = (L^{(3)} \cdot L^{(2)})^{-1} \tag{3}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 1 & 0 \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix} \tag{4}$$

Nun gilt:  $PA = LR = A^{(1)}$  (Kontrolle mit Wolfram|Alpha)

### Teilaufgabe b

### Gegeben:

$$A = \begin{pmatrix} 9 & 4 & 12 \\ 4 & 1 & 4 \\ 12 & 4 & 17 \end{pmatrix}$$

Aufgabe: A auf positive Definitheit untersuchen, ohne Eigenwerte zu berechnen.

Vorüberlegung: Eine Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  heißt positiv Definit ...

$$\ldots \Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}^n : x^T A x > 0$$
 
$$\Leftrightarrow \text{Alle Eigenwerte sind größer als 0}$$

Falls A symmetrisch ist, gilt:

A ist pos. Definit  $\Leftrightarrow$  alle führenden Hauptminore von A sind positiv

 $\Leftrightarrow$  es gibt eine Cholesky-Zerlegung  $A=GG^T$  mit G ist reguläre untere Dreiecksmatrix

### Lösung 1: Hauptminor-Kriterium

$$\det(A_1) = 9 > 0 \tag{5}$$

$$\det(A_2) = \begin{vmatrix} 9 & 4 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} = 9 - 16 < 0 \tag{6}$$

$$\Rightarrow A \text{ ist nicht positiv definit}$$
 (7)

### Lösung 2: Cholesky-Zerlegung

$$l_{11} = \sqrt{a_{11}} = 3 \tag{8}$$

$$l_{21} = \frac{a_{21}}{l_{11}} = \frac{4}{3} \tag{9}$$

$$l_{31} = \frac{a_{31}}{l_{11}} = \frac{12}{3} = 4 \tag{10}$$

$$l_{22} = \sqrt{a_{21} - l_{21}^2} = \sqrt{\frac{4}{3} - \frac{16}{9}} = \sqrt{-\frac{4}{9}} \notin \mathbb{R}$$
 (11)

$$\Rightarrow$$
 Es ex. keine Cholesky-Zerlegung, aber A ist symmetrisch (12)

$$\Rightarrow A \text{ ist nicht pos. Definit}$$
 (13)

### Teilaufgabe a

Aufgabe Formulieren Sie einen Algorithmus in Pseudocode zum Lösen des Gleichungssystems

$$Ly = b$$
,

wobei L eine invertierbare, untere Dreiecksmatrix ist.

Geben Sie die Formel zur Berechnung von  $y_i$  an.

#### Lösung:

$$y_i = \frac{b_i - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik} \cdot y_k}{l_{ii}}$$

### **Algorithm 1** Calculate y in Ly = b

```
Require: Lower, invertable, triangular Matrix L \in \mathbb{R}^{n \times n}, Vektor b procedure SOLVE(L,b) for i \in \{1, \dots n\} do y_i \leftarrow b_i for k \in \{1, \dots, i-1\} do y_i \leftarrow y_i - l_{ik} \cdot y_k end for y_i \leftarrow \frac{y_i}{l_{ii}} end for end procedure
```

## Teilaufgabe b

$$Ax = b \Leftrightarrow PAx = Pb \Leftrightarrow LRx = Pb$$

### Algorithm 2 Löse ein LGS Ax = b

```
Require: Matrix A, Vektor b
procedure LoeseLGS(A, b)
P, L, R \leftarrow \text{LRZer}(A)
b^* \leftarrow Pb
c \leftarrow \text{VorSub}(L, b^*)
x \leftarrow \text{RueckSub}(R, c)
return x
end procedure
```

# Teilaufgabe c

Der Gesamtaufwand ist:

- LR-Zerlegung,  $\frac{1}{3}n^3 \frac{1}{3}n^2$
- $\bullet$  Vorwärtssubstitution,  $\frac{1}{2}n^2$
- $\bullet$ Rückwärtssubstitution,  $\frac{1}{2}n^2$

$$f'(x,y) = \begin{pmatrix} 3 & \cos y \\ 3x^2 & e^y \end{pmatrix}$$

Und jetzt die Berechnung

$$f'(x,y) \cdot (x_0, y_0) = f(x,y)$$

LR-Zerlegung für f'(x, y):

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ x^2 & 1 \end{pmatrix} \tag{14}$$

$$R = \begin{pmatrix} 3 & \cos y \\ 0 & e^y - x^2 \cos y \end{pmatrix}$$

$$P = I_2$$

$$(15)$$

$$P = I_2 \tag{16}$$

$$-f(\frac{-1}{3},0) = \binom{2}{-\frac{1}{27}} \tag{17}$$

$$c = \begin{pmatrix} 2\\ \frac{7}{27} \end{pmatrix} \tag{18}$$

$$(x_1, y_1) = \begin{pmatrix} \frac{5}{3} \\ \frac{7}{27} \end{pmatrix} \tag{19}$$

Aufgabe:

$$I(f) = \int_{a}^{b} f(x) \mathrm{d}x$$

- 1. Integrand am linken und am rechten Rand interpolieren
- 2. Interpolationspolynom mit Quadraturformel integrieren

### Lösung:

Stützstellen:

$$(a, f(a))$$
 und  $(b, f(b))$ 

- $\Rightarrow$  Polynom 1. Grades interpoliert diese
- $\Rightarrow$  Gerade  $y = m \cdot x + t$  interpoliert

$$f(a) = a \cdot m + t \tag{20}$$

$$f(b) = b \cdot m + t \tag{21}$$

$$\Leftrightarrow t = f(a) - ma \tag{22}$$

$$t = f(b) - mb (23)$$

$$\Rightarrow f(a) - ma = f(b) - mb \tag{24}$$

$$\Leftrightarrow f(a) - f(b) = ma - mb \tag{25}$$

$$\stackrel{a \neq b}{\Leftrightarrow} m = \frac{f(a) - f(b)}{a - b} \tag{26}$$

$$\Rightarrow t = f(a) - \frac{f(a) - f(b)}{a - b} \cdot a \tag{27}$$

$$\Leftrightarrow t = \frac{f(a) \cdot a - f(a) \cdot b - f(a) \cdot a - f(b) \cdot a}{a - b}$$
 (28)

$$\Leftrightarrow t = \frac{-f(a) \cdot b - f(b) \cdot a}{a - b} \tag{29}$$

$$\Leftrightarrow t = \frac{f(a) \cdot b + f(b) \cdot a}{b - a} \tag{30}$$

Das Interpolationspolynom p(x) lautet also

$$p(x) = \frac{f(a) - f(b)}{a - b} \cdot x + \frac{f(a) \cdot b + f(b) \cdot a}{b - a}$$

Für Polynome ersten Grades benötigt man eine Quadraturformel vom Grad 2 (also NICHT die Rechteckregel).

### Lösung 1: Mittelpunktsregel Die Mittelpunktsregel lautet

$$\int_{a}^{b} f(x)dx \approx (b-a)f(a+\frac{1}{2}(b-a))$$

Damit ergibt sich

$$I(f) \approx (b-a) \underbrace{(\frac{f(a) - f(b)}{a-b} \cdot (a + \frac{1}{2}(b-a)) + \frac{f(a) \cdot b + f(b) \cdot a}{b-a})}_{p(a + \frac{1}{2}(b-a))}$$

### Lösung 2: Trapezregel Die Trapezregel lautet

$$\int_{a}^{b} f(x)dx \approx (b-a)\left(\frac{1}{2}f(a) + \frac{1}{2}f(b)\right)$$

TODO: Mache das, wer will.

## Teilaufgabe b)

Sei nun  $f(x) = x^2$  und a = 0 sowie b = 4. Man soll die ermittelte Formel zwei mal auf äquidistanten Intervallen anwenden.

### Lösung:

$$\int_{a}^{b} f(x) dx = \int_{a}^{\frac{b-a}{2}} f(x) dx + \int_{\frac{b-a}{2}}^{b} f(x) dx$$
 (31)

$$\int_0^4 x^2 dx = \int_0^2 x^2 dx + \int_2^4 x^2 dx \tag{32}$$

$$\int_0^2 x^2 dx \approx (2 - 0)\left(\frac{f(0) - f(2)}{0 - 2} \cdot \left(0 + \frac{1}{2}(2 - 0)\right) + \frac{f(0) \cdot 2 + f(2) \cdot 0}{2 - 0}\right)$$
(33)

$$=2 \cdot \frac{-4}{-2} = 2 \tag{34}$$

$$\int_{2}^{4} x^{2} dx \approx (4-2)\left(\frac{f(2)-f(4)}{2-4} \cdot \left(2 + \frac{1}{2}(4-2)\right) + \frac{f(2)\cdot 4 + f(4)\cdot 2}{4-2}\right)$$
 (35)

$$= TODO (36)$$

## Teilaufgabe a

Eine Quadraturformel  $(b_i, c_i)_{i=1,\dots,s}$  hat die Ordnung p, falls sie exakte Lösungen für alle Polynome vom Grad  $\leq p-1$  liefert.

### Teilaufgabe b

$$\sum_{i=1}^{s} b_i c_i^{q-1} = \frac{1}{q} \text{ für } q = 1, \dots, p$$

### Teilaufgabe c

**Aufgabe** Bestimmen Sie zu den Knoten  $c_1 = 0$  und  $c_2 = \frac{2}{3}$  Gewichte, um eine Quadraturformel maximaler Ordnung zu erhalten. Wie hoch ist die Ordnung?

Lösung Als erstes stellen wir fest, dass die Knoten nicht symmetrisch (d.h. gespiegelt bei  $\frac{1}{2}$ ) sind. TODO: Warum ist das wichtig?

 $\overset{\text{Satz 28}}{\Rightarrow}$  Wenn wir Ordnung s=2 fordern, sind die Gewichte eindeutig bestimmt.

Da  $c_1 = 0$  kann es sich nicht um die Gauß-QF handeln. Somit können wir nicht Ordnung 4 erreichen.

Nach VL kann bei Vorgabe von s Knoten auch die Ordnung s durch geschickte Wahl der Gewichte erreicht werden. Also berechnen wir die Gewichte, um die Ordnung 2 zu sichern:

$$b_{i} = \int_{0}^{1} L_{i}(x) dx$$

$$b_{1} = \frac{1}{4}$$

$$b_{2} = \frac{3}{4}$$
(37)
(38)

$$b_1 = \frac{1}{4} \tag{38}$$

$$b_2 = \frac{3}{4} \tag{39}$$

Diese Gewichte  $b_1, b_2$  erfüllen die 1. und 2. Ordnungsbedingung.

$$\frac{1}{3} = \sum_{i=1}^{2} b_i \cdot c_i^2 \tag{40}$$

$$=\frac{3}{4}\cdot\frac{4}{9}\tag{41}$$

$$= \frac{3}{4} \cdot \frac{4}{9}$$
 (41)  
=  $\frac{1}{3}$  (42)

Damit ist auch die 3. Ordnungsbedingung und mit den Knoten maximale Ordnung erfüllt.