# Numerical Methods: Notater

Nis Sarup

8. februar 2012

#### 1 Lektion 1

#### 1.1 Introduktion

Formål:

- Lære hvad der findes af vigtige numeriske metoder.
- Være i stand til at give et svar inklusiv hvor stor fejlen på det savr er, fejlvurdering
  - To fejlkilder
    - \* Afrundingsfejl
    - \* Metodefejl
  - Er resultatet overhovedet rigtigt?
    - \* Feil 40
    - \* Andre fejl
- Få en forhøjet matematisk modenhed
- C++ kode

#### 1.2 Numerisk løsning af lineære ligningssystemer

#### 1.2.1 Lineære ligningssystemer

$$2x_1 - 4x_2^2 = 5 x_1 - 2x_2 + x_3 = 8 \cos x_1 + x_2 = 3$$

$$3x_1^2 - 5x_2 = 7 x_2 - 4x_3 = 7 x_1 - \sin x_2 = 5$$

$$x_1 + 6x_3 = 8$$

$$I III III$$

• Ligningerne i del I og II ovenover er ikke lineære på grund af potenserne og cos/sin.

### 1.2.2 Gaussisk Elimenation

• Lav nuller under diagonalen

$$\begin{array}{l} x_3 = -4/71 \\ x_2 = \frac{0+12(-4/71)}{-2} = \frac{24}{71} \\ x_1 = 7/142 \end{array}$$

- Pivoter hvis der kommer for mange nuller.
- $\bullet$  I numerisk forstand er det et problem hvis der kommer meget små tal  $10^{-37}$
- Pivot: Find den største under og byt rækken om.
- Man kan ikke gøre meget ved det hvis de allesammen er små.
- Tip: Brug fornuftige størrelser, ikke nødvendigvis SI-enheder.

## 1.2.3 LU faktorisering

- $\mathbf{A}x = \mathbf{b}$
- A er en  $n \cdot n$  matrice.
- $\bullet$ Samme matrix men forskellige højresider:  $\mathbf{A}x=\mathbf{c}$
- Lave matricen for sig og højresiden for sig
- $\bullet$  Gemmer informationerne om hvad der skal gøres med højreside i  ${\bf L}$