

# Numerisk Analys - Cheat Sheet

---

## TODO

---

- Ändar strukturen på kap 1
- Gör om Checklistan till tabeller

## Cheat Sheet

---

### Kapitel 1

#### Absolutfel

$$\delta x = \hat{x} - x$$

Där  $\hat{x}$  är det approximativa värdet och  $x$  är det riktiga värdet

#### Exempel

$$\delta x = 3.14159 - \pi = -2.65 * 10^{-6}$$

#### Relativa fel

$$\frac{\delta x}{x} \approx \frac{\delta x}{\hat{x}} = \rho$$

#### Exempel

$$\rho = \frac{-2.65 * 10^{-6}}{3.1415} = -8.45 * 10^{-7}$$

#### Korrekt decimal

$$|\delta x| \leq 0.5 * 10^{-t}$$

Man säger att  $\hat{x}$  har  $t$  rätta decimaler

### Exempel

$$\begin{aligned} -2.65 * 10^{-6} &> 0.5 * 10^{-1} \\ -2.65 * 10^{-6} &> 0.5 * 10^{-2} \\ -2.65 * 10^{-6} &> 0.5 * 10^{-3} \\ -2.65 * 10^{-6} &> 0.5 * 10^{-4} \\ -2.65 * 10^{-6} &> 0.5 * 10^{-5} \\ -2.65 * 10^{-6} &> 0.5 * 10^{-6} \\ -2.65 * 10^{-6} &< 0.5 * 10^{-7} \end{aligned}$$

$\hat{x}$  har 7 korrekta decimaler

## Signifikanta siffror

$$\sigma = t + 1$$

Där  $\sigma$  betecknar antalet signifikanta siffror

### Exempel

$$\sigma = 7 + 1 = 8$$

## Kapitel 2

## Kapitel 3

## Kapitel 4

### Kvadraturformler

$$\int_a^b f(x)dx = \sum_{i=1}^n w_i f(x_i) + R_T$$

$R_T$  är trunkeringsfelet

### Trapetsreglen

$$\int_a^b f(x)dx = \frac{b-a}{2} \{f(a) + f(b)\}$$
$$R_T = \frac{f''(\xi)}{12} (b-a)^3, \quad a \leq \xi \leq b$$

## Exempel

### Simpsons regel

$$\begin{aligned} \text{Tre punkter behövs } [a, b, c] \quad , \quad c = \frac{a+b}{2} \\ \int_a^b f(x)dx = \frac{b-a}{6} \{f(a) + f(b) + 4 * f(c)\} \\ R_T = \frac{f^{(4)}(\xi)}{2880} (b-a)^5 \quad , \quad a \leq \xi \leq b \end{aligned}$$

## Exempel

### Trapets formeln

$$\begin{aligned} n \text{ är antalet delintervall och } h \text{ är längden på intervallen} \\ T(h) = h \left\{ \frac{f(x_0)}{2} + f(x_1) + \dots + f(x_{n-1}) + \frac{f(x_n)}{2} \right\} \quad , \quad x_i = a + ih \\ R_T = \frac{b-a}{12} h^2 f''(\xi) \quad , \quad a \leq \xi \leq b \\ h = \frac{b-a}{n} \end{aligned}$$

## Exempel

### Simpsons formel

$$\begin{aligned} n \text{ är antalet delintervall och } h \text{ är längden på intervallen} \\ S(h) = \frac{h}{3} \{f(x_0) + 4f(x_1) + 2f(x_2) + \dots + 2f(x_{n-2}) + 4f(x_{n-1}) + f(x_n)\} \quad , \quad x_i = a + ih \\ R_T = \frac{b-a}{180} h^4 f^{(4)}(\xi) \quad , \quad a \leq \xi \leq b \\ h = \frac{b-a}{2n} \end{aligned}$$

## Exempel

### Richardsonextrapolation

$$T^{(2)}(h) = T(h) + \frac{T(h) - T(2h)}{3}$$

$$|R_T| \leq |T(h) - T(2h)| \quad (\text{Kalls för tumregeln})$$

**Not:** Om man använder trapetsformeln plus Richardsonextrapolation får man simpsons formel

### Exempel

## Rombergs metod

När man använder upprepad Richardsonextrapolation på trapetsformeln kallas det Rombers metod

Nästa steg blir:

$$T^{(3)}(h) = T^{(2)}(h) + \frac{T^{(2)}(h) - T^{(2)}(2h)}{15}$$

$\vdots$

$$T^{(n)}(h) = \dots$$

$$|R_T| \leq |T(h) - T(2h)|$$

## Generaliserade integraler

## Kapitel 5

### LU-faktorisering

Sätt in beskrivning

### Exempel

$$Ax = b$$
$$\begin{pmatrix} 0.01 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} -1 \\ 6 \end{pmatrix}$$

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -100 & 1 \end{pmatrix}$$
$$E_1 A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -100 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0.01 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.01 & 2 \\ 0 & -199 \end{pmatrix} = U$$
$$E_1 \implies L = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 100 & 1 \end{pmatrix}$$
$$A = LU = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 100 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0.01 & 2 \\ 0 & -199 \end{pmatrix}$$

$$Ly = b$$
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 100 & 1 \end{pmatrix} y = \begin{pmatrix} -1 \\ 6 \end{pmatrix} \implies y = \begin{pmatrix} -1 \\ 106 \end{pmatrix}$$

$$Ux = y$$
$$\begin{pmatrix} 0.01 & 2 \\ 0 & -199 \end{pmatrix} x = \begin{pmatrix} -1 \\ 106 \end{pmatrix} \implies x = \begin{pmatrix} 7 \\ -0.533 \end{pmatrix}$$

Insättning av  $x$  i  $Ax=b$  ger ...

## LU-faktorisering med pivoting

Sammanfattningsvis löser man ett linjärt ekvationssystem  $Ax = b$

- Faktorisera  $A$  på formen  $PA = LU$  genom Gausselimination med radpivoting
- Lös det triangulära systemet  $Ly = Pb$  med fråmsubstitution där  $y$  är en hjälpvektor
- Lös det triangulära systemet  $Ux = y$  med bakåtsubstitution för att få lösningen  $x$  till det givna problemet  $Ax = b$

### Exempel

## Vektornormer och matrisnormer

### Summa normen

$$\|x\|_1 = |x_1| + \dots + |x_n| = \sum_{i=1}^n |x_i|$$

#### Exempel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 2 & 4 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

#### Kolumnsumma

$$\begin{pmatrix} 5 & 8 & 3 \end{pmatrix} \implies \|A\|_1 = 8$$

### Euklidiska normen

$$\|x\|_2 = \sqrt{|x_1|^2 + \dots + |x_n|^2} = \sqrt{\sum_{i=1}^n |x_i|^2}$$

#### Exempel

### Maximum normen

$$\|x\|_\infty = \max\{|x_1| + \dots + |x_n|\} = \max_{1 \leq i \leq n} |x_i|$$

#### Exempel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 2 & 4 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

#### Radsumman

$$\begin{pmatrix} 6 \\ 7 \\ 3 \end{pmatrix} \implies \|A\|_\infty = 7$$

## Linjära minstakvadratproblem

### Minstakvadrat

$$x = (A^T A)^{-1} A^T b$$

$$r = Ax - b \implies \|r\|_2 = \|A(A^T A)^{-1} A^T b - b\|_2$$

### Exempel

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 4 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} \quad A^T = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 3 & 4 & 1 \end{pmatrix} \quad A^T A = \begin{pmatrix} 9 & 15 \\ 15 & 26 \end{pmatrix}$$

$$(A^T A)^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \text{adj}(A) = \frac{1}{\det(A^T A) = 9 * 26 - 15 * 15} \begin{pmatrix} 26 & -15 \\ -15 & 9 \end{pmatrix} = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 26 & -15 \\ -15 & 9 \end{pmatrix}$$

$$A^T b = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 1 \\ 3 & 4 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 18 \end{pmatrix}$$

Beräkna Minstakvadrat

$$x = \frac{1}{9} \begin{pmatrix} 26 & -15 \\ -15 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 9 \\ 18 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 26 & -15 \\ -15 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$r = Ax - b = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 2 & 4 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\|r\|_2 = \sqrt{0^2 + 0^2 + 0^2} = 0$$

QR faktorisering

Singularitetsfaktorisering (SVD)

## Kapitel 6

## Checklista på saker man ska kunna

### Wordlist

Sybol	Krav med hänseende till tentamen
✓	Ska kunna
⚠	Förkunskap till de andra formlerna som man bör ha koll på, men nödvändigt vis kunna
?	Osäker om man behöver kunna

## Kapitel 1

- Absolut fel
- Relativ fel
- Korrekt decimal
- Signifikana siffror

- Felfortplantning, envariable
- Felfortplantning, fler variabler
- Kondition och kontitionstal
- bakåt fel
- frammåt fel
- Flyttalssystem

## Kapitel 2

- Newtons metod - dämpad - hybrid
- Sekantmetoden
- Intervallhalverinsmetoden
- Fixpunktmedtoden
- Jacobymatrisen
- Newtons metod för system - dämpad - hybrid
- Fixpunktmetoden för system
- Lösningsnogranhet/metodberonde feluppskattning
- Lösningsnogranhet för system

## Kapitel 3

## Kapitel 4

- ⚠ Kvadraturformler
- ⚠ ? Trapetsreglen
- ⚠ ? Simpsons regel
- ✓ Trapets formlen
- ✓ Simpsons formel
- ✓ Richardsonextrapolation
- ✓ Rombergs metod
- ✓ Generaliserade integraler

## Kapitel 5

- ⚠ LU-faktorisering
- ✓ LU-faktorisering med pivotering
- ⚠ Vektornormer och matrisnormer

## Kapitel 6