



## Praktische Übungen zu Numerik 1

Blatt 3 – 22.11.2021

Abgabe: 3.12.2021, 10:00 Uhr

### Homepage zur Vorlesung:

<https://aam.uni-freiburg.de/agba/lehre/ws21/num>

**Projekt 1.** i) Schreiben Sie ein Programm, das für eine  $LU$ -zerlegbare Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und einen Vektor  $b \in \mathbb{R}^n$  das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  mittels Gauß-Elimination löst und dabei die  $LU$ -Zerlegung von  $A$  bestimmt.

Verwenden Sie Ihr Programm zur Lösung von Gleichungssystemen mit oberer Dreiecksmatrix, um das resultierende System  $A^{(n)}x = b^{(n)}$  zu lösen. Testen Sie das Programm mit der folgenden Matrix  $A$  und dem Vektor  $b$ .

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 7 & -2 & 3 \\ 5 & -1 & -4 & 0 \\ 8 & 1 & 3 & 5 \\ 4 & -4 & 4 & -4 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 21 \\ -9 \\ 39 \\ -8 \end{bmatrix}.$$

ii) Stören Sie die rechte Seite des nachfolgenden Gleichungssystems mit dem Vektor  $d \in \mathbb{R}^n$ ,  $d_i = 10^{-5} \cos(i\pi/n)$  für  $i = 1, 2, \dots, n$  und  $n = 10$ :

$$a_{ij} = (i + j - 1)^{-1}, \quad b_i = \sum_{k=1}^n (-1)^{k-1} / (i + k - 1), \quad x_i = (-1)^{i-1}, \quad i, j = 1, 2, \dots, n.$$

Berechnen Sie die Lösung  $x_d$  des gestörten Gleichungssystems mithilfe Ihres Programms aus i), betrachten Sie den relativen Fehler  $\|x - x_d\|_2 / \|x\|_2$  und vergleichen Sie diesen mit der Konditionszahl der Matrix, die Sie mit dem Matlab-Befehl `cond(A,2)` bestimmen können. Kommentieren Sie kurz die Ergebnisse.

**Projekt 2.** Erweitern Sie Ihr Programm aus Projekt 1, i) um eine Spalten-Pivotsuche. Führen Sie dazu einen Vektor  $p \in \mathbb{N}^n$  ein, der die Zeilenvertauschungen berücksichtigt. Implementieren Sie zudem ein Abbruchkriterium, das das Verfahren beendet, sofern für das Pivotelement die Abschätzung  $|a_{\pi(k),k}^{(k)}| \leq 10^{-10}$  gilt. Beim Lösen des resultierenden Gleichungssystems sind in der Rückwärtssubstitution die Zeilenvertauschungen zu beachten. Testen Sie das Verfahren für das Gleichungssystem aus Projekt 1 sowie  $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  und  $b \in \mathbb{R}^3$  definiert durch

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}.$$