

Aufgabe 1)

a) Bestimme die LR-Zerlegung von $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 1 & 8 & 0 \end{pmatrix}$ (ohne Pivotsuche)

b) Sei $b = (1, 1, 1)^T$, löse $Ax = b$

$$a) A^{\text{tri}} = A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 1 & 8 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow L_1 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow L_1 A^{\text{tri}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 8 & -1 \end{pmatrix} = A^{\text{(2)}}$$

$$\Rightarrow L_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow L_2 A^{\text{(2)}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = R$$

$$L_2^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot L_1^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow A = LR$$

$$b) Lz = b \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \\ z_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow z_1 = 1, z_2 = -1, z_3 = 4$$

$$Rx = z \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} \Rightarrow x_3 = -4, x_2 = -\frac{1}{2}, x_1 = 5$$

$$\Rightarrow x = \begin{pmatrix} 5 \\ -\frac{1}{2} \\ -4 \end{pmatrix}$$

Aufgabe 2) Sei $\varepsilon > 0$ und $A = \begin{pmatrix} \varepsilon & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ (ε „klein“)

a) Berechne $\text{cond}_{\infty}(A)$ und $\text{cond}_{\infty}(R)$ wobei $A = LR$ die LR-Zerlegung von A ist.

b) Löse $Ax = b$ mit $b = (-4, 6)^T$ für $\varepsilon = 10^{-3}$ mittels LR-Zerlegung. Wie groß ist der rel. Fehler, wenn die Rechnung auf einem Rechner mit 3-stelliger Dezimaldarstellung durchgeführt wird?

$$a) A^{-1} = \frac{1}{2\varepsilon+1} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ -1 & \varepsilon \end{pmatrix} \Rightarrow \text{cond}_{\infty}(A) = \|A\|_{\infty} \cdot \|A^{-1}\| = 3 \cdot \frac{3}{2\varepsilon+1} = \frac{9}{2\varepsilon+1}$$

$$A^{\text{tri}} = A = \begin{pmatrix} \varepsilon & -1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \Rightarrow L_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{\varepsilon} & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow L_1 A = \begin{pmatrix} \varepsilon & -1 \\ 0 & \frac{1}{\varepsilon} \end{pmatrix} = A^{\text{(1)}} = R$$

$$\Rightarrow L = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{1}{\varepsilon} & 1 \end{pmatrix}, L^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{\varepsilon} & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{cond}_{\infty}(L) = \|L\|_{\infty} \cdot \|L^{-1}\|_{\infty} = (1 + \frac{1}{\varepsilon})^2 \approx \frac{1}{\varepsilon^2}$$

$$\text{cond}_{\infty}(R) = \|R\|_{\infty} \cdot \|R^{-1}\|_{\infty} = \frac{3}{\varepsilon} + \frac{1}{\varepsilon^2} \approx \frac{1}{\varepsilon^2}$$

b) exakte Lösung: $A^{-1}b = x$ (mit $\varepsilon = 10^{-3}$)

$$\Rightarrow A^{-1} = \begin{pmatrix} 1,996 & 0,998 \\ -0,998 & 0,001 \end{pmatrix} \Rightarrow x = (-1,996, 3,998)^T$$

Rechner-Lösung: (alle folgenden Rechnungen sind auf 3 Stellen genau)

$$R = \begin{pmatrix} 0,001 & -1 \\ 0 & 1000 \end{pmatrix} . \quad y = L^{-1}b = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1000 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -4 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ 4010 \end{pmatrix}$$

$Rx = y \Rightarrow x = (10, 4,01) \leftarrow$ extrem schlecht (Vorzeichen in x_1 stimmt nicht mal) Grund: Pivotelement sehr klein $a_{11} = 10^{-3} \Rightarrow l_{11} = \frac{1}{\varepsilon} = 10^3$
rel. Fehler: $\|Ax\|_\infty / \|x\|_\infty = 11,996 / 3,998 \approx 3 = 300\%$

Aufgabe 3)

Verifiziere, dass der Rechenaufwand bei der LR-Methode zur Lösung von $Ax=b$ $O(n^3)$ ist.

im n -ten Schritt braucht man zur Berechnung von $A_{nn} = L_n A^{(n)}$

$(N-n)^2$ Multiplikationen und dazu kommen $(N-n)$ Divisionen zur

Berechnung von L_n bzw. L_n . Insgesamt $N-1$ Schritte für $N \times N$

$$\text{Matrix.} \Rightarrow \text{Aufwand} = \sum_{n=1}^{N-1} (N-n)^2 + (N-n) = \sum_{n=1}^{N-1} (N-n+1)(N-n) = \sum_{k=1}^{N-1} (k+1)k =$$

$$= \sum_{k=1}^{N-1} k^2 + k = \frac{1}{3}N^3 - \frac{1}{3}N = O(N^3)$$

Aufwand für $Ly=b$: $O(N^2)$ Mult.

Aufwand für $Rx=y$: $O(N^2)$ Mult. + $O(N)$ Div.

\Rightarrow Insgesamt für Lösung der Δ -Systeme $O(N^3)$ Operationen und ist somit geg. über $O(N^3)$.