

Zapis števil in napake

Števila predstavimo kot elemente $P(b, t, L, U)$, to so vsa decimalna števila $0.c_1c_2 \dots c_t \cdot b^e$, $L \leq e \leq U$, $c_1 \neq 0$. Osnovna zaokrožitvena napaka je $u = \frac{1}{2}b^{-t}$.

Standard IEEE single: $\boxed{s} \boxed{e} \boxed{f}$, s predznak, 1 bit, e je eksponent, 8 bitov, f je mantisa, 23 bitov. Število x zapišemo kot $x = (-1)^s(1 + f)2^{e-127}$. Denormalizirano število: $e = 0$, $f \neq 0$, $x = (-1)^s(0 + f)2^{-126}$

Za elementarne operacije velja $\text{fl}(a \oplus b)$ se v praksi izračuna z relativno napako $|\delta| < u$ v $(a \oplus b)(1 + \delta)$. Za zaporednje n operacij je napaka manjša od nu .

Direktna stabilnost: vedno majhna relativna napaka.

Obratna stabilnost: izračunan rezultat je točen rezultat malo spremenjenih začetnih vrednosti.

Nelinearne enačbe

Iščemo ničle α funkcije f . Občutljivost $\frac{1}{f'(\alpha)}$, za dvojno ničlo velja ocena $\sqrt{\frac{2\epsilon}{|f''(\alpha)|}}$, kjer $|f(\alpha)| \leq \epsilon$.

BISEKCIJA: razpolavljamo interval, na katerem imamo ničlo. Št korakov za natančnost ϵ : $k \geq \log\left(\frac{|b-a|}{\epsilon}\right)$.

NAVADNA ITERACIJA: Iščemo fiksno točko $g(\alpha) = \alpha$. Metoda: $x_{r+1} = g(x_r)$. Če je $|g'(\alpha)| < 1$ je točka privlačna, če $|g'(\alpha)| > 1$ je odbojna. Red konvergence je p , če je $g^{(p)}(\alpha) \neq 0$, nižji odvodi pa so 0 v α . Ocene za napako: $|x_r - \alpha| \leq m^r|x_0 - \alpha|$, $|x_{r+1} - \alpha| \leq \frac{m}{1-m}|x_r - x_{r+1}|$, kje je m Lipschitzeva konstanta za g ($m = \max g'$).

TANGENTNA METODA: $x_{r+1} = x_r - \frac{f(x_r)}{f'(x_r)}$. Konvergenca je za enojne ničle kvadratična, za večkratne ničle linearna.

Če za enostavno ničlo velja $f''(\alpha) = 0$ je konvergenca kubična, itn. . . Vse ničle so privlačne.

SEKANTNA METODA: $x_{r+1} = x_r - \frac{f(x_r)(x_r - x_{r-1})}{f(x_r) - f(x_{r-1})}$. Red konvergence: $\frac{1+\sqrt{5}}{2}$.

LAGUERROVA METODA za iskanje ničel polinomov: $z_{r+1} = z_r - \frac{np(z_r)}{p'(z_r) \pm \sqrt{(n-1)((n-1)p'^2(z_r) - np(z_r)p''(z_r))}}$

Pri stabilni metodi izberemo predznak tako, da je absolutna vrednost imenovalca največja. Če izbiramo vedno $-$ ali $+$ skonvergiramo k levi oz. desni ničli, če so vse ničle realne. Konvergenca v bližini enostavne ničle je kubična. Metoda najde tudi kompleksne ničle.

REDUKCIJA POLINOMA: Imamo eno ničlo, radi bi jo faktorizirali ven. Poznamo obratno in direktno redukcijo, pri katerih je stabilno izločati ničle v padajočem in naraščajočem vrstnem redu po absolutni vrednosti. V praksi uporabimo kombinirano metodo: do nekega r uporabimo z ene strani obratno, z druge pa direktno. Ta r izberemo tako, da je $|\alpha^r a_{n-r}|$ maksimalen.

DURAND-KERNERJEVA METODA: Iščemo vse ničle naenkrat: $x_k^{(r+1)} = x_k^{(r)} - \frac{p(x_k^{(r)})}{\prod_{j \neq k}^n (x_k^{(r)} - x_j^{(r)})}$. Kvadratična konvergenca. Za kompleksne ničle je treba začeti s kompleksnimi približki.

Linearni sistemi

NORME: $\|A\|_1 = \max_{j \in \{1..n\}} (\sum_{i=1}^n |a_{ij}|)$ = največji stolpec, $\|A\|_\infty = \|A^T\|_1$ = največja vrstica

$\|A\|_2 = \sigma_1 = \sqrt{\lambda_{\max}(A^H A)}$ = največja singularna vrednost, $\|A\|_F = \sqrt{\sum_{ij} a_{ij}^2}$ = gledamo kot vektor

Operatorska norma: $\|A\| = \max_{x \neq 0} \frac{\|Ax\|}{\|x\|}$. Neenakosti: $\lambda \leq \|A\|$. $\|Ax\| \leq \|A\|\|x\|$.

$$\begin{aligned} \frac{1}{\sqrt{n}}\|A\|_F &\leq \|A\|_2 \leq \|A\|_F \\ \frac{1}{\sqrt{n}}\|A\|_1 &\leq \|A\|_2 \leq \sqrt{n}\|A\|_1 \\ \frac{1}{\sqrt{n}}\|A\|_\infty &\leq \|A\|_2 \leq \sqrt{n}\|A\|_\infty \\ N_\infty(A) &\leq \|A\|_2 \leq nN_\infty(A) \\ &\leq \|A\|_2 \leq \sqrt{\|A\|_1\|A\|_\infty} \\ \|a_i\|_2, \|\alpha_i\|_2 &\leq \|A\|_2 \end{aligned}$$

Rešujemo sistem $Ax = b$. Za napako x velja ocena:

$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq \frac{\kappa(A)}{1 - \kappa(A) \frac{\|\Delta A\|}{\|A\|}} \left(\frac{\|\Delta A\|}{\|A\|} + \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|} \right)$$

Količina $\kappa(A)$ se imenuje občutljivost matrike. $\kappa(A) = \|A\|\|A^{-1}\|$. Velja $\kappa_2(A) = \frac{\sigma_1(A)}{\sigma_n(A)} \geq 1$.

LU RAZCEP s kompletnim pivotiranjem: matriko A zapišemo kot $PAQ = UL$, L sp. trikotna z 1 na diagonali in U zg. trikotna, ter P, Q permutacijski matriki stolpcev in vrstic. Algoritem:

```
Q = I, P = I
for j = 1 to n:
  r, q taka, da a_rq največji v podmatriki A(j+1:n)
  zamenjaj vrstici r in j v A, L, P // za delno pivotiranje
  zamenjaj stolpca q in j v A, L, Q // za kompletno pivotiranje
```

```

for i = j+1 to n:
  l_ij = a_ij / a_jj
  for k = j+1 to n:
    a_ik = a_ik - l_ij * a_jk

```

Postopek na roke:

1. * Če delamo pivotiranje zamenjamo primerne vrstice in stolpce v A, P, Q , da je a_{00} največji.
2. Prvi stolpec delimo z a_{00} , razen a_{00} , ki ga pustimo na miru.
3. Za vsak element v podmatriki $A(2:n, 2:n)$: $a_{ij} = a_{ij} - a_{i1} \cdot a_{1j}$ (odštejemo produkt \leftarrow in \uparrow).
4. Ponovimo postopek na matriki $A(2:n, 2:n)$.

Delno pivotiranje uporablja samo matriko P , za LU razcep brez pivotiranja pa preskočimo 1.

Skalarni produkt potrebuje $2n$ operacij. Reševanje s premimi substitucijami potrebuje n^2 , z obratnimi $n^2 + n$. Reševanje z LU razcepom (brez pivotiranja) potrebuje $\frac{2}{3}n^3 + \frac{3}{2}n^2 + \frac{5}{6}n$ operacij.

Za izračunani LU razcep $\hat{L}\hat{U} = A + E$ velja $|E| \leq nu|\hat{L}||\hat{U}|$.

Pivotna rast: $g = \frac{\max u_{ij}}{\max a_{ij}}$. Pri delnem pivotiranju $g < 2^n$.

RAZCEP CHOLESKEGA: Za spd matriko A obstaja razcep $A = VV^T$.

```

for k = 1 to n:
  v_kk = sqrt(a_kk - sum(v_kj^2, j=1 to k))
  for i = k+1 to n:
    v_ik = 1/v_kk * (a_ik - sum(v_ij * v_kj, j = 1 to k))

```

Postopek na roke po stolpcih:

1. Če sem diagonalen element: odštejem od sebe skalarni produkt vrstice na levo same s sabo in se korenim.
2. Če nisem diagonalni: od sebe odštejem skalarni produkt vrstice levo od sebe z vrstico levo od mojega diagonalnega. Nato se delim z diagonalnim.

Razcep stane $\frac{1}{3}n^3$ operacij. Je obratno stabilno. Je enoličen.

Nelinearni sistemi

JACOBIJEVA ITERACIJA: Posplošitev navadne iteracije. Naj velja $G(\alpha) = \alpha$. Metoda: $x^{(r+1)} = G(x^{(r)})$. Točka α je privlačna, če velja $\rho(DG(\alpha)) < 1$. Dovolj je $\|DG(\alpha)\| < 1$. Konvergenca je linearna.

NEWTONOVA METODA: Posplošitev tangentne metode. Metoda: reši sistem $DF(x^{(r)})\Delta x^{(r)} = -F(x^{(r)})$. $x^{(r+1)} = x^{(r)} + \Delta x^{(r)}$. Konvergenca je kvadratična.

Problem najmanjših kvadratov

REŠEVANJE PREDOLOČENIH SISTEMOV: Za dan predoločen sistem $Ax = b$ rešujemo normalni sistem $A^T Ax = A^T b$. Če je A polnega ranga, je x enoličen. Rešujemo z razcepom Choleskega. Število operacij: $n^2 m + \frac{1}{3}n^3$.

QR razcep je bolj stabilen. Za $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ obstaja enoličen razcep $A = QR$, $Q^T Q = I$ in R zg. trikotna s pozitivnimi diagonalci. Za predoločen sistem rešimo $Rx = Q^T b$.

CGS IN MGS Klasična GS ortogonalizacija. Od vsakega stolpca a_k odštejemo pravokotne projekcije $a_i, i < k$. Algoritem ni najbolj stabilen.

```

for k = 1 to n:
  q_k = a_k
  for i = 1 to k-1:
    r_ik = q_i' * a_k (CGS) ALI = q_i' * q_k (MGS)
    q_k = q_k - r_ik q_i
  r_kk = ||q_k||
  q_k = q_k / r_kk

```

Za večjo natančnost izračunamo $[Ab] = [Qq_{n+1}][Rz; 0p]$ in rešimo $Rx = z$. Porabi $2nm^2$ operacij.

Razširjeni QR razcep: $A = \tilde{Q}\tilde{R}$, $\tilde{Q} \in \mathbb{R}^{m \times m}$ ortogonalna, \tilde{R} zgornje trapezna. $\tilde{Q} = [Q \ Q_1]$, $\tilde{R} = [R; 0]$.

GIVENSOVE ROTACIJE

Elemente v A po stolpcih enega po enega ubijamo z rotacijami. Rotacija, ki ubije element a_{ki} je $R_{ik}^T([ik], [i, k]) = [c \ s; -s \ c]$, in ostalo identiteta. Parametre nastavimo: $c = x_{ii}/r$, $s = x_{ki}/r$, $r = \sqrt{x_{ii}^2 + x_{ki}^2}$. \tilde{Q} dobimo kot produkt vseh rotacij, potrebnih za genocid elementov A . Rotacija spremeni samo i -to in k -to vrstico.

Število operacij: $3mn^2 - n^3$. Če potrebujemo \tilde{Q} , potem rabimo še dodatnih $6m^2 n - 3mn^2$ operacij.

```

Q = I_m
for i = 1 to n:
  for k = i+1 to m:
    r = sqrt(a_ii^2 + a_ki^2)
    c = a_ii/r, s = a_ki/r
    A([i,k], i:n) = [c s; -s c] A([i k], i:n)
    b([i, k]) = [c s; -s c] b([i, k]) // za predoločen sistem
    Q(i, [i k]) = Q(i, [i k]) [c -s; s c] // za matriko Q
Q = Q'

```

HAUSHOLDERJEVA ZRCALJENJA Definiramo $P = I - \frac{2}{w^T w} w w^T$. P je zrcaljenje prek ravnine z normalo w . $Px = x - \frac{1}{m}(x^T w)w$, $m = \frac{1}{2}w^T w$.

Da vektor x prezrcalimo tako, da mu uničimo vse razen prve komponente, uporabimo $w = [x_1 + \text{sign}(x_1)\|x\|_2; x_2; \dots x_n]$ in $m = \|x\|_2(\|x\|_2 + |x_1|)$. Število operacij za Pz je $4nm$ za w in m pa potrebujemo $2n$ operacij.

```
Q = I_m
for i = 1 to n:
    w_i iz R^{m-i+1}, ki prezrcali A(i:m, i) v +-k e_1
    A(i:m,i:n) = P_i * A(i:m, i:n)
    b(i:m) = P_i * b(i:m) // za predoločen sistem
    Q(i:m, 1:n) = P_i * Q(i:m, 1:n) // za matriko Q
Q = Q'
```

Reševanje predoločenega sistema tako stane $2mn^2 - \frac{2}{3}n^3$. Za \tilde{Q} potrebujemo še $4m^2n - 2mn^2$ operacij. Za kvadratne sisteme je stabilnejši, a rabimo $\frac{4}{3}n^3$ operacij.

Za napako pri reševanju predoločenega sistema velja: $\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq \frac{\varepsilon \kappa_2(A)}{1 - \varepsilon \kappa_2(A)} \left(2 + (\kappa_2(A) + 1) \frac{\|r\|}{\|A\|\|x\|} \right), r = Ax - b$.

Lastne vrednosti

Desni in levi lastni vektorji: $y^H A = \mu y^H$ in $Ax = \lambda x$. Levi in desni vektorji za različne l. vrednosti so pravokotni. Občutljivost lastne vrednosti je $\frac{1}{y^H x}$, kjer sta x in y normirana levi in desni lastni vektor.

POTENČNA METODA: Pravzaprav navadna iteracija. Izberemo si začetni vektor z in tolčemo čez matriko A in normiramo, dokler ne postane lastni vektor. Ta metoda ima linearno konvergenco k lastnemu vektorju za dominantno lastno vrednost, če je le ena sama lastna vrednost največja. Hitrost konvergence je λ_1/λ_2 , kjer sta to dve največji lastni vrednosti.

```
z = ones(n, 1) // naključen neničeln vektor
for k = 1 to m: // m je veliko število
    y = A * z
    z = y / ||y||
```

Če imamo lastni vektor v , potem želimo imeti lastno vrednost λ . Najboljši približek je Raylegihov kvocient: $\rho(A, v) = \frac{z^H A z}{z^H z}$. Kot kriterij v potenčni metodi uporabimo $|A * z - p(A, z)| < \text{eps}$.

Če imamo dober približek $\tilde{\lambda}$ za lastno vrednost vrednost λ_i uporabimo inverzno iteracijo. Iščemo največjo vrednost matrike $(A - \tilde{\lambda}I)^{-1}$, ki ima lastne vrednosti $\frac{1}{\lambda_i - \tilde{\lambda}}$.

```
z = ones(n, 1)
for k = 0 to m:
    reši (A - lambda I)y = z
    z = y / ||y||
```

SCHUROVA FORMA: Za vsako matriko A obstaja Schurova forma S , da je $A = USU^H$, kjer je U unitarna in S zgornje trikotna. Na diagnoali so lastne vrednosti. V primeru kompleksnih lastnih vrednosti imamo 2×2 bloke.

OTROGONALNA ITERACIJA: Za izračun Schurove forme. Z je lahko $n \times p$ matrika z ortonormiranimi stolpci, tako dobimo prvih p stolpcev Schurove forme. Za $p = 1$ je to potenčna metoda, za $p = n$, pa dobimo celo schurovo formo.

```
Z = eye(n) // naključna matrika z ortonormiranimi stolpci
for k = 0 to m:
    Y = A * Z
    [Q, R] = qr(Y)
    Z = Q
```

QR ITERACIJA

GERSCGORINOV IZREK: Naj bo $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$, $C_i = \overline{K}(a_{ii}, r = \sum_{j=1, j \neq i}^n |a_{ij}|), i = 1, 2, \dots, n$. Potem vsaka lastna vrednost leži v vsaj enem Gerschgorinovem krogu. Če m krogov C_i sestavlja povezano množico, ločeno od ostalih $n - m$ krogov, potem ta množica vsebuje natanko m lastnih vrednosti.

Diagonalno dominantna matrika ($|a_{ii}| > \sum_{j=1, j \neq i}^n |a_{ij}|$) je obrnljiva.

Interpolacija

LAGRANGEV INTERPOLACIJSKI POLINOM:

$$l_{n,j}(x) = \frac{\prod_{i=0, i \neq j}^n (x - x_i)}{\prod_{i=0, i \neq j}^n (x_j - x_i)}$$

Polinom: $p(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) l_{n,i}(x)$

DELJENE DIFERENCE:

- Če so točke paroma različne: $D_{i,0} = y_i$, ostalo izračunamo po rekurzivni formuli: $D_{i,j} = \frac{D_{i,j-1} - D_{i-1,j-1}}{x_i - x_{i-j}}$. Če sta dve točki na j -tem koraku enaki, je $D_{i,j} = \frac{f^{(j)}(x_i)}{j!}$.

Polinom: $p(x) = D_{1,1} + D_{2,2}(x - x_0) + D_{3,3}(x - x_0)(x - x_1) + \dots D_{n,n}(x - x_0) \dots (x - x_{n-1})$

Integriranje

Ekvidistančne točke $a = x_0 < x_1 < \cdots < x_n = b$, $x_i = x_0 + ih$.

SEST. TRAPEZNO PRAVILO: $\int_a^b f(x)dx = \frac{h}{2}(f(x_0) + 2f(x_1) + 2f(x_2) + \cdots + 2f(x_{m-1}) + f(x_m)) - \frac{h^2}{12}(b-a)f''(\xi)$

SEST. SIMPSONOVO: $\int_a^b f(x)dx = \frac{h}{3}(f(x_0) + 4f(x_1) + 2f(x_2) + \cdots + 2f(x_{2m-2}) + 4f(x_{2m-1}) + f(x_{2m})) - \frac{h^4}{180}(b-a)f^{(4)}(\xi)$

3/8 PRAVILO: $\int_a^b f(x)dx = \frac{3}{8}h(f(x_0) + 3f(x_1) + 3f(x_2) + f(x_3)) - \frac{3}{80}h^5f^{(4)}(\xi)$, $\xi \in (x_0, x_3)$