```
Aufgabe 1 (3 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 2 (1 Punkt):
                                                                                  Aufgabe 3 (2 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 4 (4 Punkte):
Familienname:
                                                                                  Aufgabe 5 (2 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 6 (2 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 7 (4 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 8 (4 Punkte):
Vorname:
                                                                                  Aufgabe 9 (4 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 10 (2 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 11 (2 Punkte):
                                                                                  Aufgabe 12 (5 Punkte):
Matrikelnummer:
                                                                                  Aufgabe 13 (5 Punkte):
                                                                                  Gesamtpunkte (40 Punkte):
```

Schriftlicher Test (120 Minuten) VU Einführung ins Programmieren für TM

23. Januar 2017

Hinweis. In den folgenden Aufgaben betrachten wir Matrizen $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ als Objekte der C++ Klasse Matrix, die unten definiert ist. Neben Konstruktor, Kopierkonstruktor, Destruktor und Zuweisungsoperator, gibt es eine Methode, um die Dimension n auszulesen (size), die Zeilensummennorm zu berechnen (norm) und zu bestimmen, ob A eine untere Dreiecksmatrix ist. Die Koeffizienten A_{jk} erhält man mittels A(j,k), wobei die Indizes $j,k=1,\ldots,n$ im mathematisch üblichen Sinn verwendet werden. Intern wird eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ spaltenweise in einem dynamischen Vektor der Länge n^2 gespeichert. Ferner werden die Operatoren + und * mit der üblichen Bedeutung überladen.

```
class Matrix {
2 private:
   int n;
   double* coeff;
6 public:
   Matrix(int n=0, double init=0);
   Matrix (const Matrix &);
   ~ Matrix ();
   Matrix& operator=(const Matrix&);
10
11
   int size() const;
12
   double norm() const;
13
   int isLowerTriangular() const;
14
15
   const double& operator()(int, int) const;
16
   double& operator()(int, int);
17
18
19 };
21 const Matrix operator+(const Matrix&, const Matrix&);
22 const Matrix operator * (const Matrix &, const Matrix &);
```

Aufgabe 1 (3 Punkte). Schreiben Sie den Konstruktor der Klasse Matrix, der eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ anlegt, wobei der optionale Parameter init der Initialisierungswert für die Koeffizienten sei (d.h. $A_{jk} = \text{init}$ für alle $j, k = 1, \ldots, n$). Stellen Sie mittels assert sicher, dass die Dimension $n \geq 0$ ist. Für n = 0 werde die leere Matrix angelegt (d.h. es wird kein Speicher allokiert).

Lösung zu Aufgabe 1.

Aufgabe 2 (1 Punkt). Schreiben Sie den Destruktor der Klasse Matrix. Lösung zu Aufgabe 2.

 $\bf Aufgabe~3$ (2 $\bf Punkte).~$ Was ist die Bedeutung der Zeile

const Matrix& A = *this;

wenn Sie diese in einer Methode der Klasse Matrix verwenden? Erklären Sie die Syntax!

Aufgabe 4 (4 Punkte). Schreiben Sie den Zuweisungsoperator der Klasse Matrix.Lösung zu Aufgabe 4.

Aufgabe 5 (2 Punkte). Die Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ wird intern spaltenweise als Vektor $a \in \mathbb{R}^{n^2}$ gespeichert. Beachten Sie, dass die Koeffizienten A_{jk} mit Indizes $j,k \in \{1,\ldots,n\}$ indiziert werden, während die Koeffizienten a_{ℓ} des Speichervektors in C++ mit Indizes $\ell \in \{0,\ldots,n^2-1\}$ indiziert werden. Leiten Sie eine Formel her, die für ein zulässiges Indexpaar (j,k) den zugehörigen Index ℓ liefert. Begründen Sie Ihre Formel!

Lösung zu Aufgabe 5.

Aufgabe 6 (2 Punkte). Schreiben Sie den Zugriffsoperator () für nicht-konstante Objekte der Klasse Matrix für den Koeffizientenzugriff auf A_{jk} mittels A(j,k). Stellen Sie mittels assert sicher, dass die Koeffizienten im zulässigen Bereich sind, d.h. $j,k \in \{1,\ldots,n\}$ für $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$. Beachten Sie, dass der Speichervektor in C++ intern mit $\ell = 0,\ldots,n^2-1$ indiziert wird.

Aufgabe 7 (4 Punkte). Schreiben Sie die Methode isLowerTriangular der Klasse Matrix. Diese liefert als Rückgabe 1, falls $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ eine untere Dreiecksmatrix ist, und 0 anderenfalls.

Hinweis. Eine Matrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ist eine untere Dreiecksmatrix, falls $A_{jk} = 0$ gilt für alle Indizes $j, k = 1, \dots, n$ mit k > j.

Lösung zu Aufgabe 7.

Aufgabe 8 (4 Punkte). Schreiben Sie die Methode norm der Klasse Matrix, die für $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ die Zeilensummenorm

$$||A|| := \max_{j=1,\dots,n} \sum_{k=1}^{n} |A_{jk}|$$

berechnet.

Hinweis. Den Absolutbetrag eines double-Wertes berechnet die Funktion fabs.

Lösung zu Aufgabe 8.

Aufgabe 9 (4 Punkte). Überladen Sie den Operator *, sodass C = A*B für $A,B\in\mathbb{R}^{n\times n}$ das Produkt

$$C = AB \in \mathbb{R}^{n \times n}$$
 mit $C_{j\ell} = \sum_{k=1}^{n} A_{jk} B_{k\ell}$ für alle $j, \ell \in \{1, \dots, n\}$

berechnet und zurückgibt. Stellen Sie mittels assert sicher, dass A und B dieselbe Dimension haben.

Lösung zu Aufgabe 9.

Aufgabe 10 (2 Punkte). Welchen Aufwand hat Ihre Implementierung des Produktes C = AB für $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$? Falls die Funktion für $n = 10^3$ eine Laufzeit von 0.1 Sekunden hat, welche Laufzeit erwarten Sie für $n = 3 \cdot 10^4$?

Lösung zu Aufgabe 10.

Hinweis. Zusätzlich zur Klasse Matrix sei eine Klasse Vector gegeben zur Speicherung von Vektoren $x \in \mathbb{R}^n$. Neben Konstruktor, Kopierkonstruktor, Destruktor und Zuweisungsoperator gibt es eine Methode size, um die Dimension n auszulesen. Die Koeffizienten x_j des Vektors $x \in \mathbb{R}^n$ erhält man mittels x(j), wobei der Index $j = 1, \ldots, n$ im mathematisch üblichen Sinn verwendet wird. Sie müssen keine dieser Methoden implementieren, sondern dürfen diese voraussetzen!

```
1 class Vector {
2 private:
   int n;
   double* coeff;
6 public:
   Vector(int=0, double=0);
   Vector (const Vector &);
    ~ Vector();
   Vector& operator=(const Vector&);
10
11
   int size() const;
12
13
   const double& operator()(int) const;
14
   double& operator()(int);
16 };
```

Aufgabe 11 (2 Punkte). Gegeben sei eine untere Dreiecksmatrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ (d.h. $A_{jk} = 0$ für k > j), die zusätzlich $A_{jj} \neq 0$ für alle $j = 1, \ldots, n$ erfüllt. Sei $b \in \mathbb{R}^n$. Dann gibt es einen eindeutigen Vektor $x \in \mathbb{R}^n$ mit Ax = b. Leiten Sie mit Hilfe der Formel des Matrix-Vektor-Produktes

$$b_j = \sum_{k=1}^n A_{jk} x_k \quad \text{für } j = 1, \dots, n$$

eine Formel für die Koeffizienten x_i von $x \in \mathbb{R}^n$ her.

Lösung zu Aufgabe 11.

Aufgabe 12 (5 Punkte). Schreiben Sie eine Funktion solveLowerTriangular, die für einen Vektor $b \in \mathbb{R}^n$ und eine untere Dreiecksmatrix $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ mit $A_{jj} \neq 0$ für alle $j = 1, \dots, n$ die eindeutige Lösung $x \in \mathbb{R}^n$ des linearen Gleichungssystems Ax = b berechnet und zurückgibt. Stellen Sie mittels assert sicher, dass A und b passende Dimension haben und dass A wirklich eine untere Dreiecksmatrix ist. Stellen Sie ferner mittels assert sicher, dass $A_{jj} \neq 0$ für alle $j = 1, \dots, n$ gilt.

Lösung zu Aufgabe 12.

Aufgabe 13 (5 Punkte). Was ist der Shell-Output des folgenden Programms? Was macht die while-Schleife bzw. was ist die mathematische Funktionalität im Code?

```
#include <iostream>
#include <cassert>
using std::cout;
using std::endl;
class foobar {
private:
  int x;
  int y;
public:
  foobar(int x, int y) {
     \mathbf{assert}(x>0);
     \mathbf{assert}(y>0);
     this -> x = x;
     this \rightarrow y = y;
     cout << "new: x=" << x << ", y=" << y << endl;
   foobar() {
     cout << "old: x=" << x << ", y=" << y << endl;
  foobar (const foobar eprog) {
     int a = eprog.x;
    int b = eprog.y;
    int c = 0;
     while ( a != b ) {
       if (a < b) {
         c = a;
         a = b;
         b = c;
       a = a - b;
       {f cout} << {\it "a="} << {\it a} << {\it ", b="} << {\it b} << {\it ", c="} << {\it c} << {\it endl};
    x = eprog.x/a;
    y = eprog.y/b;
};
int main() {
  foobar father (20,45);
  foobar son = father;
  return 0;
}
```

Lösung zu Aufgabe 13.