

Studiengang IN, IT (B. Sc.) Wintersemester 2020/21

# Probe-Klausur Computerarithmetik und Rechenverfahren

## Korrekturvorlage

Aufgabensteller: Martin Weiß Prüfungstermin: X.X.2018 Arbeitszeit: 90 Minuten Erlaubte Hilfsmittel:

Kurzskript,

Formelsammlung,

2 handgeschriebene Seiten,

kein Taschenrechner

Name:

Vorname:

Studiengruppe:

Matrikel-Nr.:

Anzahl Zusatzblätter:

Platznummer: \_\_\_\_\_

Es sind mehr Aufgaben formuliert, als in 90 min Klausurzeit gelöst werden könnten.

Als zusätzliche Übungsaufgaben gedacht!

Probe-Klausur CR WiSe 2020/21 Seite 1

Bestimmen Sie die LR-Zerlegung der Matrix

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ -2 & -6 & -5 \\ -1 & -2 & 0 \end{bmatrix}$$

Lösen Sie mit der LR-Zerlegung das Gleichungssystem Ax = b mit

$$\begin{bmatrix} -6 \\ 5 \\ -3 \end{bmatrix}.$$

Lösung

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \qquad R = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

$$Lz = b \Leftrightarrow z = \begin{bmatrix} -6 \\ -7 \\ -9 \end{bmatrix}$$

$$Rx = z \Leftrightarrow x = \begin{bmatrix} -1\\2\\-3 \end{bmatrix}$$

a) Bestimmen Sie Kondition und Norm der Matrix A bzgl. der 1-Norm, dabei ist die Inverse  $A^{-1}$  schon berechnet:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 5 \\ -4 & -7 & -6 \\ -6 & -10 & -8 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 9 & \frac{-11}{2} \\ -2 & -7 & 4 \\ 1 & 2 & -1 \end{bmatrix}$$

Lösung

$$||A||_1 = 21$$
,  $||A^{-1}||_1 = 18$ ,  $\operatorname{cond}_1(A) = 378$ 

b) Geben Sie die Kondition folgender Matrizen bzgl. der jeweiligen Normen an:

$$\operatorname{cond}_{2}(\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}), \quad \operatorname{cond}_{\infty}(\begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix})$$

Lösung

(Regel für Inverse einer Diagonalmatrix)

- c) Wahr oder falsch? Geben Sie eine kurze Begründung an, z.B. durch ein Gegenbeispiel.
  - i) Für eine beliebige durch eine Norm  $\|\cdot\|_X : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  induzierte Matrixnorm  $\|\cdot\|_X : \operatorname{Mat}_{n,n}(\mathbb{R}) \to \mathbb{R}$  gilt: Die Einheitsmatrix  $E \in \operatorname{Mat}_{n,n}(\mathbb{R})$  hat

$$||E||_X = 1.$$

ii) Für eine beliebige durch eine Norm  $\|\cdot\|_X: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  induzierte Matrixnorm  $\|\cdot\|_X: \operatorname{Mat}_{n,n}(\mathbb{R}) \to \mathbb{R}$  gilt für die zugehörige Kondition: Die Einheitsmatrix  $E \in \operatorname{Mat}_{n,n}(\mathbb{R})$  hat

$$\operatorname{cond}_X(E) = 1.$$

- iii) Für eine beliebige durch eine Norm  $\|\cdot\|_X:\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  induzierte Matrixnorm
- iii) Für eine beliebige durch eine Norm  $\|\cdot\|_X: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  induzierte Matrixnorm  $\|\cdot\|_X: \operatorname{Mat}_{n,n}(\mathbb{R}) \to \mathbb{R}$  gilt für die zugehörige Kondition: Eine Matrix  $A \in \operatorname{Mat}_{n,n}(\mathbb{R})$  hat

$$cond_X(A) = 1$$

genau dann, wenn A = E die Einheitsmatrix ist.

## Lösung

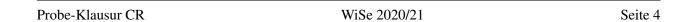
- i) wahr
- ii) wahr
- iii) falsch: gilt z.B. für jede Permutationsmatrix in  $\|\cdot\|_1$ ,  $\|\cdot\|_2$ ,  $\|\cdot\|_\infty$ , und bei  $\|\cdot\|_2$  für jede orthogonale Matrix

## Bemerkung:

 $\textit{Induzierte Matrixnormen} \ \|\cdot\|_X : \mathsf{Mat}_{n,n}(\mathbb{R}) \to \mathbb{R} \ \mathsf{sind} \ \mathsf{\ddot{u}ber \ eine \ Vektornorm} \ \|\cdot\|_X : \mathbb{R}^n \to \mathbb{R} \ \mathsf{definiert \ durch}$ 

$$||A||_X := \max_{\|x\|_X = 1} ||Ax||_X$$

Das sind die einzigen Matrixnormen, die wird betrachtet haben. Es gibt andere Matrixnormen, für die die hergeleiteten Regeln wie z.B.  $\|I\|_X = 1$  für die Einheitsmatrix I, oder  $\|AB\|_X \leq \|A\|_X \cdot \|B\|_X$  nicht gelten.



Das eindeutige Interpolationspolynom durch die Wertepaare

mit  $y_j = f(x_j)$  für ein unbekanntes f ist gegeben durch (das müssen Sie nicht zeigen!):

$$p(x) = 1 \cdot x^3 - 0 \cdot x^2 - 2 \cdot x + 7$$

Geben Sie an:

a) die Koeffizienten  $a_i$  aus der Darstellung in Lagrange-Form

$$p(x) = \sum_{j=0}^{3} a_j \cdot L_{j,3}(x)$$

b) das Newton-Schema der dividierten Differenzen, und die Newton-Darstellung des Interpolationspolynoms

$$p(x) = \sum_{i=0}^{3} [x_0, \dots, x_i] f \cdot \omega_i(x)$$

**Lösung** Achtung: Die  $x_i$  sind nicht monoton steigend angeordnet! Das muss auch nicht so sein.

a)

$$p(x) = 63 \cdot L_{0,3}(x) + 11 \cdot L_{1,3}(x) + 7 \cdot L_{2,3}(x) + 28 \cdot L_{3,3}(x)$$

mit (nicht verlangt in der Aufgabenstellung, nur zur Erklärung):

$$L_{0,3}(x) = \frac{x(x-2)(x-3)}{8}$$

$$L_{1,3}(x) = \frac{x(x-3)(x-4)}{4}$$

$$L_{2,3}(x) = -\frac{(x-2)(x-3)(x-4)}{24}$$

$$L_{3,3}(x) = -\frac{x(x-2)(x-4)}{3}$$

b) Newton-Schema

$$\begin{bmatrix}
4 & 63 & 63 & \\
2 & 11 & 11 & > 6 & \\
0 & 7 & 7 & > 5 & \\
3 & 28 & 28 & \\
\end{bmatrix}$$

Interpolationspolynom in Newton-Darstellung:

$$p_3(x) = 63 \cdot \omega_0(x) + 26 \cdot \omega_1(x) + 6 \cdot \omega_2(x) + 1 \cdot \omega_3(x)$$

Wesentlich ist: richtige Zahlen aus dem Newton-Schema zuordnen, obere Diagonale ablesen

nicht verlangt: konkrete Werte für  $\omega_j(x)$ 

$$p_3(x) = 63 \cdot 1 + 26 \cdot (x-4) + 6 \cdot (x-4)(x-2) + 1 \cdot (x-4)(x-2)x$$



Gegeben seien die Wertepaare

- a) Geben Sie mit Hilfe des Newton-Schemas das Interpolationspolynom vom Höchstgrad 2 durch  $(x_0, y_0), (x_1, y_1), (x_2, y_2)$  an, und zwar in nicht-ausmultiplizierter Form, sowie in Monom-Form  $\sum_{j=0}^{n} a_j x^j$ .
- b) Geben Sie mit Hilfe des Newton-Schemas das Interpolationspolynom vom Höchstgrad 3 durch  $(x_0, y_0), (x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$  an, und zwar in nicht-ausmultiplizierter Form.
- c) Berechnen Sie das Newton-Schema für folgende Wertepaare, die sich aus den obigen nur durch Indizierung unterscheiden:

Welche Werte erkennen Sie aus Teilaufgabe a) und b) wieder?

## Lösung

a) Momom-Darstellung: über Vandermonde-Matrix

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 4 \\ 1 & 3 & 9 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 63 \\ 11 \\ 7 \end{bmatrix}$$

liefert

$$p(x) = \sum_{i=0}^{2} a_i x^i = 5x^2 - 8x + 7$$

$$\begin{bmatrix}
0 & 7 & 7 & 2 & 5 \\
2 & 11 & 11 & 17 & 0 \\
3 & 28 & 28 & 0 & 0
\end{bmatrix}$$

Polynom in Newton-Form:

$$p(x) = 7\omega_{0,2}(x) + 2\omega_{1,2}(x) + 5\omega_{2,2}(x)$$

b)

$$\begin{bmatrix}
0 & 7 & 7 & 2 & 5 & 1 \\
2 & 11 & 11 & 17 & 9 & 0 \\
3 & 28 & 28 & 35 & 0 & 0 \\
4 & 63 & 63 & 0 & 0 & 0
\end{bmatrix}$$

Polynom in Newton-Form:

$$p(x) = 7\omega_{0.3}(x) + 2\omega_{1.3}(x) + 5\omega_{2.3}(x) + 1 \cdot \omega_{2.3}(x)$$

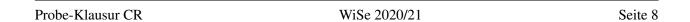
c)

$$\begin{bmatrix}
4 & 63 & 63 & 26 & 6 & 1 \\
2 & 11 & 11 & 2 & 5 & 0 \\
0 & 7 & 7 & 7 & 0 & 0 \\
3 & 28 & 28 & 0 & 0 & 0
\end{bmatrix}$$

Wiedererkannt:

- Spalte  $[x_i]f = y_i$ , in entsprechend permutierter Reihenfolge
- Werte 2, 5 in Spalten  $[x_i, x_{i+1}]f$ ,  $[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f$ , aus Teilaufgabe b)
- Wert 1 als Koeffizient des höchsten Newton-Polynoms. Dieser Wert ist der Koeffizient von  $x^3$  in Monom-Darstellung und muss daher unabhängig von der Reihenfolge der  $x_i$  an der Spitze des Dreiecksschemas auftauchen.

[ältere Aufgabe, Darstellung des Newton-Schemas noch nicht aufgehübscht]



Vervollständigen Sie das Newton-Schema der dividierten Differenzen für die Stützstellen und Stützwerte

(in einer anderen Version waren hier die y-Werte durch 3 dividiert)

wobei Sie die vorhandenen Werte benutzen dürfen.

Geben Sie das Interpolations-Polynom zu diesen Stützstellen und -werten in Newton-Form an (ohne Ausmultiplizieren!).

i	$ x_i $	$y_i$	$[x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f$	$[x_i,\ldots,x_{i+1}]$	$-3$ ] $f$ [ $x_i$	$[x_1,\ldots,x_{i+4}]f$
0	0	0	0	*	20	*		0
1	$\frac{1}{2}$	-3	-3	*	2	*		
2	$\bar{1}$	4	4	17	*			
3	2	21	21	*				
*	*	*	*					

Es wird ein zusätzlicher Punkt  $(x_4, y_4) = (3, -3)$  erfasst. Erweitern Sie hierzu das Schema der dividierten Differenzen. Zur Kontrolle: Es ergibt sich  $[x_0, \dots, x_4]f = 0$ .

Preisfrage: was bedeutet das für  $(x_4, y_4)$ ?

## Lösung

i	$x_i$	$y_i$	$ [x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f$	$[x_i,\ldots,x_{i+3}]f$
0	0	0	0	0	0	0
1	$\frac{1}{2}$	-3	-3	0	0	0
2	1	4	4	0	0	0
3	2	21	21	0	0	0
i	$ x_i $	$y_i$	$ [x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$\frac{[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f}{0}$	$[x_i,\ldots,x_{i+3}]f$
0	0	0	0	-6	0	0
1	$\frac{1}{2}$	-3	-3	14	0	0
2	1	4	4	17	0	0
3	2	21	21	0	0	0
i	$ x_i $	$y_i$	$ [x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$\frac{[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f}{20}$	$\frac{[x_i,\ldots,x_{i+3}]f}{0}$
0	0	0	0	-6	20	0
1	$\frac{1}{2}$	-3	-3	14	2	0
2	1	4	4	17	0	0
3	2	21	21	0	0	0
i	$ x_i $	$y_i$	$ [x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$\frac{[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f}{20}$	$[x_i,\ldots,x_{i+3}]f$
0	0	0	0	-6	20	<del>-9</del>
1	$\frac{1}{2}$	$\begin{vmatrix} -3 \\ 4 \end{vmatrix}$	-3	14	2	0
2	ī	4	4	17	0	0
3	2	21	21	0	0	0
i	$ x_i $	$y_i$	$ [x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$\frac{[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f}{20}$	$[x_i,\ldots,x_{i+3}]f$
0	0	0	0	-6	20	<b>-9</b>
1	$\frac{1}{2}$	-3	-3	14	2	
2	1	4	4	17		
3	2	21	21			

Mit den Standard-Bezeichnungen

$$\omega_{j,n}(x) = \prod_{i < j} (x - x_i)$$

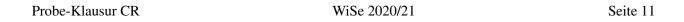
ist dann

$$p(x) = [x_0]f \cdot \omega_0(x) + [x_0, x_1]f \cdot \omega_1(x) + [x_0, x_1, x_2]f \cdot \omega_2(x) + [x_0, x_1, x_2, x_3]f \cdot \omega_3(x) = 0 \cdot \omega_0(x) -6 \cdot \omega_1(x) +20 \cdot \omega_2(x) -9 \cdot \omega_3(x)$$

zusätzlicher Punkt:

i	$ x_i $	$y_i$	$ [x_i]f$	$[x_i, x_{i+1}]f$	$[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]f$	$[x_i,\ldots,x_{i+3}]f$	$[x_i,\ldots,x_{i+4}]f$
0	0	0	0	-6	20	-9	0
1	$\frac{1}{2}$	-3	-3	14 17	2	<b>-9</b>	0
2	ī	4	4	17	$-\frac{41}{2}$	0	0
3	2	21	21	-24	0	0	0
4	3	-3	-3	0	0	0	0

Preisantwort:  $[x_0, \ldots, x_4]f = 0$  bedeutet, dass der Punkt  $(x_4, y_4)$  auf dem Interpolations-Polynom durch  $(x_0, y_0), \ldots, (x_3, y_3)$  liegt. Denn: mit dem Term  $[x_0, \ldots, x_4]f$  wird das Newton-Polynom  $\omega_4(x)$  multipliziert, das die neue Potenz  $x^4$  mitbringt. Im eindeutigen (!) Interpolationspolynom durch  $(x_0, y_0), \ldots, (x_4, y_4)$  taucht also die Potenz  $x^4$  nicht auf. Damit ist das Interpolationspolynom durch  $(x_0, y_0), \ldots, (x_4, y_4)$  vom Grad (höchstens) 3 wie das ebenso eindeutige Interpolationspolynom durch  $(x_0, y_0), \ldots, (x_3, y_3)$ . Das Interpolationspolynom durch  $(x_0, y_0), \ldots, (x_4, y_4)$  ist also schon durch  $(x_0, y_0), \ldots, (x_3, y_3)$  festgelegt, und  $(x_4, y_4)$  muss dann auf diesem Polynom liegen.



- a) Geben Sie eine Formel für die (betragsmäßig) kleinste Zahl ungleich 0 und größte Zahl für float-Zahlen, also Fließkomma-Zahlen mit einfacher Genauigkeit nach Standard IEEE 754 an (ohne Berücksichtigung von denormalisierten Zahlen!).
- b) Stellen Sie x = 62,5 als IEEE-754-Fließkommazahl mit einfacher Genauigkeit dar.
- c) Die Fließkommazahlen nach IEEE 754-Standard mit einfacher Genauigkeit  $x_1, ..., x_5$  seien in float-Variablen

gespeichert. Ihr Wert als Bitmuster sei gegeben durch:

Variable				1
$x_1$	01010101	10000000	01111100	00000000
$x_2$	01010101	10001000	01111100	00000000
<i>x</i> <sub>3</sub>	11010101	10000000	00000000	00000000
<i>x</i> <sub>4</sub>	00000000	00000000	00000000	00000000
$x_5$	00010101	10000000	01111100	00000000

Welchen Wert als bit-Muster haben die Variablen, nachdem folgende Anweisungen durchlaufen wurden?

#### Lösung

a) betraglich kleinste Zahl: bei kleinstem Exponent und gleichtzeitig kleinster Mantisse

$$2^{-126} \cdot 1$$

(Bei denormalisierten Zahlen: c=0 wird interpretiert als e=-126, nicht: e=-127, wie man nach der Gleichung e=c-b vermuten würde. Die 1 vor der Mantisse entfällt. Kleinste Mantisse entspricht dann  $2^{-23}$ , insgesamt  $2^{-126-23}=2^{-149}$ .)

betraglich größte Zahl: bei größtem Exponent und gleichtzeitig größter Mantisse

$$2^{127} \cdot (2 - 2^{-23})$$

b) x in ganzzahligen Anteil und Nachkommaanteil zerlegen, in 2er-Potenzen darstellen:

$$x = 32 + 16 + 8 + 4 + 2 + \frac{1}{2}$$
$$= 111110.1_2$$

Normalisieren, d.h. Mantisse in Bereich [1,2] bringen:

$$x = 1.111101_2 \cdot 2^5$$

Von der Mantisse werden nur die Nachkommastellen übernommen, die normalisierte 1 wird nicht abgespeichert. Charakteristik c= Exponent e + 127, hier c = 132. Charakteristik in Binärdarstellung übersetzen:

$$c = 10000100_2$$

Vorzeichen positiv, also führende 0; ergibt insgesamt

Variable				
х	01000010	01111010	00000000	00000000

## c) Erklärung:

- x1: Charakteristik bzw. Exponent +2 wegen Multiplikation mit 2<sup>2</sup>
- x2: Vorzeichenbit invertieren
- x3: wie Teilaufgabe 2.
- x4: Addition der Mantissen, da Exponenten der Summanden gleich sind. Nach Addition der Mantissen ist eine *Renormalisierung* erforderlich, die den Exponenten erhöht
- x5: underflow, da neuer Exponent < -127. Charakteristik c = 43, also Exponent e = c 127 = -84. Exponent von x5\*x5 = 2e = -168 liegt außerhalb des zulässigen Bereichs für Exponenten.

Variable	4			
$x_1$	01010110	10000000	01111100	00000000
$x_2$	11010101	10001000	01111100	00000000
<i>x</i> <sub>3</sub>	00111111	10000000	00000000	00000000
$x_4$	01010110	00000100	01111100	00000000
$x_5$	00000000	00000000	00000000	00000000

Welches der folgenden MATLAB-Code-Fragmente implementiert die Lösung eines Gleichungssystems Rx = b mit einer rechten oberen Dreiecksmatrix R und (mehrere korrekte Antworten möglich)?

```
a)
                                                                   function x = foo(R,b)
   n = length(b);
   x = zeros(n,1);
   for j = 1:n
       x(j) = (b(j) - R(j,1:j-1) * x(1:j-1)) / R(j,j);
   end
b)
                                                                   function x = foo(R,b)
   n = length(b);
   x = zeros(n,1);
   x(n) = b(n) / R(n,n);
   for i = n-1:-1:1
       sum = 0;
       for j = i+1:n
           sum = sum + R(i,j) * x(j);
       x(i) = (b(i) - sum) / R(i,i);
   end
c)
                                                                   x = R \setminus z;
d)
                                                                   x = R/z;
e)
                                                                   z = R \setminus x;
```

## Lösung

- a) nein: ist Vorwärtselimination mit unterer Dreiecksmatrix, vektoriell
- b) ja
- c) ja, wenn auch nicht performant, da Dreiecksstruktur nicht ausgenützt wird
- d) nein, Gleichungssystem lösen ist backslash, nicht Divisionszeichen!
- e) nein, Variablen x und z an falscher Stelle

Welches der folgenden MATLAB-Code-Fragmente implementiert den Tausch der Zeilen k und 1 der Matrix A mit size(A)=[n m]? (mehrere korrekte Antworten möglich)

```
a)
                                                                     A([k 1], :) = A([1 k], :)
b)
   A(:, [k 1]) = A(:,[1 k])
c)
   for Index = 1:n
   A(k, Index) = A(1, Index);
   A(1, Index) = A(k, Index);
   end
d)
                                                                     for Index = 1:n
   help = A(k, Index);
   A(k,Index)=A(1,Index);
   A(1, Index) = help;
   end
e)
                                                                     for Index = 1:m
   A(k,Index)=A(1,Index);
   A(1, Index) = A(k, Index);
   end
```

## Lösung

- a) korrekt
- b) falsch: getauscht werden die Spalten k und 1
- c) falsch: es fehlt die Variable zur Zwischenspeicherung von A(k, Index). Nach Durchlauf des Programms haben die Zeilen k und 1 dieselben Werte, nämlich die ursprünglich in A(1, :) gespeicherten Werte
- d) falsch: Tausch zwar mit Hilfsvariable, aber Index läuft bis n, die Zeilen haben aber m Einträge
- e) falsch: keine Hilfsvariable

Bestimmen Sie die relative Kondition der Abbildung

$$f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$$
$$(x_1, x_2) \mapsto x_1^2 \cdot x_2$$

im Punkt  $(x_1, x_2) = (2, 3)$ .

**Lösung** relative Kondition für skalare Funktionen mehrerer Variablen  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ :

$$\frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)} \approx \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) \cdot \frac{x_i}{f(x)} \cdot \frac{\tilde{x}_i - x_i}{x_i}$$

$$=: \sum_{i=1}^{n} \phi_i(x) \cdot \frac{\tilde{x}_i - x_i}{x_i}$$

$$\left| \frac{f(\tilde{x}) - f(x)}{f(x)} \right| \leq \max_{i=1}^{n} |\phi_i(x)| \cdot \sum_{i=1}^{n} \left| \frac{\tilde{x}_i - x_i}{x_i} \right|$$
$$=: \kappa_{rel}^{\infty}(x) \cdot ||\delta_x||_1$$

hier:

$$\phi_1(x) = \frac{\partial f}{\partial x_1}(x) \cdot \frac{x_1}{f(x)}$$

$$= 2x_1x_2 \frac{x_1}{x_1^2 \cdot x_2}$$

$$= 2$$

$$\phi_2(x) = \frac{\partial f}{\partial x_2}(x) \cdot \frac{x_2}{f(x)}$$
$$= x_1^2 \frac{x_2}{x_1^2 \cdot x_2}$$
$$= 1$$

Dann ist

$$\kappa_{rel}^{\infty}((2,3)) = \max\{2,1\} = 2$$

unabhängig von  $(x_1, x_2)$ .

Eine Hausverwaltungsgesellschaft will für Neuvermietungen in einer großen Wohnanlage eine Schätzung für die Wärmekosten ermitteln, bestehend aus Heizung und Warmwasserbereitung. Es wird angenommen, dass die Haupteinflußgrößen die Fläche der Wohnung in  $m^2$ , sowie die Personenzahl im Haushalt ist (es wird nicht zwischen Kindern und Erwachsenen unterschieden).

a) Formulieren Sie ein lineares Modell, benennen Sie insb. Ihre Variablen.

b) Stellen Sie ein Ausgleichsproblem in der Form Ax = b auf Basis folgender Daten auf:

Wohnungsnummer	Wohnfläche [m <sup>2</sup> ]	Personen	Wärmekosten €
1	120	3	1500
2	150	4	1800
3	150	4	1700
4	130	3	1600

c) Aus wie vielen Wohnungen müssen mindestens Vergleichsdaten vorliegen, um eine sinnvolle Schätzung durchführen zu können?

## Lösung

- a) Variablen:
  - Abhängige Größe:

y: Wärmekosten

- Unabhängige Größen:
  - *P*: Personenzahl
  - F: Wohnfläche
- unbekannte Parameter
  - $\alpha$ : Wärmekostenfaktor für Warmwasserverbrauch, angenommen als linearer Größe der Personenzahl
  - $\beta$ : Wärmekostenfaktor für Heizung, angenommen als lineare Größe der Wohnfläche
  - γ: Fixkosten

Modell: 
$$y = \alpha P + \beta F + \gamma$$

b) Ax = b, oder

$$\begin{bmatrix} 1 & 120 & 3 \\ 1 & 150 & 4 \\ 1 & 150 & 4 \\ 1 & 130 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \gamma \\ \beta \\ \alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1500 \\ 1800 \\ 1700 \\ 1600 \end{bmatrix}$$

c) mindestens soviele Messungen wie die Anzahl freier Parameter. Allerdings müssen die Messungen die einstellbaren Größen in ausreichend unterschiedlicher Art abdecken (linear abhängige Spalten!)

Ein kubischer Spline mit natürlichen Randbedingungen bezüglich der Unterteilung  $x_0, x_1, x_2$  des Intervalls [0,2] soll durch die Punktepaare

$$\begin{array}{c|c|c|c|c|c}
j & 0 & 1 & 2 \\
\hline
x_j & 0 & 1 & 2 \\
\hline
y_j & 3 & -1 & 7
\end{array}$$

gelegt werden. Mit den Bezeichnungen

$$s(x) = \begin{cases} s_L(x) = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3, & x \in [0, 1] = [x_0, x_1] \\ s_R(x) = 9 - 25x + 18x^2 - 3x^3, & x \in [1, 2] = [x_1, x_2] \end{cases}$$

seien die Koeffizienten auf dem rechten Teilintervall schon bekannt. Berechnen Sie  $a_0, a_1, a_2, a_3$ .

**Lösung** Mit den Bezeichnungen  $s_R(x) = b_0 + b_1x + b_2x^2 + b_3x^3$  erhält man:

$$s'_{L}(x) = a_{1} + 2a_{2}x + 3a_{3}x^{2}$$

$$s''_{L}(x) = 2a_{2} + 6a_{3}x$$

$$s'_{R}(x) = b_{1} + 2b_{2}x + 3b_{3}x^{2}$$

$$s''_{R}(x) = 2b_{2} + 6b_{3}x$$

Einsetzen von  $x_1 = 1$  mit den bekannten Werten von  $b_i$  liefert

$$s'_R(x_1) = s'_R(1) = 2,$$
  $s''_R(x_1) = s''_R(1) = 18,$ 

Natürliche Randbedingung bei  $x_0$ , Interpolationsbedingung bei  $x_1$  und und Glattheit bei  $x_1$  liefert durch Einsetzen die 4 Bedingungen

(I) 
$$0 = s''_L(x_0) = 2a_2$$
(II) 
$$-1 = s_L(x_1) = a_0 + a_1 + a_2 + a_3$$
(III) 
$$2 = s'_R(x_1) = s'_L(x_1) = a_1 + 2a_2 + 3a_3$$
(IV) 
$$18 = s''_R(x_1) = s''_L(x_1) = 2a_2 + 6a_3$$

Das kann man in der Reihenfolge (I)  $\Rightarrow$  (IV)  $\Rightarrow$  (III)  $\Rightarrow$  (II) lösen:

$$a_0 = 3, a_1 = -7, a_2 = 0, a_3 = 3$$

# A

ufg	abe 12				
a)	Eine Variable sei definiert als v = [1 2], ferner die Anweisungen				
	(1) v'*v	(2) v*v	(3) v.*v	(4) v*ones(2)	
	Welche Anweisung erg	ibt welches Ergebnis?	Tragen Sie die Nummer e	in!	
	<fehler></fehler>	[3 3]	[ 1 2 2 4 ]	[1 4]	
	2	4	1	3	
b)	In MATLAB seien Vari	ablen definiert durch			
	A = [1 2 2; 3 4 4; x = [1 2 3]';	1 2 3];			
	ferner die Anweisunger	1			
	(1) x+1	(2) x*x	(3) A*x	(4) x'*A	
	Welche Anweisung erg	ibt welches Ergebnis?	Tragen Sie die Nummer e	in!	
	<fehler></fehler>	[2 3 4]	[10 16 19]	[11 23 14]	
	2	1	4	3	