

# Numerik Cheat Sheet

## 1 Basics

### 1.1 Sortieren

### 1.2 FFT

## 2 Lineare Gleichungssysteme

### 2.1 Allgemeine Aufgabenstellung

Geg.:  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$

Ges.:  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$

$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

### 2.2 Dreiecksmatrizen

Untere Dreiecksmatrix  $\mathbf{L} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und obere Dreiecksmatrix  $\mathbf{R} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ .

REGULÄRE/INVERTIERBARE/NICHT-SINGULÄRE MATRIX  
Matrix  $\mathbf{A}$  ist regulär, wenn  $\det \mathbf{A} \neq 0$ . Determinante einer  $\Delta$ Matrix ist das Produkt ihrer Diagonalelemente.  $\mathbf{L}$  und  $\mathbf{R}$  sind regulär, wenn alle Diagonalelemente  $\neq 0$ .

VORWÄRTSEINSETZEN

$$\mathbf{Ly} = \mathbf{b}$$

Rechenaufwand:  $n^2$  AO

Um Speicher zu sparen  $b_i \leftarrow y_i$ .

---

```
for j = 1 : n
    x_j ← b_j / l_jj
    for i = j + 1 : n
        b_i ← b_i - l_ij x_j
```

---

RÜCKWÄRTSEINSETZEN

$$\mathbf{Rx} = \mathbf{y}$$

Rechenaufwand:  $n^2$  AO

Um Speicher zu sparen  $b_i \leftarrow x_i$ .

---

```
for j = n : 1
    x_j ← b_j / r_jj
    for i = 1 : j - 1
        b_i ← b_i - r_ij x_j
```

---

### 2.3 LR-Zerlegung

Sei  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und  $\mathbf{L}, \mathbf{R} \in \mathbb{R}^{n \times n}$

$$\mathbf{A} = \mathbf{LR}$$

Ansatz:

Matrizen  $\mathbf{A}$ ,  $\mathbf{L}$ ,  $\mathbf{R}$  in Teilmatrizen  $\mathbf{A}_{**}$ ,  $\mathbf{A}_{*1}$ ,  $\mathbf{A}_{1*}$ ,  $\mathbf{L}_{**}$ ,  $\mathbf{L}_{*1}$ ,  $\mathbf{R}_{**}$ ,  $\mathbf{R}_{1*}$  zerlegen.

Es folgen 4 Gleichungen aus  $\mathbf{A} = \mathbf{LR}$ :

$$\begin{aligned} a_{11} &= l_{11} r_{11} \\ \mathbf{A}_{*1} &= \mathbf{L}_{*1} r_{11} & \Leftrightarrow \mathbf{L}_{*1} &= \mathbf{A}_{*1} / r_{11} \\ \mathbf{A}_{1*} &= l_{11} \mathbf{R}_{1*} & \Leftrightarrow \mathbf{R}_{1*} &= \mathbf{A}_{1*} \\ \mathbf{A}_{**} &= \mathbf{L}_{*1} \mathbf{R}_{1*} + \mathbf{L}_{**} \mathbf{R}_{**} \end{aligned}$$

Per Def.  $l_{11} = 1$  und damit  $r_{11} = a_{11}$ , sodass

$$\mathbf{A}_{**} - \mathbf{L}_{*1} \mathbf{R}_{1*} = \mathbf{L}_{**} \mathbf{R}_{**}$$

PRAKTISCHE UMSETZUNG

Elemente von  $\mathbf{A}$  überschreiben, sodass:

$$\begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1n} \\ l_{21} & r_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & r_{n-1,n} \\ l_{n1} & \cdots & l_{n,n-1} & r_{nn} \end{pmatrix}$$

KRITERIUM

Sei  $\mathbf{A}$  regulär,  $\mathbf{A}$  besitzt eine LR-Zerlegung  $\Leftrightarrow$  Alle Hauptuntermatrizen regulär.

MODELLPROBLEM: BANDMATRIX

Irgendwas bzgl Effizienz.

LR-DECOMP

Aufwand: *kubisch*

↓ Aufwand: Nur 1x für jede Matrix betreiben. Sobald LR-Decomp vorliegt nur noch *quadratischer* Aufwand  
↓ Aufwand: Tridiagonalmatrix. Erster Schritt mit 3 AOPs. Restmatrix bleibt tridiagonal. Aufwand  $3n + 6n$  für R- und F-Einsetzen.

---

```
for k = 1 : n
    for i = k + 1 : n
        a_ik ← a_ik / a_kk
    for j = k + 1 : n
        a_ij ← a_ij - a_ik a_kj
```

---

PROBLEM DER EXISTENZ EINER LR-Z

Falls  $\mathbf{A}$  oder  $\mathbf{A}_{**}$  eine 0 auf der Diagonalen hat, existiert keine LR-Zerlegung. Lösung: Permutiere die Zeilen von  $\mathbf{A}$  so, dass das Ergebnis eine LR-Z besitzt.

PERMUTATIONSMATRIX

Sei  $\mathbf{P} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Falls in jeder Zeile und Spalte von  $\mathbf{P}$  genau ein Eintrag 1 und alle anderen 0, dann ist  $\mathbf{P}$  eine Permutationsmatrix.  $\mathbf{P}$  ist orthogonal. Ein Produkt zweier Permutationsmatrizen  $\mathbf{PQ}$  ist auch eine Permutationsmatrix.

PERMUTATION

Bijektive Abbildung  $\pi : \{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$ .

LR-Z MIT PIVOTSUCHE

$\mathbf{A}$  regulär. Es existiert  $\mathbf{P} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  sodass  $\mathbf{PA} = \mathbf{LR}$  gilt.  
Pivotisierung: Finde betragsmaximalstes Element in der aktuellen Spalte, welches unter dem aktuellen Diagonalelement von  $\mathbf{A}$  liegt und tausche die aktuelle Zeile mit der Zeile in der das betragsmaximalste Element ist, mit Hilfe von  $\mathbf{P}$ .  $a_{11} \neq 0$ , da betragsgrößtes Element.

LÖSEN EINES GLEICHUNGSSYSTEMS MIT PIVOTSUCHE

$\mathbf{Ax} = \mathbf{b} \Leftrightarrow \mathbf{PAx} = \mathbf{Pb} \Leftrightarrow \mathbf{LRx} = \mathbf{Pb}$ .

1.)  $\mathbf{Ly} = \mathbf{b}$     2.)  $\mathbf{Rx} = \mathbf{y}$

LR PIVOT

---

```
(1) for k = 1 : n
    i_* ← k // Finde max. Element
    for i = k + 1 : n
        if |a_ik| > |a_i_*k|: i_* ← i
    p_k ← i_*
    for j = 1 : n // Tausche Zeilen
        γ ← a_kj, a_kj ← a_i_*j, a_i_*j ← γ
    for i = k + 1 : n
        a_ik ← a_ik / a_kk
    for j = k + 1 : n
        a_ij ← a_ij - a_ik a_kj
```

---

$\mathbf{p}$  protokolliert, welche Vertauschungen durchgeführt wurden, um sie später auf  $\mathbf{b}$  anwenden zu können.

Aufwand:  $\frac{2}{3}n^3$ .

SONDERFALL:  $\mathbf{A}$  POSITIV DEFINIT

TODO.

### 2.4 Fehlerverstärkung

NORM DES MATRIX-VEKTOR-PRODUKTS

Wie stark ändert sich die Länge eines Vektors wenn er mit  $\mathbf{A}$  multipliziert wird. Mapping von Einheitskreis auf Ellipse..

Für  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  gilt:

$$\begin{aligned} \alpha_2(\mathbf{A}) &= \min\{\|\mathbf{Ay}\|_2 : \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n, \|\mathbf{y}\|_2 = 1\} \\ \beta_2(\mathbf{A}) &= \max\{\|\mathbf{Ay}\|_2 : \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n, \|\mathbf{y}\|_2 = 1\} \end{aligned}$$

und

$$\alpha_2(\mathbf{A}) \|\mathbf{z}\|_2 \leq \|\mathbf{Az}\|_2 \leq \beta_2(\mathbf{A}) \|\mathbf{z}\|_2$$

Eigenschaften der Norm:

$$\begin{aligned} \|\mathbf{x}\| &= 0 \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{0} \\ \|\lambda \mathbf{x}\| &= |\lambda| \|\mathbf{x}\| \\ \|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| &\leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\| \end{aligned}$$

TODO

### 2.5 QR-Zerlegung

Für jede Matrix gibt es eine QR-Z.

LR-Z: SCHLECHT KONDITIONIERTES PROBLEM

$$\kappa_2(\mathbf{A}) \gg 1, \kappa_2(\mathbf{A}) \leq \kappa_2(\mathbf{L}) \kappa_2(\mathbf{R})$$

Kritisch falls  $\kappa_2(\mathbf{L}) \kappa_2(\mathbf{R}) \gg \kappa_2(\mathbf{A})$ .

Ziel: Suche Transformationen  $\mathbf{Q} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ , die die Norm unverändert lassen:

$$\|\mathbf{Qy}\|_2 = \|\mathbf{y}\|_2$$

Mit Hinzunahme des Skalarprodukts:

$$\langle \mathbf{y}, \mathbf{y} \rangle_2 = \|\mathbf{y}\|_2^2 = \|\mathbf{Qy}\|_2^2 = \langle \mathbf{Qy}, \mathbf{Qy} \rangle_2 = \langle \mathbf{y}, \mathbf{Q}^* \mathbf{Qy} \rangle_2$$

muss  $\mathbf{Q}^* \mathbf{Q} = \mathbf{I}$  gelten.

Gesucht:  $\mathbf{A} = \mathbf{QR}$ .

Konditionszahl bzw. Fehlerverstärkung wird nicht verschlechtert:  $\alpha_2(\mathbf{A}) = \alpha_2(\mathbf{R})$ ,  $\beta_2(\mathbf{A}) = \beta_2(\mathbf{R})$

$$\kappa_2(\mathbf{A}) = \kappa_2(\mathbf{R}).$$

GIVENS-ROTATION

Mit Hilfe von Givens-Rotationen können wir beliebige  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$  auf obere  $\Delta$ gestalt bringen.

$$\mathbf{Q} = \begin{pmatrix} c & s \\ -s & c \end{pmatrix} \text{ und } \mathbf{Q}\mathbf{y} = \begin{pmatrix} cy_1 + sy_2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Konsekutiv Givens-Rotationen  $\mathbf{Q}_{ij}$   $i$ -te und  $j$ -te Zeile anwenden um Eintrag  $a_{ij}$  zu beseitigen. Bsp.  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{4 \times 3}$ :

$$\mathbf{R} = \mathbf{Q}_{43} \mathbf{Q}_{32} \mathbf{Q}_{42} \mathbf{Q}_{21} \mathbf{Q}_{31} \mathbf{Q}_{41} \mathbf{A}$$

$$\underbrace{\mathbf{Q}_{41}^* \mathbf{Q}_{31}^* \mathbf{Q}_{21}^* \mathbf{Q}_{42}^* \mathbf{Q}_{32}^* \mathbf{Q}_{43}^*}_{\mathbf{Q}} \mathbf{R} = \mathbf{A}$$

#### KOMPAKTE DARSTELLUNG

Verwende Nulleinträge von  $\mathbf{A}$  bzw.  $\mathbf{R}$  um  $\mathbf{Q}_{ij}$  zu beschreiben. Finde Givens-Rotation:

$$\rho = \begin{cases} s = \rho, c = \sqrt{1-s^2} & \text{falls } |\rho| < 1 \\ c = 1/\rho, s = \sqrt{1-c^2} & \text{falls } |\rho| > 1 \\ c = 1, s = 0 & \text{falls } \rho = 1 \end{cases}$$

Speichern der QR-Z in  $\mathbf{A}$ :

$$\begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1n} \\ \rho_{21} & r_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & r_{n-1,n} \\ \rho_{n1} & \cdots & \rho_{n,n-1} & r_{nn} \end{pmatrix} \quad (3)$$

QR DECOMP VON  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$

---

```

for  $k = 1 : \min(m, n)$       // Loop über Diagonale
  for  $i = k + 1 : m$         // Loop über Elemente unter Diagonalen
    if  $a_{ik} = 0$ 
       $\rho \leftarrow 1, c \leftarrow 1, s \leftarrow 0$ 
    else if  $|a_{kk}| \geq |a_{ik}|$  // Vgl. mit Diag.element
       $\tau \leftarrow a_{ik}/a_{kk}, \rho \leftarrow \tau/\sqrt{\tau^2 + 1}, s \leftarrow \rho, c \leftarrow \sqrt{1-s^2}$ 
    else // Vgl. mit Diag.element
       $\tau \leftarrow a_{kk}/a_{ik}, \rho \leftarrow \sqrt{\tau^2 + 1}/\tau, c \leftarrow 1/\rho, s \leftarrow \sqrt{1-c^2}$ 
    // Diag.element aktual., Giv.-Rot. in aktueller It. speichern
     $a_{kk} \leftarrow ca_{kk} + sa_{ik}, a_{ik} \leftarrow \rho$ 
  for  $j = k + 1 : n$  // Loop über Elemente in der  $k$ -ten Zeile
    // Giv-Rot auf Zeile anwenden
     $\alpha \leftarrow a_{kj}, a_{kj} \leftarrow c\alpha + sa_{ij}, a_{ij} \leftarrow -s\alpha + ca_{ij}$ 

```

---

## 2.6 Ausgleichsprobleme

## 3 Nichtlineare Gleichungssysteme

### 3.1 Bisektionsverfahren

### 3.2 Allgemeine Fixpunktiterationen

### 3.3 Newton-Verfahren

## 4 Eigenwertprobleme

### 4.1 Vektoriteration

### 4.2 Inverse Iteration

### 4.3 Orthogonale Iteration

### 4.4 QR-Iteration

### 4.5 Praktische QR-Iteration

## 5 Approximation von Funktionen

### 5.1 Polynominterpolation

### 5.2 Neville-Aitken-Verfahren

### 5.3 Newtons dividierte Differenzen

### 5.4 Approximation von Funktionen

## 6 Numerische Integration

### 6.1 Quadraturformeln

### 6.2 Fehleranalyse

