

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 Δ 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 $b_i \leftarrow y_i$.

forward_subst

```
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 $b_i \leftarrow x_i$.

backward_subst

```
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

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

PRAKTISCHE UMSETZUNG

Elemente von \mathbf{A} überschreiben, sodass:

$$\begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & \cdots & r_{1n} \\ l_{21} & r_{22} & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & r_{n-1,n} \\ l_{n1} & \cdots & l_{n,n-1} & r_{nn} \end{pmatrix} \quad (2)$$

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.

lr_decomp

```
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

```
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:

$$\alpha_2(\mathbf{A}) = \min\{\|\mathbf{Ay}\|_2 : \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n, \|\mathbf{y}\|_2 = 1\}$$

$$\beta_2(\mathbf{A}) = \max\{\|\mathbf{Ay}\|_2 : \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n, \|\mathbf{y}\|_2 = 1\}$$

und

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

Eigenschaften der Norm:

$$\|\mathbf{x}\| = 0 \Leftrightarrow \mathbf{x} = \mathbf{0}$$

$$\|\lambda \mathbf{x}\| = |\lambda| \|\mathbf{x}\|$$

$$\|\mathbf{x} + \mathbf{y}\| \leq \|\mathbf{x}\| + \|\mathbf{y}\|$$

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:

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

Mit Hinzunahme des Skalarprodukts:

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

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

Gesucht: $\mathbf{A} = \mathbf{Q}\mathbf{R}$.

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 Δ 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. $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{4 \times 3}$:

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

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
   $\alpha \leftarrow a_{kj}, a_{kj} \leftarrow c\alpha + sa_{ij}, a_{ij} \leftarrow -s\alpha + ca_{ij}$ 

```

Aufwand: $6n^2 + 2n^3$ (quadratische Matrix) 3x mehr als LR-Z.

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

$\mathbf{b} = \mathbf{Ax} = \mathbf{QRx} = \mathbf{Qy} \Leftrightarrow$ 1.) $\mathbf{y} = \mathbf{Q}^*\mathbf{b}$ 2.) $\mathbf{y} = \mathbf{Rx}$.

1.) Qr-transform: Über einzelne G_{ij} (oben links angefangen) iterieren und auf b multiplizieren.

2.) Rückwärtseinsetzen.

EFFIZIENTERE QR-Z

Householder-Spiegelungen: Aufwand 2x mehr als LR-Z.

Mit Optimierungen bei Speicherzugriffen bei QR-Z ähnlich

schnell wie LR-Z.

2.6 Ausgleichsprobleme

Wir suchen \mathbf{x} so, dass alle Gleichungen möglichst gleich gut erfüllt werden.

3 Nichtlineare Gleichungssysteme

Wir untersuchen nichtlineare Gleichungssysteme der Form

Gegeben eine stetige Funktion $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, finde $\mathbf{x}^* \in \mathbb{R}^n$ mit $f(\mathbf{x}^*) = \mathbf{0}$

Transformieren in ein Nullstellenproblem.

3.1 Bisektionsverfahren

Einfache Technik, die in jedem Schritt den Fehler mindestens halbiert. Basierend auf dem Zwischenwertsatz für stetige Funktionen.

Funktioniert nur für 1D.

ZWISCHENWERTSATZ

Eine reelle Funktion f , die in $[a, b]$ stetig ist, nimmt jeden Wert zwischen $f(a)$ und $f(b)$ an. Haben $f(a)$ und $f(b)$ verschiedene Vorzeichen, so ist eine Existenz mindestens einer Nullstelle in $[a, b]$ garantiert.

VERFAHREN IN MATHEMATISCHER NOTATION

$$\begin{aligned} (a^{(0)}, b^{(0)}) &= (a, b) \\ x^{(m)} &= \frac{a^{(m)} + b^{(m)}}{2} \\ (a^{(m+1)}, b^{(m+1)}) &= \begin{cases} (a^{(m)}, x^{(m)}) & \text{if } f(a^{(m)})f(x^{(m)}) < 0 \\ (x^{(m)}, b^{(m)}) & \text{sonst.} \end{cases} \end{aligned}$$

Bisection

```

 $f_a \leftarrow f(a), f_b \leftarrow f(b)$ 
while  $b - a > \epsilon$ 
   $x \leftarrow (a + b)/2$ 
   $f_x \leftarrow f(x)$ 

```

```

if  $f_a f_x < 0$ 
   $b \leftarrow x, f_b \leftarrow f_x$ 
else
   $a \leftarrow x, f_a \leftarrow f_x$ 

```

Aufwand: $m + 2$ Auswertungen von f und $2m$ Rechenoperationen, mit $m = \lceil \log_2((b-a)/\epsilon) \rceil$ Schritten. Hohe Stabilität und jedes konstruierte Intervall muss eine Nullstelle enthalten. Nur auf reellwertige Funktionen auf geeigneten Intervallen anwendbar.

3.2 Allgemeine Fixpunktiterationen

ITERATION

$U \subseteq \mathbb{R}^n$ eine abgeschlossene Teilmenge und $\Phi : U \rightarrow U$ eine (Selbst-)Abbildung. Dann ist Φ eine Iteration auf U . Folge der Iterierten $\mathbf{x}^{(m+1)} = \Phi(\mathbf{x}^{(m)})$. Kontruire Iteration so, dass Φ gegen gesuchte Lösung \mathbf{x}^* konvergiert. Es soll $\phi(\mathbf{x}^*) = \mathbf{x}^*$ gelten. Die Lösung muss ein Fixpunkt von Φ sein.

MITTELWERTSATZ DER DIFFERENTIALRECHNUNG

Zwischen a und b von f gibt es mindestens einen Kurvenpunkt, für den die Tangente an η parallel zur Sekante durch a und b ist: $(b-a)f'(\eta) = f(b) - f(a)$.

TODO: WÄHLEN DER RICHTIGEN ITERATION

FIXPUNKTSATZ VON BANACH

Sei Φ eine Iteration auf einer abgeschlossenen Menge $U \subseteq \mathbb{R}^n$ (Selbstabbildung). Sei $L \in [0, 1)$ so gegeben, dass: $\|\Phi(\mathbf{x}) - \Phi(\mathbf{y})\| \leq L\|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|$ für alle $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in U$. Kontraktion. Φ besitzt genau einen Fixpunkt und die Folge der Iterierten konvergiert für jeden Startwert $\mathbf{x}^{(0)} \in U$ gegen diesen Fixpunkt.

Fehlerabschätzung a-priori (Vorhersagen wieviele Schritte) und a-posteriori (Prüfen ob Näherung schon genau genug):

$$\|\mathbf{x}^{(m)} - \mathbf{x}^*\| \leq \frac{L^m}{1-L} \|\mathbf{x}^{(1)} - \mathbf{x}^{(0)}\|$$

$$\|\mathbf{x}^{(m)} - \mathbf{x}^*\| \leq \frac{1}{1-L} \|\mathbf{x}^{(m)} - \mathbf{x}^{(m+1)}\| \quad \forall m \in \mathbb{N}_0$$

3.3 1D-Newton-Verfahren

$U \subseteq \mathbb{R}^n$ offene Menge und $f : U \rightarrow \mathbb{R}^n$ zweimal stetig differenzierbar mit Nullstelle $v\mathbf{x}^* \in U$, so dass $f(\mathbf{x}^*) = \mathbf{0}$. Ziel: Konstruiere Iteration Φ , die \mathbf{x}^* als Nullstelle besitzt.

TAYLOR

TODO

$$0 = f(x^*) = f(x) + f'(x)(x^* - x) + \frac{f''(\eta)}{2}(x^* - x)^2$$

EINDIMENSIONALES NEWTON-VERFAHREN

$$\Phi : U \rightarrow \mathbb{R} \quad x \rightarrow x - \frac{f(x)}{f'(x)}$$

Indem der dritte Term der Taylorreihe wegfällt, approximieren wir die Funktion f durch ihre Tangente im

Punkt x . Die Nullstelle der Tangente ist die nächste Iterierte $\Phi(x)$.

KONVERGENZ

Sei $r \in \mathbb{R}_{>0}$ und $U = (x^* - r, x^* + r)$ und gelte $f \in C^2(U)$, $|1/f'(x)| \leq C_1 \forall x \in U$, $|f''(x)| \leq C_2 \forall x \in U$ und $r \leq \frac{2}{C_1 C_2}$, dann ist die Abbildung Φ für das Newton Verfahren eine Selbstabbildung auf U , sodass gilt:

$$|\Phi(x) - x^*| \leq \frac{C_1 C_2}{2} |x - x^*|^2 \quad \forall x \in U$$

Newton-Verfahren konvergiert, falls $x^{(0)}$ in U liegt.

Konvergenz ist umso schneller, je näher die Iterierten an der Lösung liegen. **Quadratische Konvergenz.**

3.4 ND-Newton-Verfahren

HAUPTSATZ DER INTEGRAL- UND DIFFERENTIALRECHNUNG

$$f(b) - f(a) = \int_a^b f'(t) dt$$

NEWTON-VERFAHREN

Sei $U \subseteq \mathbb{R}^n$ und $Df(\mathbf{x})$ für alle $\mathbf{x} \in U$ regulär (also invertierbar). Es gilt:

$$\Phi : U \rightarrow \mathbb{R}^d, \quad \mathbf{x} \mapsto \mathbf{x} - Df(\mathbf{x})^{-1} f(\mathbf{x})$$

KONVERGENZ

Sei $r \in \mathbb{R}_{>0}$ und $U = K(\mathbf{x}^*, r)$ und gelte

$f \in C^1(U, \mathbb{R}^b)$,

$\|Df(\mathbf{x})^{-1}\|_2 \leq C_1 \forall \mathbf{x} \in U$,

$\|Df(\mathbf{x}) - Df(\mathbf{y})\|_2 \leq C_2 \|\mathbf{x} - \mathbf{y}\|_2 \forall \mathbf{x}, \mathbf{y} \in U$ und

$r \leq \frac{2}{C_1 C_2}$.

Dann ist Φ eine Selbstabbildung auf der Kugel U und es gilt

$$\|\Phi(\mathbf{x}) - \mathbf{x}^*\|_2 \leq \frac{C_1 C_2}{2} \|\mathbf{x} - \mathbf{x}^*\|_2^2 \quad \forall \mathbf{x} \in U$$

Quadratische Konvergenz unter schwächeren Voraussetzungen, denn f' muss Lipschitz-stetig sein.

UMSETZUNG

Anstatt Inverse Jacobimatrix zu berechnen, lineares

Gleichungssystem nach \mathbf{d} lösen (erhöhte numerische

Stabilität):

$$\mathbf{x}^{(m+1)} = \mathbf{x}^{(m)} + \mathbf{d}^{(m)} \quad \mathbf{d}^{(m)} = -Df(\mathbf{x}^{(m)})^{-1} f(\mathbf{x}^{(m)})$$

$$Df(\mathbf{x}^{(m)}) \mathbf{d}^{(m)} = -f(\mathbf{x}^{(m)})$$

GEDÄMPFTES NEWTON-VERFAHREN

Um Divergenz zu vermeiden Newton-Richtung mit

Dämpfungparameter $\sigma^{(m)}$ multiplizieren. Sorgt dafür, dass

der Fehler nicht größer als im vorangehenden Schritt werden kann.

$$\mathbf{x}^{(m+1)} = \mathbf{x}^{(m)} + \sigma^{(m)} \mathbf{d}^{(m)}$$

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

