

Übung 11 - Numerisches Programmieren

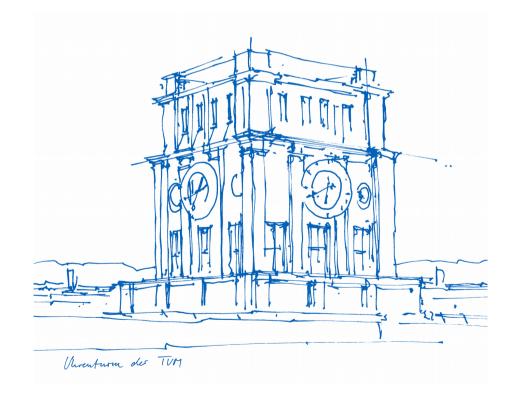
Michael Obersteiner

Technische Universität München

Fakultät für Informatik

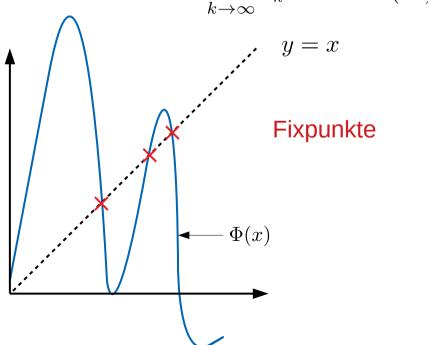
Lehrstuhl für Wissenschaftliches Rechnen

BigBlueButton, 3. Februar 2021





- Keine direkte Berechnung → Iterative Annäherung an Lösung
- Anfang mit Startwert x_0 (Beliebig gewählt oder "educated guess")
- Berechnungsvorschrift $\Phi(x_k) = x_{k+1}$
- Stopp wenn ausreichend nah an Lösung: $x_0 \xrightarrow{\Phi} x_1 \xrightarrow{\Phi} \dots \xrightarrow{\Phi} x_n$
- Idee: Fixpunkt bei unendlich vielen Iterationen: $\lim_{k \to \infty} x_k = x^* = \Phi(x^*)$



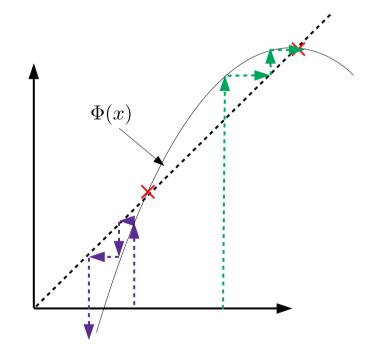


Fixpunkteigenschaften

Wann konvergiert eine Folge zu einem Fixpunkt x^* ?

Abhängig von Startwert und Fixpunktvorschrift $\Phi(x)$:

- Ableitung $|\Phi'(x^*)|$:
 - < 1: anziehend
 - > 1: abstoßend
 - = 1 : keine Aussage



- Startwert:
 - Fixpunkt muss nicht global anziehend sein
 - Startwert muss im Konvergenzbereich liegen (bei dem z.B. Ableitung < 1)
- Formelle Analyse mit dem Banach'schen Fixpunktsatz



Anwendung: lineare Gleichungssysteme Ax = b

- Splitting Verfahren:

 - $\Phi(x)=x+M^{-1}(b-Ax) \ \ \overline{O(N^2)}$ Fehlerschätzung durch Residuum: $r^{(k)}=b-Ax_k=Ax-Ax_k=A(x-x_k)=A\epsilon$
 - Je "ähnlicher" M zu A desto schneller Konvergenz
 - Je teurer Invertierung von M desto teurer Iteration
 - Beispiele:
 - M = diag(A) → Jacobi Verfahren
 - M = L(A) (linke untere Dreiecksmatrix inklusive Diagonale) → Gauss-Seidel
- Verfahren des steilsten Abstiegs:
 - Gradientenverfahren zur Approximation der Lösung x



- a) Zeige das Fixpunkt auch Lösung des LGS
- b) Welche Wahl von M geeignet? (I, A, D)

- c) Code für M = D
- d) Verbesserung von c möglich?









Jacobi Verfahren

Iterationsvorschrift:

$$\Phi(x) = x + D^{-1}(b - Ax)$$

$$\Rightarrow x^{(k+1)} = x^{(k)} + D^{-1}(b - Ax^{(k)})$$

$$x_i^{(k+1)} = x_i^{(k)} + \frac{1}{A_{i,i}}(b_i - \sum_{j=1}^n A_{i,j}x_j^{(k)})$$
Leicht

Leichter per Hand

Leichter zu Coden

- Fehlerschätzer:
 - $r^{(k)} = b Ax^{(k)}$
 - Nichte exakt! (A mal Fehler!)
 - Vektor → Abbruchkriterium z.B. Norm über Residuum (Max, L1, L2, ...)



Gauss-Seidel Verfahren

• Iterationsvorschrift (verwende bereits verfügbare Werte der nächsten Iteration):

$$\Phi(x) = x + D^{-1}(b - Ax)$$

$$\Rightarrow x^{(k+1)} = x^{(k)} + L^{-1}(b - Ax^{(k)})$$
Teuer (L invertient)
$$x_i^{(k+1)} = x_i^{(k)} + \frac{1}{A_{i,i}}(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j}x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i}^{n} A_{i,j}x_j^{(k)})$$
Günstiger

- Fehlerschätzer:
 - $r^{(k)} = b Ax^{(k)}$
 - Nichte exakt! (A mal Fehler!)
 - Vektor → Abbruchkriterium z.B. Norm über Residuum (Max, L1, L2, ...)



Bearbeitung Aufgabe 2

a) Lösung des LGS mit Gauss-Elimination

b) Jacobi Verfahren mit Startwert 0

c) Gauss-Seidel Verfahren mit Startwert 0













Verfahren des steilsten Abstiegs

• Indirektes Lösen des Gleichungssystems über Optimierungsproblem:

$$f(x) = \frac{1}{2}x^T A x - b^T x$$

$$\nabla f(x) = Ax - b \stackrel{!}{=} 0 \Rightarrow Ax = b$$

- Wenn A symmetrisch und positiv definit (spd) dann ist Extremum ein Minimum!
 - → Abstiegsverfahren zur Suche des Minimum (Funktioniert nur bei spd Matrix)
- Negativer Gradient zeigt in Richtung des steilsten Abstiegs
- Iterationsverfahren:

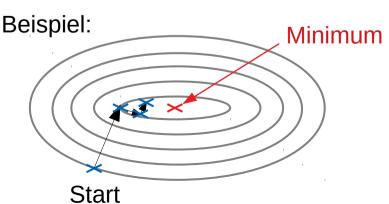
$$\Phi(x) = x + \alpha(b - Ax) \Rightarrow x^{(k+1)} = x^{(k)} + \alpha(b - Ax^{(k)})$$

Fehlerschätzer:

$$r^{(k)} = b - Ax^{(k)}$$

Optimale Schrittweite:

$$\alpha^{(i)} = \frac{r^{(i)^T} r^{(i)}}{r^{(i)^T} A r^{(i)}}$$





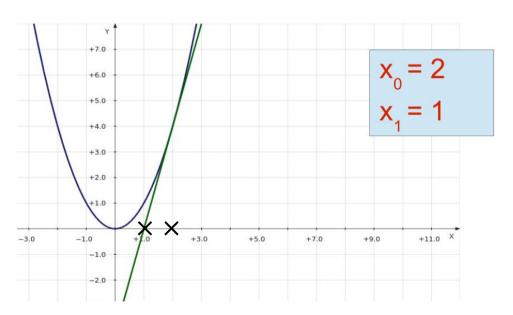
Bearbeitung Aufgabe 3

2 Schritte des Verfahren des steilsten Abstiegs



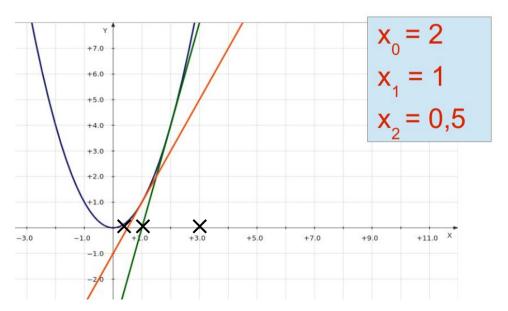


- Nullstellenberechnung einer (nicht-linearen) Funktion: $f(x) \stackrel{!}{=} 0$
- Idee: Approximation der Funktion mittels Tangente
 - → Nullstelle der Tangente als nächste Annäherung
- Vorschrift: $x_{k+1} = x_k \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$



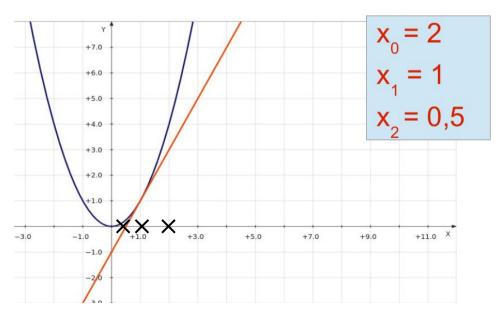


- Nullstellenberechnung einer (nicht-linearen) Funktion: $f(x) \stackrel{!}{=} 0$
- Idee: Approximation der Funktion mittels Tangente
 - → Nullstelle der Tangente als nächste Annäherung
- Vorschrift: $x_{k+1} = x_k \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$



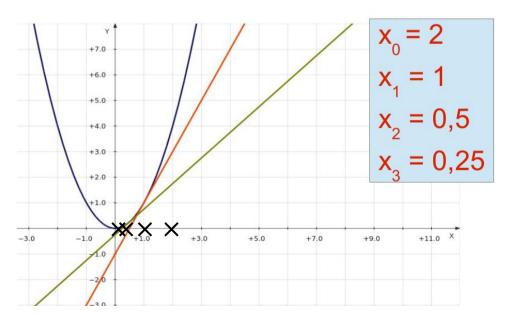


- Nullstellenberechnung einer (nicht-linearen) Funktion: $f(x) \stackrel{!}{=} 0$
- Idee: Approximation der Funktion mittels Tangente
 - → Nullstelle der Tangente als nächste Annäherung
- Vorschrift: $x_{k+1} = x_k \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$





- Nullstellenberechnung einer (nicht-linearen) Funktion: $f(x) \stackrel{!}{=} 0$
- Idee: Approximation der Funktion mittels Tangente
 - → Nullstelle der Tangente als nächste Annäherung
- Vorschrift: $x_{k+1} = x_k \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$





- Nullstellenberechnung einer (nicht-linearen) Funktion: $f(x) \stackrel{!}{=} 0$
- Idee: Approximation der Funktion mittels Tangente
 - → Nullstelle der Tangente als nächste Annäherung

• Iterationsvorschrift:
$$\Phi(x) = x - \frac{f(x)}{f'(x)} \Rightarrow x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$$

- Vorteile:
 - Quadratische Konvergenz bei einfacher Nullstelle (da $\Phi'(x^*)=0$)
 - Bei mehrfachen Nullstellen existieren Modifikationen (siehe Skript)
- Nachteil:
 - Nur lokale Konvergenz (Startpunkt "muss bereits in der Nähe liegen")
 - → guter Anfangspunkt bekannt oder Annäherung mit anderem Verfahren



Iterationsvorschrift Herleitung aus Tangentengleichung:

$$f(x_k) + f'(x_k)(x - x_k) \stackrel{!}{=} 0$$

 $x = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)} = \Phi(x_k)$

Quadratische Konvergenz:

$$\Phi'(x) = 1 - \frac{f'(x)^2 - f(x)f''(x)}{f'(x)^2} \Rightarrow \Phi'(x^*) = 0$$
Taylor: $\Phi(x_k) = \Phi(x^*) + \Phi'(x^*)(x_k - x^*)/1! + \Phi''(x^*)(x_k - x^*)^2/2! + \dots$

$$\Phi(x_k) - \Phi(x^*) = x_{k+1} - x^* = \Phi'(x^*)(x_k - x^*)/1! + \Phi''(x^*)(x_k - x^*)^2/2! + \dots$$

$$x_{k+1} - x^* = \Phi''(x^*)(x_k - x^*)^2/2! + \dots$$



Bearbeitung Aufgabe 4

a) Newton Verfahren bei Gerade

b) Beispielrechnung für andere Funktionen







Bearbeitung Zusatzaufgabe



Bearbeitung Zusatzaufgabe