

10.2

a) Kann man das Newton-Verfahren als Fixpunktiteration betrachten?

• Ja, denn für

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

das von Newton

für ein geg. f mit gewählter NST kann man auch das Fixpunktproblem betrachten

b)

nicht singulär \Leftrightarrow invertierbar
Quadratische Matrix A

Frage: existiert eine LR-Zerlegung in der Form $A = LR$

(Skript:!) $PA = LR$

Antwort: Nein

Beispiel:
$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 2 & 2 & 2 \\ 3 & 6 & 4 \end{pmatrix} = A$$

$$L_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -\frac{a_{21}}{a_{11}} & 1 & 0 \\ -\frac{a_{31}}{a_{11}} & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ -3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad L_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & -\frac{a_{32}}{a_{22}} & 1 \end{pmatrix} \quad \downarrow$$

Es gibt keine LR-Zerlegung

c)

$(x_{n1}, \dots, (x_{n1}, y_{n1}), (x_{n1}, y_{n1}))$

Lösung: ~~Wähle~~ Newton-Darstellung mittels dividierter Differenzen, die ~~Wähle~~ bei Hinzunahme eines weiteren Datenpaares die Die Basispolynome sich nicht verändern.

d) $\int_a^b p(x) dx \leftarrow$ soll numerisch approximiert werden; $a, b \in \mathbb{R}$

Frage: "Die sammelte Trapezregel ist stets exakt wenn ein Polynom von Grad ≤ 2 ist"

(Skript!): $I^{(m)}(f) = \sum_{i=0}^n d_i f(x_i)$ ist exakt für $f \in P_{m-1}$

Gauß-Quadratur

Ordnung $2n+2 \Rightarrow \ell_i^2 \in P_n$ wird exakt integriert

$$\ell_i(x) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j}$$

" $x_i = x_j$ " Stützstelle

Lösung

① Satz des Caesars

② Nachrechnen
 $f(x) = x^2 \mid \int_0^1 x^2 dx = \frac{x^3}{3} \Big|_0^1 = \frac{1}{3}$

$$I(f) = \frac{a-b}{2} [f(a) + f(b)] = \frac{1}{2}$$

10.3

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 2 & 5 & 7 \\ 2 & 5 & 9 \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}}_L \underbrace{\begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}}_R$$

① Löse $Ly = b$

$$b = \begin{pmatrix} 6 \\ 9 \\ 11 \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 9 \\ 11 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{aligned} y_1 &= 6 \\ y_2 &= 9 - y_1 = 3 \\ y_3 &= 11 - y_1 - y_2 = 2 \end{aligned}$$

② Löse $Rx = y$

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 \\ 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$2x_3 = 2 \Rightarrow x_3 = 1$$

$$2x_2 + 3x_3 = 3 \Rightarrow x_2 = 0$$

$$2x_1 + 3x_2 + 4x_3 = 6 \Rightarrow x_1 = 1$$

$$\Rightarrow x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \text{10.4} \quad \text{d) } f' = 3x^2 - 1 \stackrel{!}{=} 0 \Rightarrow x = \pm \sqrt{\frac{1}{3}}$$

b) Newton-Verfahren

$$x_{n+1} = x_n - \frac{f'(x_n)}{f''(x_n)} = x_n - \frac{3x_n^2 - 1}{6x_n}$$

zur Berechnung
d. Extremum

a) $x_0 = 1$

$$x_1 = 1 - \frac{3-1}{6} = \frac{2}{3}$$

$$x_2 = \frac{7}{12}$$

10.5

i	0	1	2	3
x_i	-2	0	1	3
y_i	2	1	2	1

Bessere Interpolation mit Newton-Basis

 a_i berechnen sich aus

$$y[x_i, x_{i+1}] = \frac{y[x_{i+1}] - y[x_i]}{x_{i+1} - x_i}$$

$$y[x_{i+1}, x_{i+2}] = \frac{y[x_{i+2}, \dots, x_{i+2}] - y[x_{i+1}, \dots, x_{i+1-1}]}{x_{i+2} - x_i}$$

$$x_0 = 2 \quad y[x_0] = 2 = a_0$$

$$x_1 = 0$$

$$y[x_1] = 1 \rightarrow y[x_0, x_1] = \frac{1-2}{0-2} = \frac{1}{2} = a_1$$

$$x_2 = 1$$

$$y[x_2] = 2 \rightarrow y[x_1, x_2] = \frac{2-1}{1-0} = 1 \rightarrow y[x_0, x_1, x_2] = \frac{1}{2} = a_2$$

$$x_3 = 3$$

$$y[x_3] = 1 \rightarrow y[x_2, x_3] = \frac{1-2}{3-1} = -\frac{1}{2}$$

$$\rightarrow y[x_1, x_2, x_3] = -\frac{1}{2} \rightarrow y[x_0, x_1, x_2, x_3] = \frac{-\frac{1}{2} - \frac{1}{2}}{3 - (-2)} = \frac{-1}{5} = a_3$$

$$\text{Skript: } p(x) = \sum_{i=0}^3 a_i N_i(x)$$

$$\text{Newton-Polynome } N_i(x) = \prod_{j=0}^{i-1} (x - x_j)$$

$$p_0(x) = 2$$

$$p_2(x) = 2 - \frac{1}{2}(x+2) + \frac{1}{2}(x+2)x$$

$$p_1(x) = 2 - \frac{1}{2}(x+2)$$

$$p_3(x) = 2 - \frac{1}{2}(x+2) + \frac{1}{2}(x+2)x - \frac{1}{5}(x+2)x(x-1)$$

3.5.18 : 10:15 10. Stock Halbesgebäude