

Fragen an: melinda.hagedorn@hhu.de

Grober Aufbau: 10<sup>00</sup> - 11<sup>00</sup> Theorie

11<sup>00</sup> - 13<sup>00</sup> Aufg. bearbeiten, Mittagessen

13<sup>00</sup> - 14<sup>30</sup> Aufg. besprechen, Theorie

14<sup>30</sup> - 15<sup>30</sup> Aufg. bearbeiten

15<sup>30</sup> - 16<sup>00</sup> Aufg. besprechen

## 1 Grandlegende Konzepte der Numerik

### 1.2 Gleitkommadarstellung

Computer können Zahlen nur mit endlich vielen Ziffern darstellen  $\Rightarrow$  Fehlern in numerischen Algorithmen

Zahl  $x \in \mathbb{R}$  lässt sich schreiben als  $x = \pm m \cdot b^{\pm e}$   
Mantisse Basis Exponent

im Computer:  $x = \pm (1+f) \cdot 2^{c-1023}$

$$\begin{array}{lcl} \text{z.B. } f = \sum_{j=1}^{52} f_j \cdot 2^{-j} & \leadsto & 52 \text{ Bits} \\ c = \sum_{j=0}^{10} c_j \cdot 2^j & \leadsto & 11 \text{ Bits} \\ \text{Vorzeichen } \pm & \leadsto & 1 \text{ Bit} \end{array} \quad \left. \vphantom{\sum_{j=1}^{52}} \right\} 64 \text{ Bits}$$

Arten von Fehlern. Sei  $\tilde{x}$  ein (fehlerbehafteter) Approximation an  $x$ , dann:

absoluter Fehler  $|x - \tilde{x}|$  und

relativer Fehler  $\left| \frac{x - \tilde{x}}{x} \right|$

Maschinengenauigkeit:  $10^{-16} \approx 2^{-52}$

### 1.3 Kondition und Stabilität

**Kondition:** Maß für Einfluss von Störungen auf die Lösung

**Def:** Aufgabe heißt schlecht konditioniert, falls kleine Störungen in den Daten große relative Fehler in den Lösungen verursachen, d.h. falls  $\frac{|\phi(\tilde{x}) - \phi(x)|}{|\phi(x)|} \gg \frac{|\tilde{x} - x|}{|x|}$

Def: Für kleine  $\Delta x$  gilt  $\left| \frac{\phi(\tilde{x}) - \phi(x)}{\phi(x)} \right| \approx \underbrace{\left| \phi'(x) \frac{x}{\phi(x)} \right|}_{=: \mathcal{K} \text{ Konditionszahl}} \cdot \left| \frac{\Delta x}{x} \right|$

d.h. Aufgabe schlecht konditioniert, falls  $|\mathcal{K}| \gg 1$

Bsp Bestimme die Kondition von  $f(x_1, x_2) = \frac{x_1}{x_2}$  für  $x_2 \neq 0$

Lsg:  $|\mathcal{K}_1| = \left| \frac{\partial f}{\partial x_1} \cdot \frac{x_1}{f(x_1, x_2)} \right| = \left| \frac{1}{x_2} \cdot \frac{x_1}{x_1/x_2} \right| = \left| \frac{1}{x_2} \cdot x_2 \right| = 1$   
 $|\mathcal{K}_2| = \left| \frac{\partial f}{\partial x_2} \cdot \frac{x_2}{f(x_1, x_2)} \right| = \left| -\frac{x_1}{x_2^2} \cdot \frac{x_2}{x_1/x_2} \right| = \left| -\frac{1}{x_2} \cdot x_2 \right| = |-1| = 1$  } gut konditioniert

$\frac{d}{dx} \frac{1}{x} = -\frac{1}{x^2}$

Def Algorithmus  $\tilde{\phi}$  heißt instabil, falls  $\left| \frac{\tilde{\phi}(\tilde{x}) - \phi(x)}{\phi(x)} \right| \gg \left| \frac{\phi(\tilde{x}) - \phi(x)}{\phi(x)} \right|$

## 1.4/1.5 Komplexität und Landausymbole

Def Der Rechenaufwand (Komplexität) ist die Anzahl an benötigten Rechenoperationen.

Bsp: Skalarprodukt  $x^T y = (x_1, \dots, x_n) \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = x_1 y_1 + x_2 y_2 + \dots + x_n y_n$   
 $\leadsto n$  Multiplikationen,  $n-1$  Additionen  $\Rightarrow \mathcal{O}(n)$

Matrix-Vektor-Multiplikation  $\mathcal{O}(n^2)$

Def  $f = o(g), x \rightarrow x_0 : \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{|f(x)|}{|g(x)|} = 0$

$f = \mathcal{O}(g), x \rightarrow x_0 : \Leftrightarrow \exists c, \varepsilon > 0 : |f(x)| \leq c \cdot |g(x)| \forall x \text{ mit } |x - x_0| < \varepsilon$

Wdh Reihenentwicklungen für kleine  $x$

$$\sin(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n+1}}{(2n+1)!}, \quad \cos(x) = \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{x^{2n}}{(2n)!}$$

$$\ln(1+x) = \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} \frac{x^n}{n}, \quad e^x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!}$$

Bsp (1) Zeige  $\log(1+h) = h + o(h), h \rightarrow 0$ , d.h.  $\log(1+h) - h = o(h), h \rightarrow 0$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{|\log(1+h) - h|}{|h|} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\left| \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} \frac{h^n}{n} - h \right|}{|h|} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\left| h - \frac{h^2}{2} + \frac{h^3}{3} - \dots - h \right|}{|h|}$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \left| \frac{h}{2} - \frac{h^2}{3} + \dots \right| = 0$$

(2) Zeige  $\frac{1 - \cos(h)}{h} = \mathcal{O}(h), h \rightarrow 0$

$$\left| \frac{1 - \cos(h)}{h} \right| = \left| \frac{1 - \sum_{n=0}^{\infty} (-1)^n \frac{h^{2n}}{(2n)!}}{h} \right| = \left| \frac{1 - 1 + \frac{h^2}{2} - \frac{h^4}{4!} + \dots}{h} \right|$$

$$= \left| \frac{h}{2} - \frac{h^3}{4!} + \dots \right| \leq \frac{1}{2} |h| \text{ für } h \rightarrow 0$$

$\underbrace{\hspace{1cm}}_{=: c > 0}$

$0! = 1$

Regeln:  $f_1 = \mathcal{O}(g), f_2 = \mathcal{O}(g), c \in \mathbb{R} \Rightarrow f_1 + f_2 = \mathcal{O}(g)$  und  $cf_1 = \mathcal{O}(g)$   
 $f_1 = \mathcal{O}(g_1), f_2 = \mathcal{O}(g_2) \Rightarrow f_1 \cdot f_2 = \mathcal{O}(g_1 \cdot g_2)$   
 $f = o(g) \Rightarrow f = \mathcal{O}(g)$

(gilt auch für klein-0)

## 1.6 Differentielle Fehleranalyse

Def: relative **Konditionszahlen**  $K_{ij}(x) := \frac{\partial \phi_i(x)}{\partial x_j} \cdot \frac{x_j}{\phi_i(x)}$

Aufgabe **schlecht konditioniert**, wenn  $i, j$  ex. mit  $|K_{ij}| \gg 1$

Bsp:  $f(x_1, x_2) = x_1 + x_2$ . Dann  $K_1 = \frac{x_1}{x_1 + x_2} = \frac{1}{1 + x_2/x_1}$ ,  $K_2 = \frac{x_2}{x_1 + x_2} = \frac{1}{1 + x_1/x_2}$

Also für  $\frac{x_1}{x_2} \approx -1$  ist die **Addition schlecht konditioniert**

**Auslöschung**: Verlust wesentlicher Dezimalstellen bei der Subtraktion

Die **Multiplikation ist gut konditioniert**

### 1. Übungseinheit

1) Zeige für  $h \rightarrow 0$ : a)  $3h^2 \neq o(h^2)$ , b)  $3h^2 = \mathcal{O}(h^2)$

c)  $e^{-1/h} \neq o(h)$

2) Bestimme jeweils alle  $p \in \mathbb{N}_0$ , sodass  $f = \mathcal{O}(x^p)$  für  $x \rightarrow 0$

a)  $f(x) = x^2$     b)  $f(x) = \cos(x) - 1$     c)  $f(x) = \sin^2(x)$

3) Für welche  $x$  sind folgende Rechenoperationen schlecht konditioniert?

a)  $f(x_1, x_2) = x_1^{x_2}$  mit  $x_1 > 0$

b)  $f(x) = x^2 \ln(x)$  mit  $x > 0$

c)  $f(x) = \frac{1 - \cos(x)}{x}$  mit  $x \neq 0$

d)  $f(x) = e^x$

1) a) Beh:  $3h^2 \neq o(h^2)$  für  $h \rightarrow 0$

$$\lim_{h \rightarrow 0} \left| \frac{3h^2}{h^2} \right| = \lim_{h \rightarrow 0} 3 = 3 \neq 0$$

b) Beh:  $3h^2 = \mathcal{O}(h^2)$  für  $h \rightarrow 0$

$$|3h^2| = 3h^2 \leq 3h^2 = 3|h^2|, \quad c := 3 > 0$$

c) Beh:  $e^{-1/h} \neq o(h)$  für  $h \rightarrow 0$

$$\lim_{h \rightarrow 0} e^{-1/h} = 0, \quad \lim_{h \rightarrow 0} e^{-1/h} = \infty$$

$$\Rightarrow \lim_{h \rightarrow 0} \frac{|e^{-1/h}|}{|h|} = 0, \quad \text{aber} \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{|e^{-1/h}|}{|h|} = \infty$$

2) Best. jeweils alle  $p \in \mathbb{N}_0$ , sodass  $f = \mathcal{O}(x^p)$  für  $x \rightarrow 0$

a)  $f(x) = x^2$ ,  $|x^2| = x^2 \leq x^2 \Rightarrow p \in \{0, 1, 2\}$

b)  $\cos(x) - 1 = \cancel{1} - \frac{x^2}{2} + \mathcal{O}(x^4) - \cancel{1} = -\frac{x^2}{2} + \mathcal{O}(x^4) \Rightarrow p \in \{0, 1, 2\}$

c)  $\sin^2(x) = (x - \frac{x^3}{6} + \mathcal{O}(x^5))^2 = x^2 - \frac{2x^4}{6} + \mathcal{O}(x^6) \Rightarrow p \in \{0, 1, 2\}$

3) Für welche  $x$  sind folgende Rechenop. schlecht konditioniert?

a)  $f(x_1, x_2) = x_1^{x_2} = e^{\ln(x_1^{x_2})} = e^{x_2 \ln(x_1)}$  mit  $x_1 > 0$

$|K_1| = \left| \frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{x_1}{f} \right| = \left| x_2 \cdot x_1^{x_2-1} \cdot \frac{x_1}{x_1^{x_2}} \right| = \left| x_2 \cdot \frac{x_1}{x_1^{x_2}} \right| = |x_2|$

$|K_2| = \left| \frac{\partial f}{\partial x_2} \frac{x_2}{f} \right| = \left| \ln(x_1) e^{x_2 \ln(x_1)} \cdot \frac{x_2}{x_1^{x_2}} \right| = |x_2 \ln(x_1)|$

schlecht konditioniert, falls  $\begin{cases} |x_2| \gg 1 \\ x_1 \gg 1 \text{ und } x_2 \neq 0 \\ x_1 \ll 1 \text{ und } x_2 \neq 0 \end{cases}$

b)  $f(x) = x^2 \ln(x)$  mit  $x > 0$

$|K| = \left| \frac{\partial f}{\partial x} \frac{x}{f} \right| = \left| (2x \ln(x) + \frac{x^2}{x}) \cdot \frac{x}{x^2 \ln(x)} \right| = \left| 2 + \frac{1}{\ln(x)} \right|$

schlecht konditioniert, falls  $x \approx 1$ , denn  $\ln(1) = 0$

c)  $f(x) = \frac{1 - \cos(x)}{x}$  mit  $x \neq 0$

$|K| = \left| \frac{\partial f}{\partial x} \frac{x}{f} \right| = \left| \frac{\sin(x)x - (1 - \cos(x))}{x^2} \cdot \frac{x}{1 - \cos(x)} \right|$

$= \left| \frac{\sin(x)x - (1 - \cos(x))}{1 - \cos(x)} \right| = \left| x \frac{\sin(x)}{1 - \cos(x)} - 1 \right|$

schlecht konditioniert, falls  $|x| \gg 1$  oder  $x \approx 2\pi m$  für  $m \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}$

also  $\cos(x) = 1$ , aber  $x \neq 0$ , denn

$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x \sin(x)}{1 - \cos(x)} - 1 \stackrel{\text{l'Hôpital}}{=} \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\sin(x) + x \cos(x)}{\sin(x)} - 1 \stackrel{\text{l'Hôpital}}{=} \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\cos(x) + \cos(x) - x \sin(x)}{\cos(x)} - 1$   
 $= \frac{2}{1} - 1 = 1$

d)  $f(x) = e^x$

$|K| = \left| \frac{\partial f}{\partial x} \frac{x}{f} \right| = \left| e^x \cdot \frac{x}{e^x} \right| = |x|$  schlecht konditioniert, falls  $|x| \gg 1$

## 2 Interpolation

Def Interpolationsaufgabe. Geg:  $(x_j, y_j)$  und Ansatzfkt  $g_j(x)$

Ziel: Finde Koeff.  $c_j$ , sodass  $\varphi(x_j) = \sum_{k=0}^n c_k g_k(x_j) = y_j$

ges. Fkt:  $\varphi(x) := \sum_{k=0}^n c_k g_k(x)$  ↑  
Interpol. bed.

## 2.1 Polynominterpolation

Def Menge der Polynome vom Grad  $\leq n$ :  $P_n = \{p(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i \mid a_i \in \mathbb{R}, i \in \{1, \dots, n\}\}$

$P_n$  ist ein Vektorraum mit Basis  $\{1, x, x^2, \dots, x^n\}$  (Monome)

Def Polynom-Interpol. aufgabe: Zu  $n+1$  paarw. versch. Knoten  $x_0, \dots, x_n \in \mathbb{R}$  mit Knotenwerten  $y_0, \dots, y_n \in \mathbb{R}$  ein  $p \in P_n$  finden mit  $p(x_i) = y_i \quad \forall i$

Die Polynom-Interpol. aufg. ist eindeutig lösbar

Lagrange-Darstellung  $p_n(x) = \sum_{j=0}^n f(x_j) l_{jn}(x)$  mit  $l_{jn}(x) = \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^n \frac{x - x_k}{x_j - x_k}$

Es gilt  $p_n(x) = p_{n-1}(x) + \delta_n \omega_n(x)$  mit  $\omega_n(x) = \prod_{i=0}^{n-1} (x - x_i)$  und  $\delta_n = \frac{f(x_n) - p_{n-1}(x_n)}{\omega_n(x_n)}$ , wobei  $\{\omega_0, \dots, \omega_n\}$  die Newton-Basis von  $P_n$  und  $\delta_n = [x_0, \dots, x_n]f$  die dividierten Differenzen.

Newton-Darstellung  $p(f | x_0, \dots, x_n) = \sum_{i=0}^n ([x_0, \dots, x_i]f) \omega_i(x)$   
 $= [x_0]f + [x_0, x_1]f \omega_1(x) + \dots + [x_0, \dots, x_n]f \omega_n(x)$

Lemma von Aitken: Die Interpolierende an  $x_0, \dots, x_n$  ist eine lineare Interpolation zwischen zwei Interpol. polynomen auf  $x_1, \dots, x_n$  und  $x_0, \dots, x_{n-1}$ , d.h.  $[x_j, \dots, x_k]f = \frac{[x_{j+1}, \dots, x_k]f - [x_j, \dots, x_{k-1}]f}{x_k - x_j}$  für  $x_k \neq x_j$

Schema:

$x_0$	$[x_0]f$	$>$	$[x_0, x_1]f$	$>$	$[x_0, x_1, x_2]f$	$>$	$[x_0, x_1, x_2, x_3]f$
$x_1$	$[x_1]f$	$>$	$[x_1, x_2]f$	$>$	$[x_1, x_2, x_3]f$	$>$	
$x_2$	$[x_2]f$	$>$	$[x_2, x_3]f$	$>$		$>$	
$x_3$	$[x_3]f$	$>$		$>$		$>$	

Bsp

$x_i$	0	1	3
$f(x_i)$	1	3	2

i)  $n=2$ ,  $l_{02} = \frac{x-x_2}{x_0-x_2} \cdot \frac{x-x_1}{x_0-x_1} = \frac{x-3}{0-3} \cdot \frac{x-1}{0-1} = \frac{(x-1)(x-3)}{3}$ ,  $l_{12} = \frac{(x-0)(x-3)}{(1-0)(1-3)}$ ,  
 $l_{22} = \frac{(x-0)(x-1)}{(3-0)(3-1)} \Rightarrow p_2(x) = 1 \cdot \frac{(x-1)(x-3)}{3} + 3 \cdot \frac{x(x-3)}{-2} + 2 \cdot \frac{x(x-1)}{6}$  nach Lagrange

ii)

0	①	$>$	$\frac{3-1}{1-0} =$	②	$>$	$\frac{-\frac{1}{2} - \frac{4}{2}}{3-0} =$	$\frac{-5/2}{3} =$	③
1	3	$>$	$\frac{2-3}{3-1} =$	$-\frac{1}{2}$	$>$	$\frac{-5/2}{3}$	$=$	$-\frac{5}{6}$
3	2	$>$			$>$			

$\omega_0(x) = 1$ ,  $\omega_1(x) = x - x_0$ ,  $\omega_2(x) = (x - x_0)(x - x_1)$

$\Rightarrow p_2(x) = 1 + 2x - \frac{5}{6}x(x-1) = (-\frac{5}{6}x^2 + \frac{17}{6}x + 1)$  nach Newton

Bem Ist  $f \in C^n(I, \mathbb{R})$ ,  $I = [a, b]$ ,  $a \leq x_0 < x_1 < \dots < x_n \leq b$ ,

so ex.  $\eta \in I$  mit  $[x_0, \dots, x_n]f = \frac{1}{n!} f^{(n)}(\eta)$

Satz 2.12 Ist  $f \in C^{n+1}([x_0, x_n], \mathbb{R})$ , dann ex. zu jedem  $x \in [x_0, x_n]$  ein  $\xi \in [x_0, x_n]$ :  $f(x) - P(f|x_0, \dots, x_n)(x) = \omega_{n+1}(x) \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!}$  und mit  $\|f\|_\infty = \max_{x \in [x_0, x_n]} |f(x)|$  ist  $\|f - P(f|x_0, \dots, x_n)\|_\infty \leq \|\omega_{n+1}\|_\infty \frac{\|f^{(n+1)}\|_\infty}{(n+1)!}$

Korollar Ist  $f \in C^\infty([a, b])$  und ex. ein  $M > 0$  mit  $|f^{(n)}(x)| \leq M \forall x \in [a, b] \forall n$ , dann konvergiert die Folge der Interpol. polynome auf  $[a, b]$  gleichmäßig gegen die Funktion  $f$ .

Die Voraussetzung in obigem Korollar wird beispielsweise nicht von  $f(x) = \frac{1}{x}$  auf dem Intervall  $[1, 2]$  erfüllt. Daher:

Mehr Stützstellen ~~i.A.~~ bel. genaue Approx. an  $f$  bzgl.  $\|\cdot\|_\infty$ -Norm

Runge-Phänomen: Im divergenten Fall, d.h.  $\|f - P_n\|_\infty \rightarrow \infty$  für  $n \rightarrow \infty$ , treten insbes. an den Intervallrändern immer stärkere Oszillationen auf.

Weierstraß'scher Approx.satz: Jede Funktion  $f \in C([a, b])$  kann beliebig gut gleichmäßig auf  $[a, b]$  durch Polynome approximiert werden.

Tschebyscheff-Polynome erfüllen  $\int_{-1}^1 \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} T_n(x) T_m(x) dx = \begin{cases} 0, & m \neq n \\ \pi, & m = n = 0 \\ \pi/2, & m = n \neq 0 \end{cases}$

$T_k(x) = \cos(k \cdot \arccos(x))$  besitzt auf  $[-1, 1]$  die

NST  $x_j = \cos\left(\frac{2j+1}{2k} \pi\right)$ ,  $j = 0, \dots, k-1$

Drei-Term-Rekursion  $T_0(x) = 1$ ,  $T_1(x) = x$ ,  $T_k(x) = 2x T_{k-1}(x) - T_{k-2}(x)$  für  $k \geq 2$

Wählt man als Knoten für die Interpol.aufg. auf  $[-1, 1]$  die NST der Tschebyscheff-Polynome, so wird  $\|\omega_{n+1}\|_{\infty, [-1, 1]}$  unter allen normierten Polynomen mit reellen NST minimal.

Für allgemeine Intervalle  $[a, b]$  erhält man die optimalen Stützstellen durch affin-lineare Transformation  $x_i = \frac{a+b}{2} + \frac{b-a}{2} t_i$  aus den Tschebyscheff-Knoten.

T-Knoten 1. Art (NST):  $x_j = \cos\left(\frac{2j+1}{2n+2} \pi\right)$

T-Knoten 2. Art (Extremalstellen):  $x_j = \cos\left(\frac{j\pi}{n}\right)$ ,  $0 \leq j \leq n$



## Modifizierte Lagrange-Darstellung:

$$p(x) = l(x) \sum_{j=0}^n \frac{\lambda_j}{x-x_j} f_j, \text{ denn } l_{jn}(x) = l(x) \frac{\lambda_j}{x-x_j}$$

$$\text{mit } l(x) := (x-x_0) \cdot \dots \cdot (x-x_n) \text{ und } \lambda_j := \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^n \frac{1}{x_j - x_k} = \frac{1}{l'(x_j)}$$

$$\text{Es gilt } 1 = \sum_{i=0}^n l_{in}(x) = l(x) \sum_{j=0}^n \frac{\lambda_j}{x-x_j}, \text{ also } l(x) = \frac{1}{\sum_{j=0}^n \frac{\lambda_j}{x-x_j}}$$

$$\text{Baryzentrische Interpol.-formel: } p(x) = \begin{cases} \frac{\sum_{j=0}^n \frac{\lambda_j f_j}{x-x_j}}{\sum_{j=0}^n \frac{\lambda_j}{x-x_j}}, & x \neq x_j \\ f_i, & x = x_j \end{cases}$$

↳ Hinzufügen zusätzlicher Knoten mit geringem  
zusätzlichem Rechenaufwand

↳ sehr robust gegenüber Rundungsfehlern,  
auch für große  $n$  stabiler Algorithmus

$$\text{Additionstheoreme: } \sin(x+y) = \sin(x)\cos(y) + \sin(y)\cos(x) \\ \cos(x+y) = \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y)$$

$$\text{Pythagoras: } \sin^2(x) + \cos^2(x) = 1$$

$$\text{Wichtig: } \cos(-x) = \cos(x), \sin(-x) = -\sin(x)$$

## 2. Übungseinheit

1) Bestimme das Interpolationspolynom zu  $\begin{array}{c|c|c|c|c} x_i & -1 & 1 & 0 & -2 \\ \hline f(x_i) & 2 & 4 & 5 & -5 \end{array}$   
a) in Lagrange-Darst. b) in Newton-Darst. c) bzgl. der Monombasis

$$\text{a) Lagrange-Darst. } p_n(x) = \sum_{j=0}^n f(x_j) l_{jn}(x) \text{ mit } l_{jn}(x) = \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^n \frac{x-x_k}{x_j-x_k}$$

$$l_{03}(x) = \frac{(x-x_1)(x-x_2)(x-x_3)}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)(x_0-x_3)} = \frac{(x-1)(x-0)(x+2)}{(-1-1)(-1-0)(-1+2)} = \frac{x(x-1)(x+2)}{(-2) \cdot (-1) \cdot 1} = \frac{1}{2} x(x-1)(x+2)$$

$$l_{13}(x) = \dots = \frac{1}{6} x(x+1)(x+2), \quad l_{23}(x) = \dots = -\frac{1}{2} (x^2-1)(x+2), \quad l_{33}(x) = \dots = -\frac{1}{6} x(x^2-1)$$

$$p_3(x) = \sum_{j=0}^3 f(x_j) l_{j3}(x) = 2 \cdot x(x-1)(x+2) + 4 \cdot \frac{1}{6} x(x+1)(x+2) + 5 \cdot -\frac{1}{2} (x^2-1)(x+2) \\ + (-5) \cdot -\frac{1}{6} x(x^2-1)$$

$$= \dots = -2x^2 + x + 5$$

$$\text{b) Newton-Darst. } p_n(x) = \sum_{j=0}^n a_j w_j(x) \text{ mit } a_j = [x_0, \dots, x_j]f \text{ und} \\ w_j(x) = \prod_{i=0}^{j-1} (x-x_i)$$

$$[x_0]f = f(x_0) = 2, \quad [x_1]f = f(x_1) = 4, \quad [x_2]f = f(x_2) = 5$$

$$[x_3]f = f(x_3) = -5$$

$$\begin{array}{lcl}
 x_0 = -1 & \textcircled{2} & \\
 x_1 = 1 & 4 & \geq \frac{4-2}{1+1} = \textcircled{1} \\
 x_2 = 0 & 5 & \geq \frac{5-4}{0-1} = -1 \\
 x_3 = -2 & -5 & \geq \frac{-5-5}{-2-0} = 5
 \end{array}
 \begin{array}{l}
 \\
 \\
 \\
 \end{array}
 \begin{array}{l}
 \\
 \geq \frac{-1-1}{0+1} = \textcircled{-2} \\
 \geq \frac{5+1}{-2-1} = -2 \\
 \geq \frac{-2+2}{-2+1} = \textcircled{0}
 \end{array}$$

$$\omega_0(x) = \prod_{i=0}^{-1} (x-x_i) = 1, \quad \omega_1(x) = \prod_{i=0}^0 (x-x_i) = x-x_0 = x+1$$

$$\omega_2(x) = \dots = (x+1)(x-1) = x^2-1, \quad \omega_3(x) = \dots = x(x^2-1)$$

$$\begin{aligned}
 p_3(x) &= \sum_{j=0}^3 a_j \omega_j(x) = [x_0]f \omega_0(x) + [x_0, x_1]f \omega_1(x) + [x_0, x_1, x_2]f \omega_2(x) + [x_0, x_1, x_2, x_3]f \omega_3(x) \\
 &= 2 \cdot 1 + 1 \cdot (x+1) - 2(x^2-1) + 0 \cdot x(x^2-1)
 \end{aligned}$$

$$= 2 + x + 1 - 2(x^2-1) = 2 + x + 1 - 2x^2 + 2 = -2x^2 + x + 5$$

c) Monobasis  $p_n(x) = \sum_{j=0}^n b_j x^j \stackrel{n=3}{=} b_0 + b_1 x + b_2 x^2 + b_3 x^3$

$$p_3(0) = \boxed{b_0 \stackrel{!}{=} 5}$$

$$p_3(1) = b_0 + b_1 + b_2 + b_3 \stackrel{!}{=} 4$$

$$p_3(-1) = b_0 - b_1 + b_2 - b_3 \stackrel{!}{=} 2$$

$$p_3(-2) = b_0 - 2b_1 + 4b_2 - 8b_3 \stackrel{!}{=} -5$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 \\ -2 & 4 & -8 \end{pmatrix}
 \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -3 \\ -10 \end{pmatrix}$$

$$\left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & -1 & -3 \\ -2 & 4 & -8 & -10 \end{array} \right) \xrightarrow{+I, +2II} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 2 & 0 & -4 \\ 0 & 6 & -6 & -12 \end{array} \right) \xrightarrow{:2, :6} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -1 & -2 \end{array} \right) \xrightarrow{-II}$$

$$\xrightarrow{+III} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\cdot(-1)} \left( \begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right) \Rightarrow \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow b_0 = 5, \quad b_1 = 1, \quad b_2 = -2, \quad b_3 = 0$$

$$p_3(x) = 5 + 1 \cdot x - 2x^2 + 0x^3 = -2x^2 + x + 5$$