

Tutorium zur Numerik I

24.09.21

1. Numerik-Klausur 2021

A1 (1) falsch

(2) "Gegeben $[a, b]$ und $n \in \mathbb{N}$ sind die Knoten einer Interpol.-QF mit $n+1$ Knoten zu $w(x) \equiv 1$ eindeutig bestimmt" falsch

(3) falsch

(4) richtig

(5) richtig

(6) falsch

(7) falsch

(8) richtig

(9) falsch

(10) falsch

A2 Stützpunkte $(-1, -1), (0, 1), (1, 7), (2, 29)$
Newton-Darst.

$$\begin{array}{l} x_0 = -1 \quad [x_0]f = -1 \\ x_1 = 0 \quad [x_1]f = 1 \\ x_2 = 1 \quad [x_2]f = 7 \\ x_3 = 2 \quad [x_3]f = 29 \end{array} \begin{array}{l} > \frac{1+1}{0+1} = 2 \\ > \frac{7-1}{1-0} = 6 \\ > \frac{29-7}{2-1} = 22 \end{array} \begin{array}{l} > \frac{6-2}{1+1} = 2 \\ > \frac{22-6}{2-0} = 8 \end{array} \begin{array}{l} > \frac{8-2}{2+1} = 2 \end{array}$$

$$\Rightarrow p_3(x) = \sum_{i=0}^3 [x_0, \dots, x_i]f w_i(x) \\ = -1 + 2(x+1) + 2(x+1)x + 2(x+1)x(x-1)$$

Alternativ:

$$p_3(x) = -1 + (x+1)[2 + x(2 + (x-1) \cdot 2)] = \dots = 2x^3 + 2x^2 + 2x + 1$$

A3 x_0, \dots, x_n paarw. versch,

$$\text{Beh: } [x_0, \dots, x_n]f = \sum_{k=0}^n \frac{f_k}{\prod_{\substack{s=0 \\ s \neq k}}^n (x_k - x_s)}$$

$$\text{Newton: } p_n(x) = \sum_{i=0}^n [x_0, \dots, x_i]f w_i(x) \text{ mit } w_i(x) = \prod_{k=0}^{i-1} (x - x_k) \\ \text{hat den f\u00fchrenden Koeff. } [x_0, \dots, x_n]f$$

Lagrange: $p_n(x) = \sum_{j=0}^n f(x_j) l_{jn}(x)$ mit $l_{jn}(x) = \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^n \frac{x-x_k}{x_j-x_k}$
 hat den führenden Koeff. $\sum_{j=0}^n f(x_j) \prod_{\substack{k=0 \\ k \neq j}}^n \frac{1}{x_j-x_k}$

Aus der Eindeutigkeit der Interpol. polynome folgt die Eindeutigkeit des führenden Koeff. und somit die Beh.

A4 Intervall $[0,1]$, $w(x) \equiv x$, Hauptkoeff 1, Orth. polynome

i) Aufgrund der geforderten Normiertheit

folgt $p_0(x) \equiv 1$

ii) Für ein $a \in \mathbb{R}$ gilt $p_1(x) = x + a$

Man betrachte das gew. Skalarprodukt $\langle f, g \rangle_w := \int_0^1 f(x) g(x) w(x) dx$

Nach Vor. muss $\langle p_0, p_1 \rangle_w = 0$ gelten, also

$$0 \stackrel{!}{=} \langle p_0, p_1 \rangle_w = \int_0^1 p_0(x) p_1(x) w(x) dx = \int_0^1 1 \cdot (x+a) x dx$$

$$= \int_0^1 x^2 + ax dx = \left[\frac{x^3}{3} + \frac{ax^2}{2} \right]_0^1 = \frac{1}{3} + \frac{a}{2}$$

$$\Rightarrow \frac{a}{2} \stackrel{!}{=} -\frac{1}{3} \Rightarrow a \stackrel{!}{=} -\frac{2}{3} \Rightarrow p_1(x) = x - \frac{2}{3}$$

iii) Für spezielle $b, c \in \mathbb{R}$ gilt $p_2(x) = x^2 + bx + c$

Nach Vor. muss $\langle p_0, p_2 \rangle_w = 0$ und $\langle p_1, p_2 \rangle_w = 0$ gelten, also

$$0 \stackrel{!}{=} \langle p_0, p_2 \rangle_w = \int_0^1 (x^2 + bx + c) x dx = \left[\frac{x^4}{4} + \frac{bx^3}{3} + \frac{cx^2}{2} \right]_0^1 = \frac{1}{4} + \frac{b}{3} + \frac{c}{2}$$

$$\Rightarrow c \stackrel{!}{=} -\frac{1}{2} - \frac{2b}{3} \quad (*)$$

$$0 \stackrel{!}{=} \langle p_1, p_2 \rangle_w = \int_0^1 (x - \frac{2}{3})(x^2 + bx + c) x dx$$

$$= \int_0^1 (x^3 + bx^2 + cx - \frac{2}{3}x^2 - \frac{2b}{3}x - \frac{2}{3}c) x dx$$

$$= \int_0^1 x^4 + bx^3 + cx^2 - \frac{2}{3}x^3 - \frac{2b}{3}x^2 - \frac{2}{3}cx dx$$

$$= \int_0^1 x^4 + (b - \frac{2}{3})x^3 + (c - \frac{2b}{3})x^2 - \frac{2}{3}cx dx$$

$$= \left[\frac{x^5}{5} + (b - \frac{2}{3}) \frac{x^4}{4} + (c - \frac{2b}{3}) \frac{x^3}{3} - \frac{2c}{3} \frac{x^2}{2} \right]_0^1$$

$$= \frac{1}{5} + \frac{b}{4} - \frac{2}{3} \cdot \frac{1}{4} + \frac{c}{3} - \frac{2b}{9} - \frac{c}{3} = \frac{1}{5} - \frac{1}{6} + (\frac{1}{4} - \frac{2}{9})b$$

$$= \frac{6-5}{30} + \frac{9-8}{36}b = \frac{1}{30} + \frac{b}{36}$$

$$\Rightarrow b \stackrel{!}{=} 36 \cdot \frac{-1}{30} = -\frac{6}{5} \quad (*) \Rightarrow c = -\frac{1}{2} - \frac{2}{3} \cdot \frac{-6}{5} = \frac{-5}{10} + \frac{8}{10} = \frac{3}{10}$$

$$\Rightarrow p_2(x) = x^2 - \frac{6}{5}x + \frac{3}{10}$$

AS $\min \|Ax - b\|_2^2$ mit $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}$, $b = \begin{pmatrix} 15 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

Normalenl. $A^T A x = A^T b$

$$A^T A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 & -3 \\ -3 & 6 \end{pmatrix}$$

$$A^T b = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ -1 & 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 15 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 15 \\ -15 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} 9 & -3 \\ -3 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 15 \\ -15 \end{pmatrix}$$

1. Alternative:

Cramer'sche Regel: $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 & -3 \\ -3 & 6 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 15 \\ -15 \end{pmatrix} = \frac{1}{45} \begin{pmatrix} 6 & 3 \\ 3 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 15 \\ -15 \end{pmatrix} = \frac{1}{45} \begin{pmatrix} 45 \\ -2 \cdot 45 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

2. Alternative

$$\begin{pmatrix} 9 & -3 & | & 15 \\ -3 & 6 & | & -15 \end{pmatrix} \xrightarrow{+\frac{1}{3}I} \begin{pmatrix} 9 & -3 & | & 15 \\ 0 & 5 & | & -10 \end{pmatrix} \xrightarrow{:5} \rightarrow \begin{pmatrix} 3 & -1 & | & 5 \\ 0 & 1 & | & -2 \end{pmatrix} \xrightarrow{+II} \begin{pmatrix} 3 & 0 & | & 3 \\ 0 & 1 & | & -2 \end{pmatrix} \xrightarrow{:3} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & | & 1 \\ 0 & 1 & | & -2 \end{pmatrix} \Rightarrow x = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

3. Alternative

$$\begin{cases} 9x_1 - 3x_2 = 15 & (I) \\ -3x_1 + 6x_2 = -15 & (II) \end{cases}$$

$$(I)/3: 3x_1 - x_2 = 5 \Rightarrow x_2 = 3x_1 - 5 \quad (*)$$

$$\Rightarrow (II)/3: -5 = -x_1 + 2x_2 \stackrel{(*)}{=} -x_1 + 2(3x_1 - 5) = 5x_1 - 10$$

$$\stackrel{+15}{\Rightarrow} -1 = x_1 - 2 \Rightarrow x_1 = 1 \stackrel{(*)}{\Rightarrow} x_2 = 3 - 5 = -2$$

$$\left. \begin{array}{l} (I) \\ (II) \end{array} \right\} \Rightarrow x = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

4. Alternative

Cholesky: $\begin{pmatrix} 9 & -3 \\ -3 & 6 \end{pmatrix} \xrightarrow{+\frac{1}{3}I} \begin{pmatrix} 9 & -3 \\ 0 & 5 \end{pmatrix} =: R, D := \begin{pmatrix} 9 & 0 \\ 0 & 5 \end{pmatrix}$

$$L := R^T D^{-1} = \begin{pmatrix} 9 & 0 \\ -3 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/9 & 0 \\ 0 & 1/5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1/3 & 1 \end{pmatrix};$$

$$\tilde{L} := L D^{1/2} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -1/3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & \sqrt{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ -1 & \sqrt{5} \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow A^T A x = A^T b \Leftrightarrow \underbrace{\tilde{L} \tilde{L}^T}_{=: Y} x = A^T b$$

$$\tilde{L} y = A^T b \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ -1 & \sqrt{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3y_1 \\ -y_1 + \sqrt{5}y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 15 \\ -15 \end{pmatrix} \Rightarrow y_1 = 5 \Rightarrow y_2 = \frac{-10}{\sqrt{5}} \Rightarrow y = \begin{pmatrix} 5 \\ -\frac{10}{\sqrt{5}} \end{pmatrix}$$

$$\tilde{L}^T x = y \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 0 & \sqrt{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3x_1 - x_2 \\ \sqrt{5}x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -\frac{10}{\sqrt{5}} \end{pmatrix} \Rightarrow x_2 = \frac{-10}{5} = -2 \Rightarrow x_1 = \frac{5 - (-2)}{3} = 1 \Rightarrow x = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\underline{A6} \quad \begin{cases} x = \frac{1}{2}(x^2 - y^2 + \frac{3}{4}) \\ y = \frac{1}{2}(-x^2 - y^2 + 1) \end{cases}; \quad [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}] \times [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]; \quad \text{Beh. Lsg. eind.}$$

Um den Banach'schen Fixpunktsatz anwenden zu können, wird \mathbb{R}^2 mit der euklidischen Norm $\|\cdot\|_2$ ausgestattet. $(\mathbb{R}^2, \|\cdot\|_2)$ ist ein vollständiger metrischer Raum

Man betrachte die Abb. $F: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $F(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}) := \begin{pmatrix} \frac{1}{2}(x^2 - y^2 + \frac{3}{4}) \\ \frac{1}{2}(-x^2 - y^2 + 1) \end{pmatrix}$

$$\text{Für } |x|, |y| \leq \frac{1}{2} \text{ gilt } \underbrace{\left| \frac{1}{2}(x^2 - y^2 + \frac{3}{4}) \right|}_{\leq \frac{1}{4}} = \frac{1}{2} \underbrace{\left| x^2 - y^2 + \frac{3}{4} \right|}_{\geq 0} \leq \frac{1}{2} \quad \text{und}$$

$$\left| \frac{1}{2}(-x^2 - y^2 + 1) \right| = \frac{1}{2} \underbrace{\left| -x^2 - y^2 + 1 \right|}_{\geq 0} \leq \frac{1}{2}$$

Somit bildet F die Menge $[-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]^2$ in sich selbst ab, es handelt sich bei F also um eine Selbstabbildung.

Um zu begründen, dass F auf $[-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]^2$ eine Kontraktion ist, genügt es nach dem MWS zu zeigen, dass

$$\|DF\|_2 < 1 \quad \text{auf } (x, y) \in [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]^2.$$

$$DF\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x & -y \\ -x & -y \end{pmatrix}$$

$$\|DF\|_2^2 = DF\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}^T DF\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x & -x \\ -y & -y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x & -y \\ -x & -y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x^2 & 0 \\ 0 & 2y^2 \end{pmatrix}$$

hat EW $2x^2$ und $2y^2$

Für $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in [-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}]^2$ ist $\max\{|2x^2|, |2y^2|\} \leq \frac{1}{2}$, also ist

$$\|DF\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\|_2^2 \leq \frac{1}{2} < 1, \quad \text{somit } \|DF\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\|_2 < 1 \quad \text{und}$$

F ist eine Kontraktion.

Somit sind alle Vor. des Banach'schen Fixpunktsatzes erfüllt: Das GLS besitzt eine eindeutige Lösung.

1. Numerik - Klausur 2018

A1 a) $|h \sin(h)| = |h \cdot (h + \mathcal{O}(h^3))| = |h^2 + \mathcal{O}(h^4)| \leq C \cdot h^2$
 $\Rightarrow f(h) = \mathcal{O}(h^p)$ für $h \rightarrow 0$ mit $p \in \{1, 2\}$

b) $|\cos(h) - 1 + \frac{h^2}{2} - 4h^5| = |1 - \frac{h^2}{2} + \mathcal{O}(h^4) - 1 + \frac{h^2}{2}| \leq C \cdot h^4$
 $\Rightarrow f(h) = \mathcal{O}(h^p)$ für $h \rightarrow 0$ mit $p \in \{1, 2, 3, 4\}$

c) $f(h) = \mathcal{O}(h^p), h \rightarrow 0 \stackrel{\text{Def}}{\Leftrightarrow} \exists c, \varepsilon > 0 : |f(h)| \leq c|h^p| \forall h$ mit $|h| < \varepsilon$

$f(h) > 0 \forall h \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$
 $f(|h|) = f(h)$

$\Leftrightarrow \exists c, \varepsilon > 0 : f(z) \leq c z^p \forall z$ mit $z \in]0, \varepsilon[$

$\Leftrightarrow \exists c, \varepsilon > 0 : \frac{f(z)}{z^p} \leq c \forall z$ mit $z \in]0, \varepsilon[$

Wenn $\lim_{z \rightarrow 0} \frac{f(z)}{z^p} = \lim_{z \rightarrow 0} \frac{\exp(-1/z)}{z^p} \stackrel{y := \frac{1}{z}}{=} \lim_{y \rightarrow \infty} \frac{e^{-y}}{y^p} = \lim_{y \rightarrow \infty} \frac{y^p}{e^y}$
 $\stackrel{\text{L'Hôpital}}{=} \lim_{y \rightarrow \infty} \frac{p y^{p-1}}{e^y} \stackrel{\text{L'Hôpital}}{=} \dots = \lim_{y \rightarrow \infty} \frac{p \cdot (p-1) \cdot \dots \cdot 1 y^0}{e^y} = \lim_{y \rightarrow \infty} \frac{p!}{e^y} = 0$

$\Rightarrow f(h) = \mathcal{O}(h^p)$ für $h \rightarrow 0$ mit $p \in \mathbb{N}$ beliebig

A2 a) $f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}, p_f \in \mathbb{P}_2, x_0 = \frac{1}{6}, x_1 = \frac{1}{2}, x_2 = \frac{2}{3}$, Newton

$x_0 = \frac{1}{6} \quad \begin{matrix} f(x_0) \\ f(x_1) \\ f(x_2) \end{matrix} \begin{matrix} > \\ > \\ > \end{matrix} \begin{matrix} f(x_1) - f(x_0) \\ f(x_2) - f(x_1) \end{matrix} = \begin{matrix} 3(f_1 - f_0) \\ 6(f_2 - f_1) \end{matrix}$
 $\rightarrow \begin{matrix} 6f_2 - 9f_1 + 3f_0 \\ 12f_2 - 18f_1 + 6f_0 \end{matrix}$

$p_f(x) = f(x_0) + 3(f(x_1) - f(x_0))(x - \frac{1}{6}) + (12f(x_2) - 18f(x_1) + 6f(x_0))(x - \frac{1}{6})(x - \frac{1}{2})$

b) interpol. QF Q_2 auf $[0, 1]$, (Ordnung?)

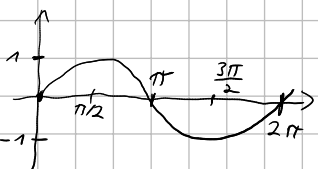
$Q_2(f) = \sum_{i=0}^2 a_i f(x_i) = \int_0^1 p_f(x) dx$ Exaktheitsgrad

$\stackrel{\text{a)}}{=} \int_0^1 (2 - 7x + 6x^2) f(x_0) + (-2 + 15x - 18x^2) f(x_1) + (1 - 8x + 12x^2) f(x_2) dx$
 $= [2x - \frac{7x^2}{2} + \frac{6x^3}{3}]_0^1 f(x_0) + [-2x + \frac{15x^2}{2} - \frac{18x^3}{3}]_0^1 f(x_1) + [x - \frac{8x^2}{2} + \frac{12x^3}{3}]_0^1 f(x_2)$
 $= (\frac{4}{2} - \frac{7}{2} + \frac{4}{2}) f(x_0) + (-\frac{4}{2} + \frac{15}{2} - \frac{12}{2}) f(x_1) + (1 - 4 + 4) f(x_2)$
 $= \frac{1}{2} f(x_0) - \frac{1}{2} f(x_1) + f(x_2)$

Da es sich um eine interpol. QF mit drei Stützstellen handelt, hat Q_2 mindestens Exaktheitsgrad 2.

c) Verwende Q_2 um $\int_0^1 x \sin(3\pi x) dx$ zu approximieren

$\int_0^1 x \sin(3\pi x) dx \approx Q_2(x \sin(3\pi x))$
 $= \frac{1}{2} x_0 \sin(3\pi x_0) - \frac{1}{2} x_1 \sin(3\pi x_1) + x_2 \sin(3\pi x_2)$
 $= \frac{1}{12} \underbrace{\sin(\frac{\pi}{2})}_{=1} - \frac{1}{4} \underbrace{\sin(\frac{3\pi}{2})}_{=-1} + \frac{2}{3} \underbrace{\sin(2\pi)}_{=0} = \frac{1}{12} + \frac{1}{4} = \frac{4}{12} = \frac{1}{3}$



$$Q_n(f) = \sum_{j=0}^n q_j (x_j - \frac{1}{2})^{2k-1} \stackrel{\text{symm.}}{=} \sum_{j=0}^n a_{n-j} (1 - x_{n-j} - \frac{1}{2})^{2k-1} = \sum_{j=0}^n a_{n-j} (\frac{1}{2} - x_{n-j})^{2k-1}$$

$$= - \sum_{j=0}^n a_{n-j} (x_{n-j} - \frac{1}{2})^{2k-1} \stackrel{l:=n-j}{=} - \sum_{l=0}^n a_l (x_l - \frac{1}{2})^{2k-1} = -Q_n(f)$$

$a+b = b+a$

$$\Rightarrow Q_n(f) = 0 = \int_0^1 f(x) dx$$

b) Folgere: QF besitzt ungeraden Exaktheitsgrad

Ang, die QF besitzt den Exaktheitsgrad $2k-2$ (gerade)
 $f(x) = (x - \frac{1}{2})^{2k-1} = x^{2k-1} + r(x) \in \mathbb{P}_{2k-1}$ mit $r(x) \in \mathbb{P}_{2k-2}$.

Sei p ein beliebiges Polynom in \mathbb{P}_{2k-1} , dann ex. ein $\tilde{r}(x) \in \mathbb{P}_{2k-2}$ und ein $c \in \mathbb{R}$, sodass $p(x) = cf(x) + \tilde{r}(x)$.

Da die QF den Exaktheitsgrad $2k-2$ besitzt, wird $\tilde{r}(x) \in \mathbb{P}_{2k-2}$ exakt integriert. Wegen a) wird $f(x)$ also auch $cf(x)$ exakt integriert

\Rightarrow alle $p \in \mathbb{P}_{2k-1}$ werden exakt integriert

\Rightarrow Exaktheitsgrad $2k-1$ (ungerade)

A5 a) Finde P, L, R , sodass $PA=LR$ für $A = \begin{pmatrix} 3 & 6 & 0 \\ -6 & 2 & 1 \\ 0 & 14 & 4 \end{pmatrix}$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 6 & 0 \\ -6 & 2 & 1 \\ 0 & 14 & 4 \end{pmatrix} \xrightarrow{P_1} \begin{pmatrix} -6 & 2 & 1 \\ 3 & 6 & 0 \\ 0 & 14 & 4 \end{pmatrix} + \frac{1}{2}I \xrightarrow{L_1} \begin{pmatrix} -6 & 2 & 1 \\ 0 & 7 & \frac{1}{2} \\ 0 & 14 & 4 \end{pmatrix} \xrightarrow{P_2} \begin{pmatrix} -6 & 2 & 1 \\ 0 & 14 & 4 \\ 0 & 7 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \xrightarrow{L_2} \begin{pmatrix} -6 & 2 & 1 \\ 0 & 14 & 4 \\ 0 & 0 & -3/2 \end{pmatrix} = R$$

mit $P_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$, $L_1 = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \frac{1}{2} & \\ & & 1 \end{pmatrix}$, $P_2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$, $L_2 = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & -1/2 \end{pmatrix}$

$$R = L_2 P_2 L_1 P_1 A \stackrel{II, III}{=} L_2 P_2 \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \frac{1}{2} & \\ & & 1 \end{pmatrix} P_1 A = L_2 \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix}}_{=: L_1^*} P_2 P_1 A$$

$$P := P_2 P_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$L := (L_2 L_1^*)^{-1} = (L_1^*)^{-1} L_2^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 2 & \\ & & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & -1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1/2 & -1/2 & -1 \end{pmatrix}$$

b) $Q \in \mathbb{R}^{n \times n}$ orthogonal, z.z: (1) $\det(Q) = \pm 1$ (2) $\|Q\|_2 = 1$

(1) $\det(Q)^2 = \det(Q) \det(Q) = \det(Q^T) \det(Q) = \det(Q^T Q) \stackrel{Q \text{ orth.}}{=} \det(I) = 1$

$\Rightarrow \det(Q) \in \{-1, +1\}$

(2) $Q^T Q = I$ hat nur den vielfachen EW 1

$$\Rightarrow \|Q\|_2 = \max \{ \sqrt{|\lambda|} \mid Q^T Q x = \lambda x, \lambda \in \mathbb{R}, x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \}$$

$$= \sqrt{1} = 1$$

A6 Bestimme Wendepunkt für $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f \in C^3(\mathbb{R})$

a) passende Iterationsvorschrift. Notw. Bed $f''(x) \neq 0$

$$x_{k+1} = x_k - (f'''(x_k))^{-1} f''(x_k) \text{ mit des Newton-Verfahrens}$$

b) $g: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $g(x) := cf(x)+d$ mit $c \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$, $d \in \mathbb{R}$

$$x_{k+1} = x_k - (g'''(x_k))^{-1} g''(x_k) = x_k - \frac{1}{c} (f'''(x_k))^{-1} \cdot c f''(x_k) = x_k - (f'''(x_k))^{-1} f''(x_k)$$

Beginnend mit demselben Startwert werden dieselben Iterierten erzeugt wie in a).

c) $f \in C^\infty(\mathbb{R})$, $f(x) = e^x - \frac{e}{2} x^2$, $x_0 = 0$, zwei Schritte

$$f'(x) = e^x - ex, \quad f''(x) = e^x - e, \quad f'''(x) = e^x$$

$$x_1 = x_0 - \frac{f''(x_0)}{f'''(x_0)} = x_0 - \frac{e^{x_0} - e}{e^{x_0}} = 0 - \frac{1 - e}{1} = e - 1$$

$$\begin{aligned} x_2 &= x_1 - \frac{f''(x_1)}{f'''(x_1)} = x_1 - \frac{e^{x_1} - e}{e^{x_1}} = e - 1 - 1 + \frac{e}{e^{e-1}} = e - 2 + e^{1-e} \\ &= e - 2 + e^{2-e} \end{aligned}$$