## RHEINISCH WESTFÄLISCHE TECHNISCHE HOCHSCHULE

## Institut für Geometrie und Praktische Mathematik

## Numerische Mathematik für Elektrotechniker — WS 19/20

Prof. Dr. Benjamin Berkels
Dr. Karl-Heinz Brakhage — Thomas Jankuhn — Christian Löbbert

## Hausübung 3

**VF-1:** Gegeben seien eine reguläre Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und eine rechte Seite  $b \in \mathbb{R}^n$ . Dann gilt für das zugehörige lineare Gleichungssystem Ax = b:

- 1. Das Problem ist immer gut konditioniert.
- 2. Bei Störung der Eingabedaten A und b wird der relative Fehler in der Lösung in Abhängigkeit vom relativen Eingabefehler durch den Faktor  $\kappa(A)$  verstärkt.
- 3. Die Lösung des linearen Gleichungssystems kann immer mit dem Standard-Gauß-Algorithmus (ohne Spaltenpivotisierung) berechnet werden.
- 4. Es sei B die zu A gehörige zeilenäquilibrierte Matrix. Dann gilt  $\kappa_2(B) \leq \kappa_2(A)$ .
- 5. Es seien  $A = \begin{pmatrix} -2.34 & 14.4 \\ 5.67 & 6.78 \end{pmatrix}$  und B die zu A gehörige zeilenäquilibrierte Matrix. Berechne  $||B||_{\infty}$ .

**VF-2:** Aus der Matrix 
$$\tilde{A} \in \mathbb{R}^{2\times 2}$$
 gehe die Matrix  $A = \begin{pmatrix} 123 & 0.12 \\ 1.23 & 12.3 \end{pmatrix}$  durch Rundung auf

drei signifikante Ziffern hervor.  $\Delta A$  sei die größtmögliche Abweichung  $A-\tilde{A}$ . Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch bzw. gib den numerischen Wert an!

- 1.  $||\Delta A||_1 = 0.505.$
- 2.  $| ||\Delta A||_{\infty} = 0.505.$
- 3. Für den relativen Fehler von A gemessen in der 1-Norm gilt  $r_{A_1} \approx 0.004$ .
- 4. Berechne  $||A||_1$ .
- 5. Berechne  $||A||_{\infty}$ .

1	<b>VF-3:</b> Gegeben sei die Matrix $A = \begin{pmatrix} -2 & 14 \\ 5 & 6 \end{pmatrix}$ . Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch bzw. gib den numerischen Wert an!		
1.	A ist regulär.		
2.	$\det(A) = 0.$		
3.	$  A  _{\infty} = 12.$		
4.	Für eine beliebige rechte Seite $b \in \mathbb{R}^2$ besitzt $Ax = b$ eine eindeutige Lösung $x$ .		
5.	Berechne $  A  _1$ .		

VF-4: Seien A, B beliebige  $n \times n$ -Matrizen mit reellen Einträgen. Weiter sei  $||\cdot||$  eine Matrixnorm. Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch bzw. gib den numerischen Wert an.

1.  $||A + B|| \le ||A|| + ||B||$ .

2.  $||A - B|| \le ||A|| - ||B||$ .

3.  $||\lambda A + \mu B|| \le \lambda ||A|| + \mu ||B||, \lambda, \mu \in \mathbb{R}$ .

4.  $||AB|| \le ||A|| \cdot ||B||$ .

5. Es sei  $A = \begin{pmatrix} 8 & 1 \\ 1 & 0.5 \end{pmatrix}$ . Berechne  $\det(A^4)$ .

VF-5: Es seien A eine reguläre Matrix, L eine normierte untere Dreiecksmatrix und R eine obere Dreiecksmatrix in  $\mathbb{R}^{n \times n}$ . Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch bzw. gib den numerischen Wert an!

1. Es existiert immer eine Zerlegung A = LR.

2. Die Determinante von A ist ungleich 0.

3. Wenn A = LR ist, dann ist die Determinante von A das Produkt der Diagonaleinträge von R.  $(\det(A) = \prod_{i=1}^{n} r_{ii})$ 4. Das homogone System Ax = 0 besitzt nur die triviale Lösung x = 0.

5. Es seien  $A = \begin{pmatrix} 1.7 & -2.1 & 1.2 \\ -1.5 & 1.1 & 1.4 \\ 2.2 & 1.3 & -1.5 \end{pmatrix}$  und D die zugehörige Diagonalmatrix der Zeilenskalierung. Berechne  $\det(D)$ .

	ch Pivotisierung kann die Stabilität der LR-Zerlegung verbessert werden.
1. Dur	ten i ivotisierung kann die Stabilität der Ent-Zeriegung verbessert werden.
2. Pive	otisierung verbessert die Kondition des linearen Gleichungssystems.
3. Zeil	enäquilibrierte Matrizen sind immer gut konditioniert.
b ist	sei $\kappa(A)$ die Konditionszahl der Matrix $A$ . Bei Störung der Eingabedaten $A$ und t der relative Fehler in der Lösung maximal um einen Faktor $\kappa(A)$ größer als der tive Eingabefehler.
	seien $A = \begin{pmatrix} -10 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ , $\tilde{A} = \begin{pmatrix} -10.5 & 0 \\ 0 & 1.5 \end{pmatrix}$ und $b$ ungestört. Gib die bestmögliche ranke für den relativen Fehler $r_x$ der Lösung des linearen Gleichungssystems an.

**Aufgabe:** (Choleskey-Zerlegung)

Gegeben seien die Choleskey-Zerlegung  $A = LDL^T$  und der Vektor b mit

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 7 & 1 & 0 \\ 2 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}, D = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ und } b = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ 36 \\ 36 \end{pmatrix}.$$

- a) Lösen Sie das lineare Gleichungssystem Ax = b mit Hilfe der angegebenen Choleskey-Zerlegung von A.
- b) Bestimmen Sie die Determinante von A.
- c) Bestimmen Sie die Choleskey-Zerlegung von

$$B := R^T R \qquad \text{mit } R^T = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 8 & 3 & 2 \end{pmatrix}.$$

d) Ist B symmetrisch positiv definit?