

**Aufgabe 1**

(11 Punkte)

Gegeben sei das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  mit

$$A = \begin{pmatrix} 22 & 743 & -235 \\ 5 & -2.99 & 2.01 \\ 4 & -0.5 & 0.5 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

- Skalieren Sie  $A$ .
- Berechnen Sie die  $LR$ -Zerlegung mit Pivotisierung zu der skalierten Matrix aus a).
- Lösen Sie das Gleichungssystem  $Ax = b$  mittels der in a) und b) gewonnenen Resultate, d.h. über  $LR$ -Zerlegung mit Skalierung und Pivotisierung.
- Berechnen Sie die Determinante von  $A$ .
- Die Lösung des Gleichungssystem  $Ax = b$  mit Gaußelimination und Pivotisierung in 3-stelliger Gleitpunktarithmetik ist  $x_G = (0.909, -1.78, -5.52)^T$ . Warum ist dieses Ergebnis mit einem so großen Fehler behaftet? **Hinweis:** Die 1- und die  $\infty$ -Norm von  $A^{-1}$  sind in der Größenordnung 3.5.

**Aufgabe 2**

(9 Punkte)

Bestimmen Sie eine Näherungslösung des Gleichungssystems

$$\begin{aligned} \cos(x + y) + 3y &= \sin x \\ e^{-y} \cos x &= 3x \end{aligned}.$$

- Stellen Sie dazu eine geeignete Fixpunktgleichung auf, und zeigen Sie, daß diese den Bedingungen des Banachschen Fixpunktsatzes genügt. Starten Sie Ihre Untersuchungen in dem Gebiet  $D = [0, 2/3] \times [-2/3, 2/3]$ .
- Ausgehend von einem geeignetem Startvektor führe man 2 Iterationen aus und gebe eine a-posteriori Fehlerabschätzung an.

**Aufgabe 3**

(12 Punkte)

Gegeben seien Meßwerte

$$\begin{array}{c|ccc} t_i & 1 & 2 & 4 \\ \hline f_i & 0.2 & 0.7 & 0.6 \end{array},$$

die zu dem Bildungsgesetz

$$f(t) = e^{-\lambda(t-a)^2}$$

gehören.

- Stellen Sie das zugehörige nichtlineare Ausgleichsproblem  $\|F(x)\|_2 \rightarrow \min$  explizit auf (Meßwerte schon einsetzen!).
- Für das Gauß-Newton-Verfahren seien die Startwerte  $a_0 = 3$ ,  $\lambda_0 = 0.5$  gegeben. Wie lautet das lineare Ausgleichsproblem für den ersten Schritt? Geben Sie die Werte 3-stellig an. (Der erste Schritt muß nicht durchgeführt werden.)
- Lösen Sie das lineare Ausgleichsproblem  $\|Ax - b\|_2 \rightarrow \min$  für

$$A = \begin{pmatrix} 0.8 & 0.7 \\ 0.6 & 0.6 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 1.4 \end{pmatrix}$$

mittels Givens-Rotationen. Geben Sie das Residuum explizit an.

**Aufgabe 4**

(8 Punkte)

Gesucht ist eine Näherung des Integrals

$$I = \int_{0.8}^{2.8} e^{-\frac{1}{2}x^2} dx.$$

- a) Wieviele Unterteilungen ( $n$ ) sind höchstens erforderlich, um mit der summierten Trapezregel eine Genauigkeit von  $10^{-5}$  zu erreichen?
- b) Berechnen Sie für die summierte Trapezregel zum obigen Integral Näherungen mit  $n = 1, 2, 4$  und führen Sie danach eine geeignete vollständige Extrapolation durch. Wie läßt sich der Fehler jetzt schätzen?

**Aufgabe 1**

(11 Punkte)

Gegeben sei das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  mit

$$A = \begin{pmatrix} 22 & 743 & -235 \\ 5 & -2.99 & 2.01 \\ 4 & -0.5 & 0.5 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

- a) Skalieren Sie  $A$ .
- b) Berechnen Sie die  $LR$ -Zerlegung mit Pivotisierung zu der skalierten Matrix aus a).
- c) Lösen Sie das Gleichungssystem  $Ax = b$  mittels der in a) und b) gewonnenen Resultate, d.h. über  $LR$ -Zerlegung mit Skalierung und Pivotisierung.
- d) Berechnen Sie die Determinante von  $A$ .
- e) Die Lösung des Gleichungssystem  $Ax = b$  mit Gaußelimination und Pivotisierung in 3-stelliger Gleitpunktarithmetik ist  $x_G = (0.909, -1.78, -5.52)^T$ . Warum ist dieses Ergebnis mit einem so großen Fehler behaftet? **Hinweis:** Die 1- und die  $\infty$ -Norm von  $A^{-1}$  sind in der Größenordnung 3.5.

**Aufgabe 2**

(9 Punkte)

Bestimmen Sie eine Näherungslösung des Gleichungssystems

$$\begin{aligned} \cos(x + y) + 3y &= \sin x \\ e^{-y} \cos x &= 3x \end{aligned} .$$

- a) Stellen Sie dazu eine geeignete Fixpunktgleichung auf, und zeigen Sie, daß diese den Bedingungen des Banachschen Fixpunktsatzes genügt. Starten Sie Ihre Untersuchungen in dem Gebiet  $D = [0, 2/3] \times [-2/3, 2/3]$ .
- b) Ausgehend von einem geeignetem Startvektor führe man 2 Iterationen aus und gebe eine a-posteriori Fehlerabschätzung an.

**Aufgabe 3**

(12 Punkte)

Gegeben seien Meßwerte

$t_i$	1	2	4
$f_i$	0.2	0.7	0.6

,

die zu dem Bildungsgesetz

$$f(t) = e^{-\lambda(t-a)^2}$$

gehören.

- Stellen Sie das zugehörige nichtlineare Ausgleichsproblem  $\|F(x)\|_2 \rightarrow \min$  explizit auf (Meßwerte schon einsetzen!).
- Für das Gauß–Newton–Verfahren seien die Startwerte  $a_0 = 3$ ,  $\lambda_0 = 0.5$  gegeben. Wie lautet das lineare Ausgleichsproblem für den ersten Schritt? Geben Sie die Werte 3-stellig an. (Der erste Schritt muß nicht durchgeführt werden.)
- Lösen Sie das lineare Ausgleichsproblem  $\|Ax - b\|_2 \rightarrow \min$  für

$$A = \begin{pmatrix} 0.8 & 0.7 \\ 0.6 & 0.6 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 1.4 \end{pmatrix}$$

mittels Givens-Rotationen. Geben Sie das Residuum explizit an.

**Aufgabe 4**

(8 Punkte)

Gesucht ist eine Näherung des Integrals

$$I = \int_{0.8}^{2.8} e^{-\frac{1}{2}x^2} dx.$$

- a) Wieviele Unterteilungen ( $n$ ) sind höchstens erforderlich, um mit der summierten Trapezregel eine Genauigkeit von  $10^{-5}$  zu erreichen?
- b) Berechnen Sie für die summierte Trapezregel zum obigen Integral Näherungen mit  $n = 1, 2, 4$  und führen Sie danach eine geeignete vollständige Extrapolation durch. Wie läßt sich der Fehler jetzt schätzen?

# Scheinklausur zur Numerischen Mathematik I

für Studierende der Fachrichtung Maschinenbau

24. Februar 2003

NAME: \_\_\_\_\_ MATR: \_\_\_\_\_

## Aufgabe 1

(11 Punkte)

Gegeben sei das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  mit

$$A = \begin{pmatrix} 22 & 743 & -235 \\ 5 & -2.99 & 2.01 \\ 4 & -0.5 & 0.5 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

- Skalieren Sie  $A$ .
- Berechnen Sie die  $LR$ -Zerlegung mit Pivotisierung zu der skalierten Matrix aus a).
- Lösen Sie das Gleichungssystem  $Ax = b$  mittels der in a) und b) gewonnenen Resultate, d.h. über  $LR$ -Zerlegung mit Skalierung und Pivotisierung.
- Berechnen Sie die Determinante von  $A$ .
- Die Lösung des Gleichungssystem  $Ax = b$  mit Gaußelimination und Pivotisierung in 3-stelliger Gleitpunktarithmetik ist  $x_G = (0.909, -1.78, -5.52)^T$ . Warum ist dieses Ergebnis mit einem so großen Fehler behaftet? **Hinweis:** Die 1- und die  $\infty$ -Norm von  $A^{-1}$  sind in der Größenordnung 3.5.

**Aufgabe 2**

(9 Punkte)

Bestimmen Sie eine Näherungslösung des Gleichungssystems

$$\begin{aligned} \cos(x + y) + 3y &= \sin x \\ e^{-y} \cos x &= 3x \end{aligned} .$$

- a) Stellen Sie dazu eine geeignete Fixpunktgleichung auf, und zeigen Sie, daß diese den Bedingungen des Banachschen Fixpunktsatzes genügt. Starten Sie Ihre Untersuchungen in dem Gebiet  $D = [0, 2/3] \times [-2/3, 2/3]$ .
- b) Ausgehend von einem geeignetem Startvektor führe man 2 Iterationen aus und gebe eine a-posteriori Fehlerabschätzung an.



**Aufgabe 3**

(12 Punkte)

Gegeben seien Meßwerte

$t_i$	1	2	4
$f_i$	0.2	0.7	0.6

,

die zu dem Bildungsgesetz

$$f(t) = e^{-\lambda(t-a)^2}$$

gehören.

- Stellen Sie das zugehörige nichtlineare Ausgleichsproblem  $\|F(x)\|_2 \rightarrow \min$  explizit auf (Meßwerte schon einsetzen!).
- Für das Gauß-Newton-Verfahren seien die Startwerte  $a_0 = 3$ ,  $\lambda_0 = 0.5$  gegeben. Wie lautet das lineare Ausgleichsproblem für den ersten Schritt? Geben Sie die Werte 3-stellig an. (Der erste Schritt muß nicht durchgeführt werden.)
- Lösen Sie das lineare Ausgleichsproblem  $\|Ax - b\|_2 \rightarrow \min$  für

$$A = \begin{pmatrix} 0.8 & 0.7 \\ 0.6 & 0.6 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 0.5 \\ 1 \\ 1.4 \end{pmatrix}$$

mittels Givens-Rotationen. Geben Sie das Residuum explizit an.

**Aufgabe 4**

(8 Punkte)

Gesucht ist eine Näherung des Integrals

$$I = \int_{0.8}^{2.8} e^{-\frac{1}{2}x^2} dx.$$

- a) Wieviele Unterteilungen ( $n$ ) sind höchstens erforderlich, um mit der summierten Trapezregel eine Genauigkeit von  $10^{-5}$  zu erreichen?
- b) Berechnen Sie für die summierte Trapezregel zum obigen Integral Näherungen mit  $n = 1, 2, 4$  und führen Sie danach eine geeignete vollständige Extrapolation durch. Wie läßt sich der Fehler jetzt schätzen?