

**Multiple-Choice-Test**

(30 Punkte)

Bei jeder MC-Aufgabe ist **mindestens eine Aussage korrekt**. Wird dennoch bei einer MC-Aufgabe keine einzige Aussage angekreuzt, gilt diese Aufgabe als **nicht bearbeitet** und wird mit **0 Punkten** bewertet. Ansonsten gibt es für **jede falsche Antwort –0.5 Punkte**, und für **jede korrekte Antwort 0.5 Punkte**, so dass man pro MC-Aufgabe –2 bis 2 Punkte erreichen kann. Da aus dem MC-Test als Ganzes keine negativen Punkte entstehen dürfen, kann man bei 10 MC-Aufgaben **insgesamt zwischen 0 und 30 Punkten** erreichen.

Um Flüchtigkeitsfehlern vorzubeugen, sind **durchgängig nur korrekte Aussagen anzukreuzen**.

**MC 1.** Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- Die Addition zweier betragsmäßig nahezu gleich großer Zahlen mit unterschiedlichen Vorzeichen ist schlecht konditioniert.
- Die Multiplikation zweier nahezu gleich großer Zahlen ist schlecht konditioniert.
- Die Auswertung der Funktion  $x e^x$  ist gut konditioniert für alle  $x$  mit  $|x| \leq 1$ .
- Die Konditionszahl einer Funktion gibt an, wie stark sich Eingabefehler aufgrund von Instabilitäten im verwendeten Algorithmus verstärken.

**MC 2.** Es seien  $f, g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  zwei mal stetig differenzierbar und  $\alpha > 0$ . Dann gilt für die relativen Konditionszahlen  $\kappa_{\text{rel}}(f, x) := \left| \frac{x \cdot f'(x)}{f(x)} \right|$ :

- $\kappa_{\text{rel}}(\alpha f, x) = \kappa_{\text{rel}}(f, x)$
- $\kappa_{\text{rel}}(f + g, x) = \kappa_{\text{rel}}(f, x) + \kappa_{\text{rel}}(g, x)$
- $\kappa_{\text{rel}}(f * g, x) = \kappa_{\text{rel}}(f, x) * \kappa_{\text{rel}}(g, x)$
- $\kappa_{\text{rel}}(f/g, x) = \kappa_{\text{rel}}(f, x) / \kappa_{\text{rel}}(g, x)$

**MC 3.** Die Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  habe (in der betrachteten Matrixnorm) die Konditionszahl  $\kappa(A)$ . Die rechte Seite  $b \in \mathbb{R}^n$  sei mit einem relativen Fehler  $\varepsilon$  behaftet. Bei der Berechnung von  $x := A^{-1}b$  muss man mit einem relativen Fehler in der folgenden Größenordnung rechnen:

- $\|A\| \varepsilon$
- $\kappa(A) \varepsilon$
- $\kappa(A^{-1}) \varepsilon$
- $\|A^{-1}\| \varepsilon$

**MC 4.** Welche der folgenden Aussagen für Zerlegungen einer Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  sind korrekt?

- Ist  $A$  invertierbar, so existiert eine  $LR$ -Zerlegung mit  $A = LR$ .
- $A$  besitzt immer eine  $QR$ -Zerlegung.
- Zur Berechnung der  $QR$ -Zerlegung einer dünnbesetzten Matrix ist das Verfahren mittels Givens-Rotationen i.A. effizienter als das Verfahren mittels Householder-Spiegelungen.
- Ist  $A$  symmetrisch positiv definit, so gilt für alle  $0 \neq x \in \mathbb{R}^n : x^T A^{-1} x > 0$ .

**MC 5.** Es seien  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  symmetrisch positiv definit,  $L \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine normierte untere Dreiecksmatrix und  $D \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine Diagonalmatrix. Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $A$  hat nur positive Eigenwerte.
- Das Cholesky-Verfahren zur Bestimmung der Zerlegung  $A = LDL^T$  ist nur dann stabil, wenn man Pivottisierung benutzt.
- Der Aufwand des Cholesky-Verfahrens zur Bestimmung der Zerlegung  $A = LDL^T$  ist ca.  $\frac{1}{3}n^3$  Operationen.
- Es sei  $A = LDL^T$ . Dann gilt  $d_{i,i} > 0 \forall i = 1, \dots, n$ , wobei  $d_{i,i}$  die Diagonaleinträge der Matrix  $D$  sind.

**MC 6.** Es sei  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine orthogonale Matrix. Ferner bezeichne  $\|\cdot\|_2$  die Euklidische Norm, und  $\kappa_2$  die zugehörige Konditionszahl. Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $A^T$  ist ebenfalls orthogonal.
- $A$  ist stets symmetrisch.
- $\|Ax\|_2 = \|x\|_2 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$
- $\kappa_2(A) = 1$

**MC 7.** Es sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  mit zugehöriger rechter oberer Dreiecksmatrix  $R \in \mathbb{R}^{m \times n}$  und Orthogonalmatrix  $Q \in \mathbb{R}^{m \times m}$ , so dass  $A = QR$  gilt. Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $\det A = \det R$
- $\|A\|_2 = \|R\|_2$
- $Q$  und  $R$  kann man mit Gauß-Eliminationen und Pivotisierung bestimmen.
- $Q$  und  $R$  kann man mit Householder-Reflektionen bestimmen.

**MC 8.** Mit  $m > n$  sei  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  eine Matrix mit linear unabhängigen Spalten und

$$QA = R = \begin{pmatrix} \tilde{R} \\ \emptyset \end{pmatrix}$$

wobei  $Q \in \mathbb{R}^{m \times m}$  eine orthogonale Matrix und  $\tilde{R} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine obere Dreiecksmatrix ist. Mit  $b \in \mathbb{R}^m$  sei ferner  $x^*$  die Lösung des linearen Ausgleichsproblems  $\|Ax - b\|_2 \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$ . Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $\tilde{R}$  ist invertierbar.
- $A^{-1} = \tilde{R}^{-1}Q$
- $\kappa_2(A) = \kappa_2(\tilde{R})$
- $x^* = \tilde{R}^{-1}Qb$

**MC 9.** Mit  $m > n$  und  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ ,  $x \in \mathbb{R}^n$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$  soll das lineare Ausgleichsproblem  $\|Ax - b\|_2 \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$  gelöst werden. Hierbei habe die Matrix  $A$  den Rang  $n$ , und die Lösung des Problems wird mit  $x^*$  bezeichnet. Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- Wegen  $\kappa_2(A^T A) = \kappa_2(A)^2$  sind die Normalgleichungen für die numerische Lösung des Ausgleichsproblems immer ungeeignet.
- Die Normalgleichungen lassen sich mit dem Cholesky-Verfahren lösen, nicht aber mit Gauß-Elimination mit Pivotisierung.
- Mit der Cholesky-Zerlegung  $A^T A = LDL^T$  gilt stets  $L^T x^* = D^{-1}y$ , wobei  $y$  die Lösung der Gleichung  $Ly = A^T b$  ist.
- Es gilt stets  $\|Ax^* - b\|_2 = \|LDL^T x^* - A^T b\|_2$ .

**MC 10.** Es sei  $\Phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  stetig differenzierbar, und für  $x^* \in \mathbb{R}$  gelte  $\Phi(x^*) = x^*$  und  $|\Phi'(x^*)| < 1$ . Mit  $x_0 \in \mathbb{R}$  wird die Fixpunktiteration  $x_{k+1} := \Phi(x_k)$ ,  $k = 0, 1, 2, \dots$  definiert. Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- Die Fixpunktiteration konvergiert stets, wenn  $|x_0 - x^*|$  hinreichend klein ist.
- Die Konvergenzordnung der Fixpunktiteration kann größer als 2 sein.
- Das Fixpunktverfahren lässt sich stets auch als Newton-Verfahren für ein entsprechendes Nullstellenproblem interpretieren.
- Falls  $\Phi'(x^*) = 0$  gilt, ist die Konvergenzordnung der Fixpunktiteration größer als 1.

**MC 11.** Beim Newton-Verfahren wird oft eine Dämpfungsstrategie benutzt. Diese dient dazu,

- die Konvergenzordnung des Verfahrens zu verbessern.
- für jeden Startwert die Konvergenz des Verfahrens zu gewährleisten.
- die Menge der Startwerte, für die das Verfahren konvergent ist, zu vergrößern.
- Auslöschungseffekte bei der Berechnung der Korrektur zu dämpfen.

**MC 12.**  $x^*$  sei eine Nullstelle der Funktion  $f(x) := e^{-x} - 2$ . Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $f$  hat eine eindeutige Nullstelle  $x^* \in \mathbb{R}$ .
- Das Newton-Verfahren, angewandt auf  $f$ , konvergiert für alle Startwerte  $x_0 \in \mathbb{R}$ .
- Das Newton-Verfahren, angewandt auf  $f$ , konvergiert nur für Startwerte  $x_0$ , für die  $|x_0 - x^*|$  hinreichend klein ist.
- Mit  $x_0 < x^*$  gilt für die mit der Newton-Methode berechnete Folge  $(x_k)_{k \geq 0}$  auch  $x_k < x^*$  für alle  $k \geq 1$ .

**MC 13.** Seien  $x_0 < x_1 < \dots < x_n$  und  $[x_0, x_1, \dots, x_n]f$  die dividierte Differenz der Ordnung  $n$  von  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ . Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $[x_0, x_1, \dots, x_n]f = [x_1, \dots, x_n]f - [x_0, \dots, x_{n-1}]f$ .
- $[x_0, x_1, \dots, x_n]f$  ist der führende Koeffizient des Polynoms  $P(f \mid x_0, \dots, x_{n-1})$ .
- $[x_i]f = f(x_i)$  für  $i = 0, \dots, n$ .
- Mit  $f(x) := x^5$  gilt  $[x_0, \dots, x_n]f = 1$  für alle  $n \geq 5$ .

**MC 14.** Es sei  $P(f \mid x_0, \dots, x_n)$  das Lagrange-Interpolationspolynom zu den Daten  $(x_0, f(x_0)), \dots, (x_n, f(x_n))$  mit  $x_0 < \dots < x_n$ , und  $f$  sei eine beliebig glatte Funktion. Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- $P(f \mid x_0, \dots, x_n)$  kann man effizient mit dem Neville-Aitken-Schema bestimmen.
- $P(f \mid x_0, \dots, x_n)$  kann man effizient mit der Newton'schen Interpolationsformel bestimmen.
- $\max_{x \in [a, b]} |f(x) - P(f \mid x_0, \dots, x_n)(x)| \leq (b - a) \max_{x \in [a, b] \cup [x_0, x_n]} \frac{|f^{(n+1)}(x)|}{(n+1)!}$
- $P(f \mid x_0, \dots, x_n)(x) = P(f \mid x_0, \dots, x_{n-1})(x) + \delta_n x^n$  mit einem geeigneten  $\delta_n \in \mathbb{R}$

**MC 15.** Das Integral  $I(f) := \int_c^d f(x) dx$  soll numerisch approximiert werden durch eine Quadraturformel  $(d - c) \sum_{j=0}^m c_j f(x_j)$ , mit  $c \leq x_0 < \dots < x_m \leq d$ . Kreuzen Sie alle korrekten Aussagen an.

- Newton-Cotes-Formeln basieren auf der analytischen Integration eines Interpolationspolynoms an  $f$  mit äquidistanten Stützstellen  $x_j$ .
- Bei Gauß-Quadraturformeln hängen die Integrationsgewichte  $c_j$  von der Funktion  $f$  ab.
- Die Newton-Cotes-Formeln sind stets exakt, wenn  $f$  ein Polynom vom Grade  $\leq m + 1$  ist.
- Die Gauß-Quadraturformeln sind stets exakt, wenn  $f$  ein Polynom vom Grade  $\leq 2m + 1$  ist.

**Aufgabe 1**

(6 Punkte)

Es sei

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 0 \\ 0 & -2 & 8 \\ 20 & 3 & 2 \end{pmatrix}.$$

- a) Führen Sie eine Zeilenskalierung von A durch. Geben Sie die entsprechende Diagonalmatrix D (mit skaliertes Matrix  $B := DA$ ) explizit an.
- b) Bestimmen Sie die LR-Zerlegung von B mit Spaltenpivotisierung, d.h.  $PB = LR$ . Geben Sie die Matrizen P, L und R explizit an.

**Aufgabe 2**

(7 Punkte)

Gesucht sind Lösungen des folgenden nichtlinearen Gleichungssystems:

$$\begin{aligned} x^2 + 6y^2 &= 16 \\ xy + x &= 2 \end{aligned}$$

Bestimmen Sie zu dem Startwert  $\begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -1 \end{pmatrix}$  mittels zweier Schritte des Newton-Verfahrens eine Näherung der zugehörigen Lösung.

**Aufgabe 3**

(7 Punkte)

Die Funktion  $y(t) := \frac{1}{t-a} + b t$  soll im Sinne minimaler Fehlerquadrate an folgende Messwerte angepasst werden:

$t_i$	0.75	1	2
$y_i$	2.5	0	-3

- a) Stellen Sie das zugehörige nichtlineare Ausgleichsproblem in Abhängigkeit von a und b ( $\|F(x)\|_2 \rightarrow \min$ ) durch Einsetzen aller Messwerte explizit auf.
- b) Gegeben seien die Startwerte  $a_0 = 0.5$  und  $b_0 = -2$ . Berechnen Sie mit einem Schritt des Gauß-Newton-Verfahrens  $a_1$  und  $b_1$ . Bestimmen Sie zunächst  $F'(x_0)$  und  $F(x_0)$  und benutzen Sie dann die Normalgleichungen.

Hinweis:  $F'(x_0)^T \cdot F'(x_0) = \begin{pmatrix} 272.2 & 16.89 \\ 16.89 & 5.563 \end{pmatrix}$  und  $F'(x_0)^T \cdot F(x_0) = \begin{pmatrix} -0.1481 \\ -0.6667 \end{pmatrix}$

- c) Bestimmen Sie das Residuum des nichtlinearen Ausgleichsproblems nach dem ersten Schritt.

**Aufgabe 4**

(5 Punkte)

Gegeben sei die Wertetabelle

$x_i$	2	3	4	5
$y_i$	1	-1	0	2

- a) Berechnen Sie die vier fehlenden dividierten Differenzen im folgenden Newton-Schema:

$x_0 = 2$	1				
$x_1 = 3$	-1	$\searrow$	-2		
$x_2 = 4$	$[\mathbf{x}_2]\mathbf{y}$	$\rightarrow$	$[\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2]\mathbf{y}$	$\rightarrow$	1.5
$x_3 = 5$	2	$\rightarrow$	$[\mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3]\mathbf{y}$	$\rightarrow$	$[\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3]\mathbf{y}$
				$\rightarrow$	$-\frac{1}{3}$

- b) Stellen Sie das Interpolationspolynom  $p_3(x)$  vom Grad 3 in Newton- oder Horner-artiger Form auf.

- c) Geben Sie eine Abschätzung für den maximalen Fehler  $|p_3(x) - y(x)|$  im **Intervall**  $[2, 5]$  an.  
**Hinweis:** Für die Ableitungen von  $y$  gelte  $|y^{(3)}(x)| \leq 0.5$ ,  $|y^{(4)}(x)| \leq 2.4$ ,  $|y^{(5)}(x)| \leq 8 \forall x \in [2, 5]$ , und das Knotenpolynom nimmt sein Betragsmaximum an den Stellen  $x = \frac{7 \pm \sqrt{5}}{2}$  an.

**Aufgabe 5**

(5 Punkte)

Das Integral

$$I := \int_0^1 f(x) dx \quad \text{mit} \quad f(x) := \frac{1}{e^x + 1}$$

soll numerisch approximiert werden.

**Hinweis:** Für die Ableitungen des Integranden  $f(x)$  gilt  $|f^{(2)}(x)| \leq 0.09623$ ,  $|f^{(3)}(x)| \leq 0.125$ ,  $|f^{(4)}(x)| \leq 0.1277$ ,  $|f^{(5)}(x)| \leq 0.25$ ,  $|f^{(6)}(x)| \leq 0.4083 \forall x \in \mathbb{R}$ .

- a) Bestimmen Sie  $I$  näherungsweise mit der Simpsonregel (ein einziger Schritt der Länge  $h := 1$ ) und schätzen Sie den Fehler ab.
- b) Bestimmen Sie  $I$  näherungsweise mit der summierten Trapezregel mit der Schrittweite  $h := \frac{1}{2}$  und schätzen Sie den Fehler ab.
- c) Wie klein müsste  $h$  bei der summierten Trapezregel gewählt werden, damit der Fehler kleiner als  $5 \cdot 10^{-5}$  ist?