

Numerische Mathematik I für Ingenieure SS10

Verständnisfragen – Hausübung 8

VF-1: Sei $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ mit $m \geq n$. Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch!	
1.	Der Aufwand zur Berechnung von $A^T A$ ist proportional zu $m^2 n$.
2.	Der Aufwand zur Berechnung von $A^T A$ ist proportional zu $n^2 m$.
3.	Der Aufwand zur Berechnung von $A^T A$ ist stets grösser als der zum Lösen der Normalgleichungen.
4.	Zur Lösung der Normalgleichungen verwendet man das Cholesky-Verfahren, weil das Vorwärts-/Rückwärtseinsetzen bei der LDL^T -Zerlegung ungefähr halb so viele Operationen benötigt wie das bei einer LR -Zerlegung.

VF-2: 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 , die Cholesky-Zerlegung $A^T A = LDL^T$ und die Lösung des Problems wird mit x^* bezeichnet. Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch!	
1.	Es gilt $L^T x^* = D^{-1}y$, wobei y die Lösung der Gleichung $Ly = b$ ist.
2.	Die Normalgleichungen lassen sich immer mit Gauß-Elimination ohne Pivottisierung lösen.
3.	Wenn die Spalten von A orthonormal sind, dann ist x^* auch die Lösung von $\ x - A^T b\ _2 \rightarrow \min_{x \in \mathbb{R}^n}$.
4.	Es gilt stets $\ LDL^T x^* - A^T b\ _2 = 0$.

VF-3: 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. Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch!	
1.	Wegen $\kappa_2(A^T A) = \kappa_2(A)^2$ sind die Normalgleichungen für die numerische Lösung des Ausgleichsproblems immer ungeeignet.
2.	Die Normalgleichungen lassen sich mit dem Cholesky-Verfahren lösen, nicht aber mit Gauß-Elimination mit Pivottisierung.
3.	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.
4.	Es gilt stets $\ Ax^* - b\ _2 = \ LDL^T x^* - A^T b\ _2$.

VF-4: 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. Beantworte alle Fragen mit wahr oder falsch!	
1.	Die Normalgleichungen tragen ihren Namen, weil das damit berechnete Residuum senkrecht auf b steht.
2.	Wegen $\kappa_2(A^T A) = \kappa_2(A)^2$ sind die Normalgleichungen für die numerische Lösung großer Gleichungssysteme besonders geeignet.
3.	Im Gegensatz zu Givens-Rotationen lässt sich mit Householder-Spiegelungen das Residuum $\ Ax - b\ _2$ nicht direkt aus dem transformierten System ablesen, sondern man muss erst $Ax - b$ explizit ausrechnen.
4.	Bei der Verwendung einer QR -Transformation (Givens/Householder) muss die Matrix Q nicht explizit aufgestellt werden, um die Lösung x zu erhalten.