

RHEINISCH-WESTFÄLISCHE TECHNISCHE HOCHSCHULE AACHEN  
INSTITUT FÜR GEOMETRIE UND PRAKTISCHE MATHEMATIK  
**Numerisches Rechnen — WS 2010/2011**

Prof. Dr. Martin Grepl — Jens Berger, Jörn Thies Frings

**Wiederholungsklausur Numerisches Rechnen (15.03.2011)**  
**(Musterlösung)**

- Hilfsmittel: nur dokumentenechtes Schreibgerät (blau oder schwarz); genau ein Taschenrechner, der auf der Liste der erlaubten Taschenrechner steht; ein beidseitig handbeschriebenes Din-A4-Blatt
- kein eigenes Papier benutzen und nicht mit Blei-, Rot- oder Grünstift schreiben
- Bearbeitungszeit: 120 Minuten
- Deckblätter ausfüllen und unterschreiben
- Aufgabenblätter kontrollieren: insgesamt sechs Aufgaben
- jedes Blatt mit Namen und Matrikelnummer versehen
- Studenten- und Lichtbildausweis zur Kontrolle bereitlegen
- keine vorzeitige Abgabe während der letzten 15 Minuten

Zum Bestehen der Klausur sind 40 der insgesamt 80 erreichbaren Punkte erforderlich. Die Klausurergebnisse werden voraussichtlich ab Donnerstag, den 31. März 2011, auf der Webseite zur Veranstaltung bekanntgegeben. Die Klausureinsicht findet am Freitag, den 01. April 2011, von 9:00 – 13:00 Uhr im Raum 149 Hauptgebäude statt. Danach sind keine Einsprüche gegen die Korrektur mehr möglich. Die Klausur kann nach einer Aufbewahrungsfrist von 5 Jahren innerhalb von 3 Wochen am Institut für Geometrie und Praktische Mathematik abgeholt werden.

Matrikelnummer: \_\_\_\_\_

Name: \_\_\_\_\_ Vorname: \_\_\_\_\_

Hiermit erkläre ich, dass ich keine anderen als die erlaubten Hilfsmittel benutze. Ferner nehme ich zur Kenntnis, dass bei Täuschungsversuchen, auch solchen zugunsten anderer, die Klausur als *nicht bestanden* bewertet wird.

Datum: \_\_\_\_\_ Unterschrift: \_\_\_\_\_

**Korrekturvermerke**

A 1	A 2	A 3	A 4	A 5	A 6	$\Sigma$

**Aufgabe 3**

Gegeben sei das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  mit

$$A = \begin{pmatrix} 2.0 & 0.5 & -0.2 \\ 0.3 & -0.3 & 0.1 \\ 0.2 & -0.4 & -0.3 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} -1.89 \\ -0.37 \\ -0.38 \end{pmatrix}.$$

- Berechnen Sie die  $LR$ -Zerlegung von  $A$  mit Spaltenpivotisierung. Geben Sie  $L$ ,  $R$  und  $P$  mit  $PA = LR$  explizit an.
- Lösen Sie das Gleichungssystem  $Ax = b$  mit Hilfe der unter a) berechneten  $LR$ -Zerlegung.
- Bestimmen Sie die Determinante von  $A$  mit Hilfe der unter a) berechneten  $LR$ -Zerlegung.
- Berechnen Sie die Kondition  $\kappa_{\|\cdot\|}$  von  $A$  bzgl. der 1-Norm.  
**Hinweis:** Es gilt  $\|A^{-1}\|_1 \approx 5.1682$ .
- Betrachten Sie nun das gestörte Gleichungssystem  $A\tilde{x} = \tilde{b}$ . Wie groß darf der relative Fehler  $\frac{\|b-\tilde{b}\|_1}{\|b\|_1}$  höchstens sein, damit der relative Fehler  $\frac{\|x-\tilde{x}\|_1}{\|x\|_1}$  nicht größer als 2% ist?

**7+4+1+1+1 = 14 Punkte**

**Musterlösung s**

- Pivotzeile 1: Pivotvektor  $\rightarrow p = (1, 2, 3)^T$  und  $L_{21} = 0.15$  sowie  $L_{31} = 0.1$ :

$$A \rightarrow R_1 = \begin{pmatrix} 2.0 & 0.5 & -0.2 \\ 0 & -0.375 & 0.13 \\ 0 & -0.45 & -0.28 \end{pmatrix}$$

Pivotzeile 3: Pivotvektor  $\rightarrow p = (1, 3, 2)^T$  (d.h.:  $L_{21}$  und  $L_{31}$  vertauschen!) und  $L_{32} = 0.83333333$ :

$$R_1 \rightarrow R = \begin{pmatrix} 2.0 & 0.5 & -0.2 \\ 0 & -0.45 & -0.28 \\ 0 & 0 & 0.36333333 \end{pmatrix}, L = \begin{pmatrix} 1 & & 0 & 0 \\ 0.1 & & 1 & 0 \\ 0.15 & 0.83333333 & & 1 \end{pmatrix}, P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- Vertausche  $b$  gemäß  $p$

$$b \rightarrow \begin{pmatrix} -1.89 \\ -0.38 \\ -0.37 \end{pmatrix}$$

Vorwärtseinsetzen

$$\rightarrow y = \begin{pmatrix} -1.89 \\ -0.191 \\ 0.072666667 \end{pmatrix}$$

Rückwärtseinsetzen

$$\rightarrow x = \begin{pmatrix} -1.0 \\ 0.3 \\ 0.2 \end{pmatrix}$$

c) Es gilt

$$\det(A) = \underbrace{\det P^{-1}}_{=-1} \cdot \underbrace{\det L}_{=1} \cdot \det R = -\det R = -1 \cdot 2.0 \cdot (-0.45) \cdot 0.36333333 = 0.327000000$$

$$\text{d) } \|A\|_1 = \max\{2.5, 1.2, 0.6\} = 2.5 \Rightarrow \kappa_1(A) = 2.5 \cdot 5.1682 = 12.9205$$

e)  $r_x \leq \kappa(A) \cdot r_b \stackrel{!}{\leq} 2\%$  d.h. mit  $r_b \leq \frac{2\%}{12.9205} = 0.15479290\%$  können wir die gewünschte Genauigkeit in  $x$  garantieren.

**Aufgabe 4**

Gegeben sind Messwerte  $f_k$  an den Stützstellen  $x_k$ :

$x_k$	1	2	3
$f_k$	1.5	1.3	1.4

Die Punkte  $(x_k, f_k)$  sollen gemäß theoretischen Überlegungen auf der Kurve

$$f(x) = a_1(x - 3)^2 + a_2x$$

liegen. Die Koeffizienten  $a_1, a_2$  sollen optimal im Sinne der kleinsten Fehlerquadrate bestimmt werden.

- Formulieren Sie das lineare Ausgleichsproblem.
- Lösen Sie das lineare Ausgleichsproblem aus Aufgabenteil a) mit Hilfe einer  $QR$ -Zerlegung durch Givensrotationen.
- Geben Sie den Residualvektor und seine Norm an.

**2+10+2 = 14 Punkte**

**Musterlösung**

- a) Das lineare Ausgleichsproblem lautet  $\|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|_2 \rightarrow \min$  mit

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 4.0 & 1.0 \\ 1.0 & 2.0 \\ 0.0 & 3.0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 1.5 \\ 1.3 \\ 1.4 \end{pmatrix}$$

und  $\mathbf{x} = (a_1, a_2)^T$ .

- b) Löse mittels Givensrotationen:

(i)  $r = \sqrt{17} = 4.1231056$ ,  $c = 0.97014250$ ,  $s = 0.24253562$ , also:

$$A_1 = \begin{pmatrix} 4.12310563 & 1.45521375 \\ 0.0 & 1.69774938 \\ 0.0 & 3.0 \end{pmatrix}, \quad b_1 = \begin{pmatrix} 1.77051006 \\ 0.89738181 \\ 1.4 \end{pmatrix}$$

(ii)  $r = \sqrt{11.88235296} = 3.44707900$ ,  $c = 0.49251828$ ,  $s = 0.87030210$ , also:

$$A_2 = \begin{pmatrix} 4.1231056 & 1.45521375 \\ 0.0 & 3.44707900 \\ 0.0 & 0.0 \end{pmatrix}, \quad b_2 = \begin{pmatrix} 1.7705101 \\ 1.6603999 \\ -0.0914677 \end{pmatrix}$$

Damit folgt:

$$x = \begin{pmatrix} 0.25940594 \\ 0.481683168 \end{pmatrix}$$

- c) Der Residualvektor lautet  $r = (0.019306931, -0.077227723, 0.045049505)^T$  und seine Norm beträgt  $\|r\|_2 = 0.0914677$ .



**Aufgabe 5**

Gesucht ist eine Näherungslösung der nichtlinearen Gleichung  $2x - \tan x = 0$  im Intervall  $D = [1, 1.5]$ .

a) Betrachten Sie die Abbildungen  $\varphi_1, \varphi_2 : D \rightarrow \mathbb{R}$ , gegeben durch:

$$\begin{aligned}\varphi_1(x) &= \frac{1}{2} \tan x \\ \varphi_2(x) &= \arctan(2x)\end{aligned}$$

Begründen Sie, warum  $\varphi_2$  die Voraussetzungen des Banachschen Fixpunktsatzes für das Intervall  $D$  erfüllt und warum  $\varphi_1$  es nicht tut.

**Hinweis:** Die Ableitung des  $\arctan$  lautet:  $\arctan'(x) = \frac{1}{1+x^2}$ .

b) Führen Sie ausgehend vom Startwert  $x_0 = 1.2$  drei Iterationsschritte der zu  $\varphi_2$  gehörigen Fixpunktiteration durch.

c) Wieviele Iterationsschritte sind laut a-priori-Abschätzung notwendig, um eine Abweichung von höchstens  $10^{-4}$  vom Fixpunkt garantieren zu können? Wie genau ist bereits  $x_3$  aus Teil 2) laut a-posteriori-Abschätzung?

**8+2+6 = 16 Punkte**

**Musterlösung**

- a) (i) Zunächst ist  $D$  als beschränktes und abgeschlossenes Intervall kompakt.  
(ii) Mit  $\varphi_1(1.5) = 7.051$  gilt  $\varphi_1(D) \not\subset D \Rightarrow \varphi_1$  erfüllt die Selbstabbildungseigenschaft nicht.  
Es ist  $\varphi_2(1) = \arctan(2) = 1.107$  und  $\varphi_2(1.5) = \arctan(3) = 1.249$ . Weiter gilt:

$$\varphi_2'(x) = \frac{2}{1+4x^2} > 0 \quad \forall x \in D.$$

Damit ist  $\varphi_2$  monoton steigend auf  $D$  und aus diesem Grund ist

$$\varphi_2(D) \subset [\varphi_2(1), \varphi_2(1.5)] \subset D,$$

also erfüllt  $\varphi_2$  die Selbstabbildungseigenschaft.

- (iii)  $\varphi_1'(x) = \frac{1}{2}(1 + \tan^2 x)$  ist monoton steigend auf dem betrachteten Intervall, betrachte also die Stelle  $x = 1.5$ :

$$\varphi_1'(1.5) = 99.9250,$$

damit ist  $\varphi_1$  keine Kontraktion.

$\varphi_2'$  (aus (ii)) ist offensichtlich stetig, monoton fallend und positiv auf  $D$  und darum ist

$$\sup_{x \in D} |\varphi_2'(x)| = |\varphi_2'(1)| = \frac{2}{5}.$$

Wähle also  $L = \frac{2}{5} < 1$  als Kontraktionskonstante.

Damit sind für  $\varphi_2$  alle Bedingungen des Banachschen Fixpunktsatzes erfüllt und somit liefert die Iteration  $\varphi_2(x_k) = x_{k+1}$  einen eindeutigen Fixpunkt in  $D$  (ausgehend von einem Startwert  $x_0 \in D$ ).

b) Die ersten drei Iterationsschritte liefern:  $x_0 = 1.2$ ,  $x_1 = 1.176$ ,  $x_2 = 1.169$ ,  $x_3 = 1.167$ .

c) Die a-priori Abschätzung  $\|x_k - x^*\| \leq \frac{L^k}{1-L} \|x_1 - x_0\|$  liefert:

$$\frac{\left(\frac{2}{5}\right)^k}{1 - \frac{2}{5}} \|1.2 - 1.176\| \stackrel{!}{<} 10^{-4} \Leftrightarrow \left(\frac{2}{5}\right)^k < \frac{3}{5} \cdot \frac{10^{-4}}{0.024} = 0.0025 \Leftrightarrow k > \frac{\log(0.0025)}{\log(0.4)} = 6.53882478.$$

Damit ist nach sieben Schritten garantiert, dass der Fehler kleiner als  $10^{-4}$  ist.

Die a-posteriori Abschätzung für  $x_3$  liefert:

$$\|x_3 - x^*\| \leq \frac{L}{1-L} \|x_3 - x_2\| = \frac{\frac{2}{5}}{1 - \frac{2}{5}} \|1.167 - 1.169\| = \frac{2}{3} \cdot 0.002 = 0.001333$$

**Aufgabe 6**

Gegeben sei die Wertetabelle

$x_i$	1	1.5	2	2.5	3
$y_i$	0	0.4055	0.6931	0.9163	1.0986

einer Funktion  $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : x \mapsto y(x)$ .

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

$x_0 = 1$	0					
$x_1 = 1.5$	0.4055	$\searrow$	$\rightarrow$ $[\mathbf{x}_0, \mathbf{x}_1]\mathbf{y}$			
$x_2 = 2$	0.6931	$\searrow$	$\rightarrow$ 0.5754	$\searrow$	$\rightarrow$ -0.2356	
$x_3 = 2.5$	0.9163	$\searrow$	$\rightarrow$ 0.4463	$\searrow$	$\rightarrow$ $[\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \mathbf{x}_3]\mathbf{y}$	$\searrow$
$x_4 = 3$	1.0986	$\searrow$	$\rightarrow$ $[\mathbf{x}_3, \mathbf{x}_4]\mathbf{y}$	$\searrow$	$\rightarrow$ -0.0816	$\searrow$
					$\rightarrow$ 0.0316	$\searrow$
						$\rightarrow$ $[\mathbf{x}_0, \dots, \mathbf{x}_4]\mathbf{y}$

b) Stellen Sie das Interpolationspolynom  $p_4(x)$  vom Grad 4 in Newton- und in Horner-artiger Form auf.

c) Geben Sie eine Abschätzung für den maximalen Fehler  $|p_4(x) - y(x)|$  im Intervall  $[1, 3]$  an unter der Annahme, dass die Tabellenwerte zu der Funktion  $y(x) = \int_1^x \ln(t)dt$  gehören.

**Hinweis:** Für das Knotenpolynom ist keine Extremwertbetrachtung gefordert, sondern eine einfache Abschätzung ausreichend.

**2+2+6 = 10 Punkte**

**Musterlösung**

a) Newton-Schema:

$x_0 = 1$	0					
$x_1 = 1.5$	0.4055	$\searrow$	$\rightarrow$ <span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">0.8110</span>			
$x_2 = 2$	0.6931	$\searrow$	$\rightarrow$ 0.5754	$\searrow$	$\rightarrow$ -0.2356	
$x_3 = 2.5$	0.9163	$\searrow$	$\rightarrow$ 0.4463	$\searrow$	$\rightarrow$ <span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">-0.1291</span>	$\searrow$
$x_4 = 3$	1.0986	$\searrow$	$\rightarrow$ <span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">0.3646</span>	$\searrow$	$\rightarrow$ -0.0816	$\searrow$
					$\rightarrow$ 0.0316	$\searrow$
						$\rightarrow$ <span style="border: 1px solid black; padding: 2px;">-0.0197</span>

b) Interpolationspolynom in Newton-Form:

$$p_4(x) = 0 + 0.811(x - 1) - 0.2356(x - 1)(x - 1.5) + 0.0710(x - 1)(x - 1.5)(x - 2) - \dots - 0.0197(x - 1)(x - 1.5)(x - 2)(x - 2.5)$$

Interpolationspolynom in Horner-artiger Form:

$$p_4(x) = 0 + (x - 1)\{0.8110 + (x - 1.5)[-0.2356 + (x - 2)(0.0710 + (x - 2.5) \cdot (-0.0197))]\}$$



- c) (Sehr einfache und grobe) Abschätzung für den Maximalwert, den das Knotenpolynom in dem gegebenen Intervall annimmt:

$$\max_{x \in [1,3]} |\omega(x)| = \max_{x \in [1,3]} |x-1| \cdot |x-1.5| \cdot |x-2| \cdot |x-2.5| \cdot |x-3| \leq 2 \cdot 1.5 \cdot 1 \cdot 1.5 \cdot 2 = 9$$

Die Ableitungen der zu interpolierenden Funktion lauten wie folgt:

$$y'(x) = \ln(x), \quad y''(x) = \frac{1}{x}, \quad y'''(x) = -\frac{1}{x^2}, \quad y^{(4)}(x) = \frac{2}{x^3}, \quad y^{(5)}(x) = -\frac{6}{x^4}$$

Abschätzung für das Maximum der fünften Ableitung im gegebenen Intervall (eigentlich Supremum, aber die Funktion ist stetig und das Intervall kompakt):

$$\max_{\xi \in [1,3]} |y^{(5)}(\xi)| = \left| -\frac{6}{1} \right| = 6 \quad (\text{Monotonieargument})$$

Das Kombinieren der Teilresultate liefert die endgültige Fehlerabschätzung:

$$\max_{x \in [1,3]} |p_4(x) - y(x)| \leq \max_{x \in [1,3]} |\omega(x)| \frac{1}{5!} \max_{\xi \in [1,3]} |y^{(5)}(\xi)| \leq 9 \cdot \frac{1}{120} \cdot 6 = \frac{9}{20} = 0.45$$