Praktische Übungen (4)zur Vorlesung "Numerik I" im

Wintersemester 2011/2012

(Abgabetermin: Donnerstag, 26.01.12, 12 Uhr)

Lösen Sie eine der folgenden Aufgaben:

- **11. Aufgabe A** (GSV für lineare Gleichungssysteme) **und Aufgabe B** (ESV für lineare Gleichungssysteme) mit A = S, $b = (1, 0, 1, 1, 0, 1)^{\top}$ oder A = H, $b = (1, -1, -1, 1)^{\top}$.
- 12. Aufgabe C (GSV für nichtlineare Gleichungssysteme).
- 13. Aufgabe D (Newton-Verfahren für nichtlineare Gleichungssysteme).

Iterative Verfahren zur Lösung linearer Gleichungssysteme

Jede Matrix $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ gestattet eine Zerlegung A = L + D + R mit einer strikten unteren Dreiecksmatrix $L = L_A$, einer strikten oberen Dreiecksmatrix $R = R_A$ und einer Diagonalmatrix $D = D_A$. Sei ferner $E = E_n$ die Einheitsmatrix aus $\mathbb{R}^{n,n}$. Es gelte $a_{jj} \neq 0$ für alle j. Benutzen Sie für die folgenden Aufgaben als Vektornorm die Maximumnorm

$$||x|| = ||x||_{\infty} = \max_{1 \le j \le n} |x_j|, \ x = (x_1, \dots, x_n)^T \in \mathbb{R}^n,$$

und die maximale Zeilensummennorm als zugehörige Matrizennorm

$$||A|| = ||A||_{\infty} = \max_{1 \le j \le n} \sum_{k=1}^{n} |a_{jk}|, \ A = (a_{jk})_{(n,n)} \in \mathbb{R}^{n,n}.$$

A) Berechnen Sie iterativ Näherungslösungen des Gleichungssystems Ax = b mit Hilfe des Gesamtschrittverfahrens $Dx^{(t+1)} = b - (A - D)x^{(t)}$, also

$$x_j^{(t+1)} = \frac{1}{a_{jj}} \left(b_j - \sum_{\substack{k=1\\k \neq j}}^n a_{jk} x_k^{(t)} \right), \ j = 1, \dots, n, \ t = 0, 1, 2, \dots,$$

mit den Fehlerabschätzungen

$$||x^{(t)} - x|| \le \frac{q}{1 - q}||x^{(t)} - x^{(t-1)}|| \le \frac{q^t}{1 - q}||x^{(1)} - x^{(0)}||, \ t = 1, 2, 3, \dots$$

Hierbei ist
$$q := ||D^{-1}(A - D)|| = \max_{1 \le j \le n} \left(\frac{1}{|a_{jj}|} \sum_{\substack{k=1 \ k \ne j}}^{n} |a_{jk}| \right).$$

Berechnen und drucken Sie q sowie für $t = 1, 2, \dots$

$$||Ax^{(t)} - b||, \frac{q}{1 - q}||x^{(t)} - x^{(t-1)}||, \frac{q^t}{1 - q}||x^{(1)} - x^{(0)}||.$$

Brechen Sie die Rechnung ab, wenn gilt $\frac{q}{1-q}||x^{(t)}-x^{(t-1)}|| \leq 5.E-7$; führen Sie jedoch höchstens 100 Iterationen aus. Ferner drucken Sie die zuletzt berechnete Näherung $x^{(t)}$. Als Startwert $x^{(0)}$ wählen Sie jeweils den Nullvektor.

B) Berechnen Sie iterativ Näherungslösungen des Gleichungssystems Ax = b mit Hilfe des **Einzelschrittverfahrens** $(L + D)x^{(t+1)} = b - Rx^{(t)}$, also

$$x_j^{(t+1)} = \frac{1}{a_{jj}} \left(b_j - \sum_{k=1}^{j-1} a_{jk} x_k^{(t+1)} - \sum_{k=j+1}^n a_{jk} x_k^{(t)} \right), \ j = 1, \dots, n, \ t = 0, 1, 2, \dots$$

mit den Fehlerabschätzungen

$$||x^{(t)} - x|| \le \frac{q}{1 - q}||x^{(t)} - x^{(t-1)}|| \le \frac{q^t}{1 - q}||x^{(1)} - x^{(0)}||, \ t = 1, 2, \dots,$$

wobei

$$q_{1} = \frac{1}{|a_{11}|} \sum_{k=2}^{n} |a_{1k}|, \ q_{j} = \frac{1}{|a_{jj}|} \left\{ \sum_{k=1}^{j-1} |a_{jk}| q_{k} + \sum_{k=j+1}^{n} |a_{jk}| \right\}, \ j = 2, \dots, n;$$

$$q := \max_{1 \le j \le n} q_{j}.$$

Berechnen und drucken Sie $q, q_j, j = 1, ..., n$ sowie für t = 1, 2, ...

$$||Ax^{(t)} - b||, \frac{q}{1 - q}||x^{(t)} - x^{(t-1)}||, \frac{q^t}{1 - q}||x^{(1)} - x^{(0)}||.$$

Brechen Sie die Rechnung ab, wenn gilt $\frac{q}{1-q}||x^{(t)}-x^{(t-1)}|| \leq 5.E-7$; führen Sie jedoch höchstens 50 Iterationen aus. Ferner drucken Sie die zuletzt berechnete Näherung $x^{(t)}$. Als Startwert $x^{(0)}$ wählen Sie jeweils den Nullvektor.

$$H = \begin{pmatrix} 7 & 4 & 1 & 1 \\ 4 & 7 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 5 & 2 \\ 1 & 1 & 2 & 5 \end{pmatrix} , \qquad S = \begin{pmatrix} 8 & -1 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ -1 & 8 & 0 & -1 & -1 & -1 \\ -1 & 1 & 8 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 8 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & -1 & 0 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 & 0 & -1 & 8 \end{pmatrix} .$$

Iterative Verfahren zur Lösung nichtlinearer Gleichungssysteme

Sei die Funktion y Lösung der Randwertaufgabe

$$y''(x) = f(x, y(x), y'(x)), \quad a \le x \le b,$$

 $y(a) = \alpha, \ y(b) = \beta.$

Mit einer natürlichen Zahl N, $h=\frac{b-a}{N}$ und $x_j=a+jh$ werden Näherungswerte für die Funktionswerte $y(x_j)$ erhalten als Lösung (u_0,u_1,\ldots,u_N) der Differenzenapproximation

(1)
$$\frac{1}{h^2} (u_{j+1} - 2u_j + u_{j-1}) = f\left(x_j, u_j, \frac{1}{2h} (u_{j+1} - u_{j-1})\right), \ j = 1, \dots, N - 1,$$

$$u_0 = \alpha, \quad u_N = \beta.$$

Dieses nichtlineare Gleichungssystem hat die Form

$$(2) Au = g(u)$$

mit $u = (u_1, \dots, u_{N-1})$, der $(N-1) \times (N-1)$ -Tridiagonalmatrix

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 1 & -2 & 1 & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 1 & -2 & 1 & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \vdots & \dots & \dots & \dots \\$$

und der Funktion $g=(g_1,\ldots,g_{N-1}):\mathbb{R}^{N-1}\to\mathbb{R}^{N-1},$ die gegeben ist durch

$$g_1(v) = h^2 f\left(x_1, v_1, \frac{1}{2h}(v_2 - \alpha)\right) - \alpha,$$

$$g_j(v) = h^2 f\left(x_j, v_j, \frac{1}{2h}(v_{j+1} - v_{j-1})\right), \ j = 2, \dots, N - 2,$$

$$g_{N-1}(v) = h^2 f\left(x_{N-1}, v_{N-1}, \frac{1}{2h}(\beta - v_{N-2})\right) - \beta,$$

für $v \in \mathbb{R}^{N-1}$.

Das Gleichungssystem (1) kann auch geschrieben werden in der Form

$$(3) h(u) = 0$$

mit der Funktion $h(u) = (h_1(u), \dots, h_{N-1}(u))$, die erklärt ist durch

$$h_j(u) = u_{j+1} - 2u_j + u_{j-1} - h^2 f\left(x_j, u_j, \frac{1}{2h}(u_{j+1} - u_{j-1})\right), \ j = 1, \dots, N-1,$$

und $u_0 = \alpha$, $u_N = \beta$.

Für die Randwertaufgabe

$$y''(x) = y(x) + \frac{1}{4}y(x)^2, -1 \le x \le 1,$$

 $y(-1) = 1, y(1) = 1,$

sollen im folgenden Näherungslösungen $u^{(t)}$ ermittelt werden.

Wählen Sie N=5 sowie N=10 und als Anfangsnäherung $u^{(0)}$ jeweils

$$u_j^{(0)} = 1 + k \left(\left(1 - \frac{2j}{N} \right)^2 - 1 \right), \ j = 0, 1, \dots, N,$$

mit k = 0 und mit k = 0.4. Beenden Sie die Rechnung, falls

$$||u^{(t)} - u^{(t-1)}||_{\infty} < 10^{-5}.$$

C) Lösen Sie das Gleichungssystem (2) mit Hilfe des Iterationsverfahrens

(4)
$$Au^{(t+1)} = g(u^{(t)}), t = 0, 1, 2, \dots$$

Ermitteln Sie hierbei in jedem Iterationsschritt die neue Näherung $u^{(t+1)}$ als Lösung des linearen Gleichungssystems (4) durch das Gaußsche Eliminationsverfahren für Tridiagonalmatrizen. Berechnen Sie $u^{(t)}$, $||Au^{(t)}-g(u^{(t)})||_{\infty}$ und $||u^{(t)}-u^{(t-1)}||_{\infty}$, drucken Sie diese Größen für $t=1,2,\ldots$, und führen Sie höchstens 30 Iterationen aus.

D) Lösen Sie das Gleichungssystem (3) mit Hilfe des Newtonschen Verfahrens

(5)
$$h'\left(u^{(t)}\right)\left(u^{(t+1)}-u^{(t)}\right) = -h\left(u^{(t)}\right), \ t = 0, 1, 2, \dots$$

Lösen Sie hierbei das lineare Gleichungssystem (5) in jedem Schritt mit Hilfe des Gaußschen Eliminationsverfahrens für Tridiagonalmatrizen.

Berechnen Sie $u^{(t)}$, $||h(u^{(t)})||_{\infty}$ und $||u^{(t)} - u^{(t-1)}||_{\infty}$, drucken Sie diese Größen für $t = 1, 2, \ldots$, und führen Sie höchstens 10 Iterationen aus.

Hierbei bezeichnet h'(v) die Funktionalmatrix $\left(\frac{\partial h_i}{\partial u_j}\right)_{i,j}$, deren Koeffizientenfunktionen $\frac{\partial h_i}{\partial u_j}$ vorab mit Hilfe der Ableitungen der gegebenen Funktion $f=f(x,y,z)=y+\frac{1}{4}y^2$ zu bestimmen sind.