

Zusatzübungen zur Vorlesung Algorithmik kontinuierlicher Systeme

Zusatzblatt 2 — Matrixzerlegungen

Aufgabe 1 — LR-Zerlegung (I)

Bestimmen Sie die LR-Zerlegung der Matrix

$$A = \begin{pmatrix} -5 & 3 & 4 \\ 10 & -8 & -9 \\ 15 & 1 & 2 \end{pmatrix}.$$

Aufgabe 2 — LR-Zerlegung (II)

Lösen Sie das lineare Gleichungssystem

$$\begin{pmatrix} 4 & 1 & 4 \\ 8 & 4 & 6 \\ 8 & 5 & 6 \end{pmatrix} \cdot x = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$$

mit Hilfe einer

- LR-Zerlegung.
- PLR-Zerlegung.

Aufgabe 3 — LR-Zerlegung (III)

Bestimmen Sie die LR-Zerlegung der folgenden Matrix A_1 mit

$$A_1 = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 & -1 \\ -2 & 2 & -2 & 2 \\ 2 & -2 & 4 & -3 \\ 0 & 1 & -3 & 5 \end{pmatrix}$$

Aufgabe 4 — Python: Wachstumsfaktor und LR-Zerlegungen

Wir definieren den **Wachstumsfaktor** einer Matrix $A \in \text{Mat}(\mathbb{R}, n \times n)$ wie folgt:

Definition 1. Sei $A \in \text{Mat}(\mathbb{R}, n \times n)$ und beschreibe $A^{(k)} \in \text{Mat}(\mathbb{R}, n \times n)$ die Ausprägung der Matrix A nach dem k -ten Gaußschritt (In unserem Algorithmus also die Matrix R im k -ten Iterationsschritt). Dann definieren wir den Wachstumsfaktor ρ als

$$\rho = \frac{\max_{i,j,k} |a_{i,j}^{(k)}|}{\max_{i,j} |a_{i,j}|}.$$

Schreiben Sie eine Funktion $\text{LUdec}(A)$, welche ein Tupel LU , ρ zurück gibt, wobei ...

- LU die Matrizen L und R der LR-Zerlegung enthält. *Hinweis: Dabei sollen sowohl L als auch R in **einer** Matrix gespeichert werden.*
- ρ den Wachstumsfaktor der Matrix A beschreibt.

Sie können davon ausgehen, dass der Funktion nur quadratische $n \times n$ NumPy-Matrizen übergeben werden.

Aufgabe 5 — QR-Zerlegung: Format

Gegeben ist eine pentadiagonale $n \times n$ -Matrix $A = (a_{ij})$, das heißt $a_{ij} = 0$ falls $|i - j| > 2$.

Für ebendiese Matrix soll mit Hilfe von GIVENSrotationen die QR-Zerlegung bestimmt werden. Wieviele solcher GIVENSrotationen werden dazu benötigt?

$$C = \begin{pmatrix} * & * & * & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ * & * & * & * & 0 & & & \\ * & * & * & * & * & \ddots & & \vdots \\ 0 & * & * & * & * & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & * & * & * & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \ddots & \ddots & * & * & * & 0 \\ \vdots & & & & \ddots & \ddots & * & * & * & * \\ 0 & \dots & \dots & & 0 & 0 & * & * & * \end{pmatrix}$$

Struktur einer pentadiagonalen Matrix

Aufgabe 6 — Permutationsmatrizen

Geben Sie eine 4×4 -Permutationsmatrix P_1 mit $P_1^4 \neq E_4$, sowie eine weitere 4×4 -Permutationsmatrix P_2 mit $P_2^4 = E_4$, aber $P_2^2 \neq E_4$ an. Begründen Sie Ihre Behauptungen durch Nachrechnen der erforderlichen Eigenschaften.

Aufgabe 7 — Matrizen (I)

Geben Sie $((AB)^{-1})^T$ nur in Abhängigkeit von $(A^{-1})^T$ und $(B^{-1})^T$ an.

Aufgabe 8 — Besondere Matrizen

Vervollständigen Sie den folgenden Satz und begründen Sie Ihre Wahl: Sei L eine linke untere Dreiecksmatrix, so ist $(L^{-1})^T$ eine Matrix.

Aufgabe 9 — Matrizen (II)

Sei $R \in \text{Mat}(\mathbb{R}, m \times n)$ und $A = A^T$ eine symmetrische $m \times m$ Matrix.

- Verwenden Sie R^T , A und R um eine symmetrische Matrix zu erstellen. Rechnen Sie die definierende Eigenschaft der Matrix nach und geben Sie die Dimension Ihrer Matrix an.
- Zeigen Sie: $B = R^T R$ hat keine negativen Zahlen auf der Diagonalen.

Aufgabe 10 — Python: Householder-Spiegelungen

Schreiben Sie eine Funktion `QRdec(A)`, welche eine QR-Zerlegung der quadratischen Matrix A mittels Householder-Spiegelungen erstellt, und die Matrizen Q und R der Zerlegung zurückgibt.

Aufgabe 11 — QR-Zerlegung (I)

Von der Matrix A_2 ist die QR-Zerlegung bekannt, es gilt

$$A_2 = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}}_{=: Q} \cdot \underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_{=: R}$$

- Lösen Sie das folgende lineare Gleichungssystem (unter Verwendung der QR-Zerlegung)

$$Ax = b \quad \text{für} \quad b = (4 \ 2 \ 2 \ 4)^T.$$

- Bestimmen Sie einen Vektor w , so dass die zugehörige Householderspiegelung H_w bei Anwendung auf A (von Teilaufgabe a)) Nullen in der ersten Spalte erzeugt, das heißt

$$H_w A = \begin{pmatrix} * & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & * & * & * \\ 0 & * & * & * \end{pmatrix}.$$

c) Berechnen Sie den Betrag der Determinante von A , also $|\det A|$

Aufgabe 12 — QR-Zerlegung (II)

Bestimmen Sie die QR-Zerlegung der Matrix A_3 mit

$$A_3 = \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$$

Aufgabe 13 — QR-Zerlegung (III)

a) Bestimmen Sie die Householdertransformation S , die den Vektor $a = (4 \ 2 \ 5 \ 2)^T$ auf ein Vielfaches des zweiten Einheitsvektors $e_2 = (0 \ 1 \ 0 \ 0)^T$ spiegelt.

b) Bestimmen Sie die QR-Zerlegung der Matrix A mit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 3/4 & -3 \\ 0 & -1 & -2 \end{pmatrix}$$

mit einer Householdertransformation.

c) Sei dann die partielle Zerlegung Z der Matrix $A = Q_1 Z$ mittels einer Givensrotation Q_1 durch

$$Q_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad Z = \frac{1}{5} \cdot \begin{pmatrix} 4 & 8 & 9 \\ 0 & 15 & 20 \\ 3 & 6 & 13 \end{pmatrix}$$

bekannt. Beenden Sie die begonnene QR-Zerlegung mit Hilfe von Givensrotationen.

Aufgabe 14 — Lösen eines linearen Gleichungssystems

Gegeben sei die Matrix A_5 sowie deren LR-Zerlegung und ein Vektor b

$$A_5 = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 6 & 4 & 4 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Lösen Sie das lineare Gleichungssystem $A_5 x = b$ unter Zuhilfenahme der LR-Zerlegung.

Aufgabe 15 — LR-Zerlegung (IV)

Bestimmen Sie die LR-Zerlegung folgender Matrix mit Pivotsuche:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 4 & 2 \\ 4 & 6 & 4 \\ -2 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

Aufgabe 16 — Verschiedenes

a) Welche der folgenden Verfahren können zum Lösen von linearen Gleichungssystemen verwendet werden?

- | ja | nein | |
|--------------------------|--------------------------|-----------------------|
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | Gauß-Seidel-Verfahren |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | Quicksort |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | cg-Verfahren |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | QR-Zerlegung |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | Romberg-Verfahren |

b) Welche der folgenden Methoden ist zum Invertieren von Matrizen sinnvoll?

- | ja | nein | |
|--------------------------|--------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | LR-Zerlegung |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | Newton-Cotes-Regel |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | SVD |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | Dijkstra-Algorithmus |
| <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | Ich versuche das Invertieren von Matrizen wenn möglich zu vermeiden. |