

Aufgabe 1

6 Punkte

Wir betrachten das nichtlineare Ausgleichsproblem

$$\frac{1}{2} \|f(x)\|_2^2 = \min_{x \in \mathbb{R}^n}!$$

für eine Funktion  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  mit  $m \geq n$ . Wir nehmen an, dass  $f'(x)$  für alle  $x \in \mathbb{R}^n$  vollen Rang hat.

Sei  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  regulär und  $x_0 \in \mathbb{R}^n$ . Das Gauß-Newton-Verfahren werde nun **zweimal** durchgeführt (für verschiedene Funktionen und Startwerte):

- 1.) Das erste Mal direkt für die gegebene Funktion  $f$  mit dem Startwert  $y_0 = Ax_0$ . Die Iterierten bezeichnen wir mit  $y_k$  für  $k = 0, 1, \dots$
- 2.) Das zweite Mal für die Funktion  $\tilde{f}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$  definiert durch  $\tilde{f}(x) = f(Ax)$  mit dem Startwert  $x_0$ . Die Iterierten bezeichnen wir mit  $x_k$  für  $k = 0, 1, \dots$

Zeigen Sie, dass  $y_k = Ax_k$  für alle  $k \in \mathbb{N}_0$  gilt.

Aufgabe 2

4 + 4 = 8 Punkte

Gegeben sei die Matrix

$$A = \begin{pmatrix} 0 & \dots & \dots & 0 & 1 \\ 1 & \ddots & & \vdots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times N}.$$

- (a) Zeigen Sie, dass für die Fouriermatrix  $F_N \in \mathbb{C}^{N \times N}$  die Identität

$$F_N A = D F_N$$

für eine Diagonalmatrix  $D = \text{diag}(d_1, \dots, d_n) \in \mathbb{C}^{N \times N}$  erfüllt ist und geben Sie auch  $d_1, \dots, d_n$  an.

- (b) Zeigen Sie mit Teil (a) (und **ohne** auf die Übungsblätter zu verweisen), dass es einen Vektor  $b \in \mathbb{C}^N$  gibt, sodass  $Av = b * v$  für alle  $v \in \mathbb{C}^N$  erfüllt ist, wobei  $*$  die diskrete Faltung bezeichne.

### Aufgabe 3

2 + 1 + 4 = 7 Punkte

Gegeben sei für  $\varphi > 0$  die **positive** Matrix

$$A = \begin{pmatrix} \varphi & 1 & 1 \\ 1 & \varphi & 1 \\ 1 & 1 & \varphi \end{pmatrix}.$$

- (a) Bestimmen Sie den Spektralradius  $\rho(A)$  ohne dass Sie dabei das charakteristische Polynom von  $A$  bestimmen. *Hinweis: Betrachten Sie die Zeilensummen der Matrix  $A$ .*

Die folgenden Aufgabenteile können unabhängig von Teil (a) bearbeitet werden.

Sie dürfen für den Rest der Aufgabe ohne Beweis verwenden, dass

$$Q_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{mit} \quad Q_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

und

$$Q_2 \begin{pmatrix} -\sqrt{2} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{mit} \quad Q_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & 1 \\ 1 & \sqrt{2} \end{pmatrix}$$

gelten und  $Q_1$  und  $Q_2$  Householder-Transformationen sind.

- (b) Geben Sie eine Householder-Transformation  $Q \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  an, sodass

$$\tilde{A} = QAQ = \begin{pmatrix} \varphi & \sqrt{2} & 0 \\ \sqrt{2} & 1 + \varphi & 0 \\ 0 & 0 & \varphi - 1 \end{pmatrix}.$$

- (c) Wählen Sie den Shift  $\mu = 2 + \varphi$  und führen Sie einen Schritt des QR-Algorithmus mit (Einfach-)Shift  $\mu$  für die Matrix  $\tilde{A}$  aus Aufgabenteil (b) durch.

Entscheiden Sie, ob die Wahl des Shifts gut geeignet war.

### Aufgabe 4

3 + 2 + 1 = 6 Punkte

Gegeben sei das Gleichungssystem  $Ax = b$  mit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{3 \times 3} \quad \text{und} \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = e_1$$

und der zugehörigen Lösung  $\hat{x}$ .

- (a) Zeigen Sie, dass die im Arnoldi-Prozess berechnete Orthonormalbasis von  $\mathcal{K}_3(A, b)$  genau  $\{e_1, e_2, e_3\}$  (also die Standardbasis des  $\mathbb{C}^3$ ) ist.
- (b) Geben Sie konkret das lineare Ausgleichsproblem an, das zur Bestimmung der zweiten GMRES-Iterierten  $x_2 \approx \hat{x}$  gelöst werden muss.  
Erklären Sie auch, wie man aus der Lösung des Problems  $x_2$  berechnet.
- (c) Geben Sie konkret das Gleichungssystem an, das zur Bestimmung der zweiten FOM-Iterierten  $x_2^* \approx \hat{x}$  gelöst werden muss.

### Aufgabe 5

2.5 + 3 + 1.5 + 2 = 9 Punkte

Gegeben sei eine Block-Matrix der Gestalt

$$A = \left( \begin{array}{c|c|c} A_{11} & & I_{m_1} \\ \hline & A_{22} & \\ \hline I_{m_1} & & A_{33} \end{array} \right), \quad A_{11} \in \mathbb{R}^{m_1 \times m_1}, \quad A_{22} \in \mathbb{R}^{m_2 \times m_2}, \quad A_{33} \in \mathbb{R}^{m_1 \times m_1},$$

wobei  $A_{11}$ ,  $A_{22}$ ,  $A_{33}$  und  $A$  alle symmetrisch und positiv definit sind und  $I_{m_1}$  die  $(m_1 \times m_1)$ -Einheitsmatrix bezeichne.

Wir möchten das lineare Gleichungssystem  $Ax = b \in \mathbb{R}^{2m_1+m_2}$  mit dem cg-Verfahren lösen. Als Startvektor wählen wir stets  $x_0 = 0$ .

(a) Für den Vektor  $b \in \mathbb{R}^{2m_1+m_2}$  gelte nun

$$b_n = 0, \quad n = m_1 + 1, \dots, m_1 + m_2. \quad (1)$$

Bestimmen Sie, nach wie vielen Schritten das cg-Verfahren für das Gleichungssystem  $Ax = b$  für jedes  $b$  mit der Eigenschaft (1) die richtige Lösung liefert.

(b) Bestimmen Sie eine reguläre Matrix  $C_{33} \in \mathbb{R}^{m_1 \times m_1}$  und damit die unten angegebene Matrix  $C$ , sodass die Matrix  $\tilde{A} = C^T A C$  Block-diagonal ist, d.h.

$$C = \left( \begin{array}{c|c|c} I_{m_1} & & -I_{m_1} \\ \hline & I_{m_2} & \\ \hline & & C_{33} \end{array} \right), \quad \tilde{A} = C^T A C = \left( \begin{array}{c|c|c} \tilde{A}_{11} & & \\ \hline & \tilde{A}_{22} & \\ \hline & & \tilde{A}_{33} \end{array} \right),$$

wobei die Blöcke dieselben Größen haben wie in der Matrix  $A$ .

(c) Bestimmen Sie, nach wie vielen Schritten das cg-Verfahren für das Gleichungssystem  $\tilde{A}\tilde{x} = \tilde{b}$  mit beliebiger rechter Seite  $\tilde{b} \in \mathbb{R}^{2m_1+m_2}$  die richtige Lösung liefert.

(d) Nennen und erklären Sie **eine** wichtige Anforderung an einen guten Vorkonditionierer für das Gleichungssystem  $Ax = b$ , die die Matrix  $B = CC^T$  mit  $C$  aus (b) erfüllt. *Hinweis: Die Eigenschaft, dass  $B$  symmetrisch und positiv definit ist, ist offensichtlich und wird nicht als Lösung dieser Teilaufgabe akzeptiert.*

### Aufgabe 6

4 + 2 = 6 Punkte

(a) Von einer Matrix  $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$  sei eine Approximation  $\lambda' \approx \lambda$  eines Eigenwerts  $\lambda$  von  $A$  bekannt.

Nennen Sie **zwei** Verfahren, mit denen möglichst effizient eine gute Approximation eines zugehörigen Eigenvektors berechnen werden kann. Erläutern Sie auch, wie Sie  $\lambda'$  dabei verwenden.

(b) Welches Problem **eines** von Ihnen in (a) beschriebenen Verfahrens tritt auf, wenn die Größe der Matrix  $n$  sehr groß ist, z.B.  $n \approx 1.000.000$ ?

Beschreiben Sie eine möglichst allgemeine Eigenschaft der Matrix  $A$ , bei der Sie dieses Problem beheben könnten und erklären Sie grob, wie Sie es in diesem Fall beheben.