

Wiederholungsaufgaben Algorithmische Mathematik 2

Sommersemester 2016 Prof. Dr. Beuchler Dr. Markus Siebenmorgen



Übungsaufgaben

Aufgabe 1. (Jacobi-Verfahren)

Gegeben sei das lineare Gleichungssystem $\mathbf{A}\mathbf{x} - \mathbf{b} = \mathbf{0}$ für

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \end{bmatrix}$$

- 1. Berechnen Sie für den Startwert $\mathbf{x}^{(0)} = \mathbf{0}$ die ersten beiden Iterationswerte $\mathbf{x}^{(1)}$ und $\mathbf{x}^{(2)}$ des Jacobi–Verfahrens.
- 2. Geben Sie für das Jacobi-Verfahren eine scharfe a-priori Abschätzung für den Fehler

$$\|\mathbf{x}^{(10)} - \mathbf{x}^*\|_p$$

für p = 2 und $p = \infty$ an. (\mathbf{x}^* bezeichne die exakte Lösung).

3. Wie viele Schritte müssen mindestens mit dem Jacobi-Verfahren ausgeführt werden, so dass

$$\|\mathbf{x}^{(k)} - \mathbf{x}^*\|_2 < 0.1?$$

- 4. Wie muss τ im Richardson-Verfahren gewählt werden,
 - um Konvergenz zu erhalten?
 - um optimale Konvergenz zu erhalten?

 $L\ddot{o}sung.$

1. Iterations
matrix lautet
$$M = -D^{-1}(E + F) = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}$$

Iterations
vorschrift: $x^{(k+1)} = Mx^{(k)} + D^{-1}b = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix} x^{(k)} + \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{2} \\ 2 \\ \frac{5}{2} \end{bmatrix}$

$$x^{(0)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \ x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{2} \\ 2 \\ \frac{5}{2} \end{bmatrix}, \ x^{(2)} = \begin{bmatrix} \frac{7}{4} \\ 3 \\ 4 \\ \frac{7}{2} \end{bmatrix}$$

2. A besitzt die Eigenwerte (VL/Übung) $\lambda_i=4\sin^2\frac{\pi i}{10}$, also hat $M=I-\frac{1}{2}A$ die Eigenwerte $\mu_i=1-2\sin^2\frac{\pi i}{10}=\cos\frac{\pi i}{5},\ i=1,2,3,4$. Also ist $\parallel M\parallel_2=\cos\frac{\pi}{5}=q<1$. Damit folgt nach der VL

$$\| x^{(10)} - x^* \|_2 \le \frac{q^{(10)}}{1 - q} \| x^{(1)} - x^{(0)} \|_2 = \frac{q^{10}}{1 - q} \frac{3}{2} \sqrt{6}.$$

$$\parallel x \parallel_{\infty} \leq \parallel x \parallel_2$$

folgt die Abschätzung auch der Maximumsnorm.

3. Analog zu eben, gilt die Abschätzung

$$\|x^{(k)} - x^*\|_2 \le \frac{q^k}{1 - q^2} \frac{3}{2} \sqrt{6} < 0.1$$

nach k liefert

$$k \ge \frac{\log \frac{1-q}{15\sqrt{6}}}{\log q} > 24.8,$$

also 25 Iterationen.

4. Um Konvergenz zu erhalten, muss nach VL 0 < $\tau < \frac{2}{\lambda_4} = \frac{1}{2\sin^2\frac{\pi}{10}}$ sein, für die optimale Konvergenz ist

$$\tau = \frac{2}{\lambda_4 + \lambda_1} = \frac{2}{4\sin^2\frac{\pi}{10} + 4\sin^2\frac{4\pi}{10}} = \frac{2}{4\sin^2\frac{\pi}{10} + 4\cos^2\frac{\pi}{10}} = \frac{1}{2}.$$

Aufgabe 2. (Iterative Verfahren)

Gegeben sei das Gleichungssystem

$$\begin{bmatrix} 89.3 & -33.7 & 17.1 \\ -7.0 & 18.6 & 26.2 \\ 27.9 & 103.5 & -6.4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3.14 \\ -0.17 \\ 2.1 \end{bmatrix}.$$

- 1. Überprüfen Sie, daß sowohl die Zeilen- als auch die Spaltensummennorm der Iterationsmatrix größer als 1 ist und somit beide keine Konvergenz für das Jacobiverfahren anzeigen!
- 2. Kann man das Gleichungssystem so umformen, daß das Jacobiverfahren sicher konvergiert?

Lösung.

1. Wir berechnen mit D = diag(A) die Iterationsmatrix

$$M = I - D^{-1}A = \begin{bmatrix} 0 & \frac{-337}{893} & \frac{171}{893} \\ \frac{-70}{186} & 0 & \frac{262}{186} \\ \frac{279}{64} & \frac{1035}{64} & 0 \end{bmatrix}.$$

Da der Eintrag (2,3) der Matrix M die Beziehung $m_{23} = \frac{262}{186} > 1$ erfüllt ist, gilt

$$||M||_1 = \max_{j=1}^3 \sum_{i=1}^3 |m_{ij}| \ge \sum_{i=1}^3 |m_{i3}| \ge m_{23} > 1.$$

Analog gilt

$$||M||_{\infty} = \max_{i=1}^{3} \sum_{j=1}^{3} |m_{ij}| \ge \sum_{j=1}^{3} |m_{2j}| \ge m_{23} > 1.$$

2. Tausche 2. und 3. Zeile. Dann ist die neue Iterationsmatrix

$$M = I - D^{-1}A = \begin{bmatrix} 0 & \frac{-337}{893} & \frac{171}{893} \\ \frac{279}{1035} & 0 & \frac{-64}{1035} \\ \frac{-70}{262} & \frac{186}{262} & 0 \end{bmatrix}.$$

Dann erhalten wir z.B.

$$||M||_{\infty} = \max_{i=1}^{3} \sum_{j=1}^{3} |m_{ij}| = \max_{2} \left\{ \frac{508}{893}, \frac{343}{1035}, \frac{256}{262} \right\} = \frac{256}{262} < 1.$$

Aufgabe 3. (Polynom-Interpolation I)

Bestimmen Sie das Interpolationspolynom höchstens 2. (3.) Grades, das an den Stellen x = -1, 0, 2 (1.) die Werte von $f(x) = 2^x$ annimmt, mit Hilfe der Lagrangeschen und der Newtonschen Formel!

Berechnen Sie damit näherungsweise $\sqrt{2}$.

Schätzen Sie den Fehler für diese Näherung und für das gesamte Interpolationsintervall ab!

Lösung.

1. Lagrangedarstellung: Nach Vorlesung ist

$$p_2(t) = \frac{1}{6}t(t-2) - \frac{1}{2}(t+1)(t-2) + \frac{2}{3}t(t+1)$$

bzw.

$$p_3(t) = -\frac{1}{12}t(t-2)(t-1) + \frac{1}{2}(t+1)(t-2)(t-1) + \frac{2}{3}t(t+1)(t-1) - t(t-2)(t+1).$$

Newton: Wir nutzen dividierte Differenzen, d.h.

Also ist

$$p_2(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2}(t+1) + \frac{1}{3}t(t+1)$$

bzw.

$$p_3(t) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2}(t+1) + \frac{1}{3}t(t+1) + \frac{1}{12}t(t+1)(t-2)$$

2. Damit

$$p_2(0.5) = \frac{3}{2}; \quad p_3(0.5) = \frac{45}{32}.$$

3. Wir nuzten die Fehlerabschätzung aus der VL

$$|p(\omega) - f(\omega)| \le \frac{1}{n!} \max_{t \in [-1,2]} |f^{(n)}(t)| \left| \prod_{i=1}^{n} (\omega - x_i) \right|$$

für $\omega = \frac{1}{2}$ und n = 3 und n = 4 mit $x_1 = -1$, $x_2 = 0$, $x_3 = 2$ und $x_4 = 2$. Da

$$(2^x)^{(k)} = (\ln 2)^k 2^x,$$

gilt

$$\max_{t \in [-1,2]} |f^{(n)}(t)| \le 2^2 (\ln 2)^n.$$

Nun ist

$$\prod_{i=1}^{3} (\frac{1}{2} - x_i) = -\frac{9}{8}, \quad \prod_{i=1}^{4} (\frac{1}{2} - x_i) = \frac{9}{16}.$$

Damit gilt für den Fehler

$$|p_2(\frac{1}{2}) - f(\frac{1}{2})| \le \frac{3}{4}(\ln 2)^3, \quad |p_3(\frac{1}{2}) - f(\frac{1}{2})| \le \frac{3}{32}(\ln 2)^4.$$

3

Aufgabe 4. (Polynom-Interpolation II)

Gegeben seien Stützstellen $x_1 < x_2 < \ldots < x_n$. Definieren Sie die

- Newton'sche Interpolationspolynome
- Lagrange Interpolationspolynome

zu diesen Stützstellen. Gegeben sei eine unendlich oft differenzierbare Funktion $f: [-1,1] \mapsto \mathbb{R}$. $p \in \mathcal{P}_{n-1}$ sei das Interpolationspolynom mit

$$p(x_i) = f(x_i), \quad i = 1 \dots, n.$$

Wie müssen die Stützstellen $-1 \le x_1 < x_2 < \ldots < x_n \le 1$ gewählt werden, so dass

$$\max_{t \in [-1,1]} |f(t) - p(t)|$$

minimal wird?

Lösung.

1. Lagrange:

$$l_i^x(t) = \prod_{j=1, j \neq i}^n \frac{t - x_j}{x_i - x_j}, \quad i = 1, \dots, n.$$

und Newton

$$N_i^x(t) = \prod_{j=1}^{i-1} (t - x_j), \quad i = 1, \dots, n.$$

2. Nach der VL sind dies die Nullstellen des Tschebyscheffpolynoms $T_n(t) = \cos(n \arccos t)$, also

$$x_i = \cos \frac{(2i-1)\pi}{2n}, \quad i = 1, \dots, n.$$

Aufgabe 5. (Spline-Interpolation)

Gegeben seien Stützstellen $x_1 < x_2 < \ldots < x_n$.

- \bullet Was ist ein Spline der Ordnung k zu diesen Stützstellen?
- Lösen Sie graphisch folgendes Interpolationsproblem mit linearer Spline-Interpolation

Lösung.

- 1. Ein Spline S der Ordnung k ist eine Funktion $S: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ mit $x \mapsto S(x)$ und $S \in C^{k-2}[x_1, x_n]$ sowie $S \mid_{[x_i, x_{i+1}]} \in \mathcal{P}_{k-1}, i = 1, \ldots, n-1.$
- 2. Verbinde die Punkte durch einen Polygonzug.

Aufgabe 6. (Trigoniometrische Interpolation)

1. Man gebe die Fouriermatrix F_n der Dimension n an.

- 2. Man löse das LGS $F_4\mathbf{x} = \mathbf{b}$ für $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \ 2 \ 5 \ -2 \end{bmatrix}^{\top}$.
- 3. Mit welchem maximalen asymptotischen Aufwand kann eine Multiplikation F_n **x** mit $n = 2^k$ durchgeführt werden?

Lösung.

1. Nach der VL ist $F_n = [f_{kj}]_{k,j=1}^n$ mit $f_{kj} = q^{(k-1)(j-1)}$ und der k-ten Einheitswurzel

$$q = \cos\frac{2\pi}{n} + \mathbf{i}\sin\frac{2\pi}{n}.$$

- 2. Nach der VL ist $F_n^*F_n = nI_n$. Damit folgt $\mathbf{x} = \frac{1}{2}F_4^*\mathbf{b}$, also $\mathbf{b} = [3, -2 2\mathbf{i}, 3, -2 + 2\mathbf{i}]^\top$.
- 3. $\mathcal{O}(n\log_2 n)$

Aufgabe 7. (Numerische Integration)

- Berechnen Sie das Integral $\int_{0}^{1} (1+t^3) dt$ approximativ mit der Trapezregel, der Simpsonregel und der 3/8-Regel.
- Man gebe eine dazu jeweils Fehlerabschätzung an!
- Berechnen Sie das Integral $\int_{0}^{1} (1+t^3) dt$ numerisch nun mit einer verallgemeinerten Trapezregel mit der Unterteilung in 2 Intervalle [0, 0.5] und [0.5, 1] und schätzen Sie erneut den Fehler ab.
- Gewinnen Sie aus den Werten für die Trapezregel mit 1 und 2 Intervallen die Romberg-Beschleunigung.
- Benutzen Sie eine Fehlerabschätzungen zur Ermittlung einer Mindestzahl der Teilintervalle der verallgemeinerten Trapezregel, die man benötigt, um $\int_0^1 (1+t^3) dt$ oder $\int_{-\pi}^{\pi} \sin(t) \cos(t) dt$ mit der Genauigkeit 10^{-5} zu berechnen.

Lösung.

1. Trapezregel mit a = 0 und b = 1 und $f(t) = 1 + t^3$:

$$Q_2(f) = \frac{1}{2(b-a)}(f(0) + f(1)) = \frac{1}{2}(1+2) = 1.5$$

Simpson

$$Q_3(f) = \frac{1}{6(b-a)}(f(0) + 4f(0.5) + f(1)) = \frac{1}{6}\left(1 + 4\frac{9}{8} + 2\right) = 1.25$$

3/8-Regel

$$Q_4(f) = \frac{1}{8(b-a)}(f(0) + 3f(1/3) + 3f(2/3) + f(1)) = \frac{1}{8}\left(1 + 3\frac{28}{27} + 3\frac{35}{27} + 2\right) = 1.25$$

2. Nach VL ist für n=2,3,4 und $f(t)=1+t^3$

$$\left| Q_n(f) - \int_0^1 f(t) \, dt \right| = \frac{1}{n!} \max_{t \in [0,1]} |f^{(n)}(t)| \int_0^1 \left| \prod_{i=1}^n (t - x_i) \right| \, dt,$$

wobei x_i die jeweiligen obigen Stützstellen sind. Nun ist

$$\max_{t \in [0,1]} |f^{(2)}(t)| = \max_{t \in [0,1]} 6t = 6, \quad \max_{t \in [0,1]} |f^{(3)}(t)| = 6, \quad f^{(4)}(t) = 0$$

und

$$\int_0^1 \left| \prod_{i=1}^2 (t - x_i) \right| dt = \int_0^1 t(1 - t) dt = \frac{1}{6}$$

sowie

$$\int_0^1 \left| \prod_{i=1}^3 (t - x_i) \right| dt = 2 \int_0^{1/2} t(0.5 - t)(1 - t) dt = \frac{1}{32}.$$

Damit folgt für den Fehler bei der Trapezregel $\frac{1}{2}$, Simpson: $\frac{1}{32}$ (tat. 0), 3/8-Regel 0.

3. Wir nutzen die Formel mit $h = \frac{1}{2}$

$$Q_{2,h}(f) = \frac{h}{2(b-a)} \left(f(0) + 2f(0.5) + f(1) \right) = \frac{1}{4} (1 + 2\frac{9}{8} + 2) = \frac{21}{16}.$$

Nach der Vorlesung ist

$$\left| Q_{2,h}(f) - \int_0^1 (1+t^3) \, dt \right| \le \max_{t \in [0,1]} |f''(t)| \frac{h^2}{12} \le 6 \frac{1}{48} = \frac{1}{8}.$$

4. Wir nutzen

$$Q_{2,0.5}(f) + \frac{1}{3}(Q_{2,0.5}(f) - Q_2(f)) = \frac{21}{16} + \frac{1}{3}\left(\frac{21}{16} - \frac{3}{2}\right) = \frac{20}{16} = 1.25$$

5. Mit der VL ist

$$\left| Q_{2,h}(f) - \int_0^1 f(t) \, dt \right| \le \max_{t \in [0,1]} |f''(t)| \frac{h^2}{12} < 10^{-5}$$

d.h.

$$h < \sqrt{2 \ 10^{-5}},$$

also $n>\sqrt{5000}$, also mindestens 71 Intervalle. Im Falle von $g(t)=\sin t\cos t=\frac{1}{2}\sin 2t$ ist $b-a=2\pi$ und $g''(t)=-2\sin 2t$ und damit $n>\frac{2\pi}{3}\sqrt{5000}\approx 148.1$.

Aufgabe 8. (Finite Differenzen)

Gesucht sei die approximative Lösung u der Randwertaufgabe

$$-u''(x) + 10u'(x) = f(x), x \in (0,1),$$

$$u(0) = 1 \qquad u(1) = -1.$$

mit $f:[0,1] \mapsto \mathbb{R}$ stetig.

1. Man bestimme einen Differenzenquotienten $\Delta_3^{2,h}g$ für g mit

$$\Delta_3^{2,h} g(x) - g''(x) = \mathcal{O}(h^3),$$

d.h. mit Fehlerordnung 3.

- 2. Diskretisieren Sie diese Aufgabe mittels Finiter Differenzen auf den äquidistanten Unterteilung von (0,1) mit Schrittweite h. Verwenden Sie dabei Differenzenquotienten mit Fehlerordnung 2 für alle auftretenden Ableitungen.
- 3. Stellen Sie das entsprechende lineare Gleichungsystem auf.

Lösung.

1. Wir betrachten die Taylorentwicklung

$$f(x \pm h) = f(x) \pm hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) \pm \frac{h^3}{6}f'''(x) + \frac{h^4}{24}f^{(4)}(x) + \mathcal{O}(h^5)$$

und damit

$$f(x \pm 2h) = f(x) \pm 2hf'(x) + \frac{2^{2}}{h}f''(x) \pm \frac{4h^{3}}{3}f'''(x) + \frac{2h^{4}}{3}f^{(4)}(x) + \mathcal{O}(h^{5})$$

und setzen nun an

$$\Delta_3^{2,h} g = \frac{1}{h^2} \sum_{i=-2}^{2} a_i f(x - ih) = f''(x) + \mathcal{O}(h^3)$$

mit gesuchtem a_i , i = -2, ..., 2. Koeffizientenvergleich in den obigen Beziehungen ergibt nun die Gleichungen

$$a_0 + a_{-1} + a_1 + a_{-2} + a_2 = 0,$$

$$-a_{-1} + a_1 - 2a_{-2} + 2a_2 = 0,$$

$$a_{-1} + a_1 + 4a_{-2} + 4a_2 = 2,$$

$$-a_{-1} + a_1 - 8a_{-2} + 8a_2 = 0,$$

$$a_{-1} + a_1 + 16a_{-2} + 16a_2 = 0,$$

Durch Addition/Subtraktion der 2./3. bzw. 4./5. Gleichung folgt $a_1 = a_{-1}$ und $a_2 = a_{-2}$ sowie

$$a_1 + 3a_2 = 1$$
, $a_1 + 12a_2 = 0$

Damit ist $a_1=a_{-1}=\frac{4}{3}, a_2=a_{-2}=-\frac{1}{9}$ und $a_0=-\frac{22}{9}$. Dies ist der gesuchte Differenzenquotient.

2. Wir wählen das Gitter $x_i = ih$, i = 0, ..., n und setzen u_i als Approximation an $u(x_i)$. Wir nutzen die Differenzenquotienten

$$\Delta^{2,h}g(x) = \frac{1}{h^2}(g(x-h) + g(x+h) - 2g(x)) \quad \Delta_z^h g(x) = \frac{1}{2h}(g(x+h) - g(x-h)).$$

in x_i , i = 1, ..., n - 1. Damit erhalten wir die Gleichungen

$$\frac{1}{h^2} \left(2u_i - u_{i-1} - u_{i+1} \right) + \frac{10}{h} \left(u_{i+1} - u_{i-1} \right) = f(x_i), \quad i = 1, \dots, n-1.$$

Am Rand ist $u_0 = u(x_0) = 1$ und $u_N = u(1) = -1$.

3. Damit lautet das LGS $L_h\underline{u}_h = \underline{f}_h$ mit

$$L_{h} = \frac{1}{h^{2}} \begin{bmatrix} 2 & -1+10h & 0 & \dots & 0 \\ -1-10h & 2 & -1+10h & & \vdots \\ 0 & & \ddots & 0 \\ \vdots & & -1-10h & 2 & -1+10h \\ 0 & \dots & 0 & -1-10h & 2 \end{bmatrix},$$

$$\underline{u}_{h} = [u_{i}]_{i=1}^{n-1}, \qquad \underline{f}_{h} = \begin{bmatrix} f(x_{1}) + \frac{1}{h^{2}}(1+10h) \\ f(x_{2}) \\ \vdots \\ f(x_{n-1}) + \frac{1}{n^{2}}(10h-1) \end{bmatrix}$$

Aufgabe 9. (Fixpunktverfahren)

Gegeben sei die Gleichung $x^3 = 5x - 1$. Durch grafische Darstellung und/oder Bisektion hat man festgestellt, daß die 3 Nullstellen etwa bei -2.35, 0.20 und 2.10 liegen. Der genaue Wert soll nun durch Fixpunktiteration $x_{k+1} := \varphi(x_k)$ ermittelt werden.

- 1. Geben Sie verschiedene Fixpunktiterationen an.
- 2. Welche Konvergenzeigenschaften sind von den zu den Fixpunktgleichungen gehörigen Iterationsverfahren $x_{n+1} = \varphi(x_n)$ in der Umgebung der drei Nullstellen zu erwarten?
- 3. Mit $x_0 = 2.10$ sind 2 Iterationsschritte einer konvergenten Fixpunktiteration durchzurechnen. und gebe eine Fehlerabschätzung für $|x_7 x^*|$ an.

$$L\ddot{o}sung.$$
 extra Blatt

Aufgabe 10. (Fixpunktgleichungen)

Bei gegebenem $a \in \mathbb{R}$ (a > 0) ist $x^* = \sqrt{a}$ Lösung der Fixpunktgleichungen

$$x = \varphi(x) = \frac{a}{x} \tag{1}$$

$$x = \varphi(x) = \frac{1}{2} \left(x + \frac{a}{x} \right) \tag{2}$$

Man zeige:

- 1. Das durch (1) festgelegte Iterationsverfahren ist für jeden Startwert $x_0 > 0$ ($x_0 \neq \sqrt{a}$) divergent.
- 2. Die (2) zugeordnete Iteration konvergiert für alle $x_0 > 0$ gegen \sqrt{a} , wobei $\sqrt{a} \le \ldots \le x_n \le x_{n-1} \le \ldots \le x_0$.
- 3. Man zeige, daß das Verfahren (2) mit der Ordnung 2 konvergiert!

Aufgabe 11. (Newton-Verfahren)

Gesucht ist die Lösung des nichtlinearen Gleichungssystems

$$f(x,y) = x^2 + y^2 + 0.6y - 0.16 = 0$$

 $g(x,y) = x^2 - y^2 + x - 1.6y - 0.14 = 0$

- 1. Schreiben Sie den Ansatz für das Newton-Verfahren auf!
- 2. Man berechne für den Startwert $[0,0]^{\top}$ eine Iteration des Newton-Verfahrens!

Lösung.

1. Wir berechnen zunächst die Jacobimatrix F' von $F = [f, g]^{\top}$,

$$F' = \begin{bmatrix} 2x & 2y + 0.6 \\ 2x + 1 & -2y - 1.6 \end{bmatrix}$$

Damit lautet das Newton-Verfahren:

$$\left[\begin{array}{c} x^{(k+1)} \\ y^{(k+1)} \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} x^{(k)} \\ y^{(k)} \end{array} \right] - \left[\begin{array}{cc} 2x^{(k)} & 2y^{(k)} + 0.6 \\ 2x^{(k)} + 1 & -2y^{(k)} - 1.6 \end{array} \right]^{-1} \left[\begin{array}{c} f(x^{(k)}, y^{(k)}) \\ g(x^{(k)}, y^{(k)}) \end{array} \right].$$

2. Damit folgt

$$\left[\begin{array}{c} x^{(1)} \\ y^{(1)} \end{array}\right] = \left[\begin{matrix} 0 & 0.6 \\ 1 & 1.6 \end{matrix}\right]_{8}^{-1} \left[\begin{array}{c} 0.16 \\ 0.14 \end{array}\right] = \frac{1}{300} \left[\begin{array}{c} 43 \\ 40 \end{array}\right].$$

Aufgabe 12. (Newton-Verfahren)

Eine Funktion $F: D \subset \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ heißt konvex, falls für alle $x, y \in D$ und $\lambda \in [0, 1]$ gilt:

$$F(\lambda x + (1 - \lambda)y) \le \lambda F(x) + (1 - \lambda)F(y).$$

Es sei nun $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ differenzierbar, streng monoton wachsend und konvex. Weiters habe f eine Nullstelle x^* und für gegebene $z^{(0)} < x^* < x^{(0)}$ sei $x^{(k)}$ die Folge der Newton-Iterierten und

$$z^{(k+1)} = z^{(k)} - \frac{f(z^{(k)})}{f'(x^{(k)})}.$$

Man zeige, dass die Folge $\{z^{(k)}\}_k$ monoton wachsend gegen x^* konvergiert.

Lösung. Wir zeigen zunächst indirekt, daß f'(x) monoton wachsend ist. Es seien dazu x < y mit f'(x) > f'(y). Dann gibt es ein h > 0 mit

$$\frac{1}{h}(f(x+h) - f(x)) > \frac{1}{h}(f(y) - f(y-h))$$

oder

$$f(x+h) + f(y-h) > f(x) + f(y).$$

Da f aber konvex ist, gilt

$$f(x + \lambda(y - x)) \le (1 - \lambda)f(x) + \lambda f(y)$$

und

$$f(y + \lambda(x - y)) \le \lambda f(x) + (1 - \lambda)f(y)$$

also

$$f(x + \lambda(y - x)) + f(y + \lambda(x - y)) \le f(x) + f(y).$$

Mit $h = \lambda(y - x)$ ist dies ein Widerspruch zu

$$f(x+h) + f(y-h) > f(x) + f(y).$$

Also ist f'(x) monoton wachsend. Mit dem 1. MWS der Differentialrechnung gilt $f(x^*) = 0$

$$f(x^{(k)}) = f'(\xi)(x^{(k)} - x^*),$$

also

$$x^{(k+1)} - x^* = x^{(k)} - x^* - f'(x^{(k)})^{-1} f(x^{(k)}) = (x^{(k)} - x^*) \left(1 - f'(x^{(k)})^{-1} f'(\xi) \right)$$

mit $\xi \leq x^{(k)}$. Damit ist (f' monoton wachsend!), $x^{(k+1)} - x^* \geq 0$, falls $x^{(k)} - x^* \geq 0$. Da $x^{(0)} \geq x^*$ folgt damit per Induktion $x^{(k+1)} - x^* \geq 0$.

Weiterhin folgt, daß $\{x^{(k)}\}_k$ monoton fallend ist: Aufgrund der strengen Monotonie von f ist f'(x) > 0 und $f(x) > f(x^*) = 00$ für $x > x^*$, also ist für $x = x^{(k)}$

$$x^{(k+1)} = x^{(k)} - f'(x^{(k)})^{-1} f(x^{(k)}) \le x^{(k)}.$$

Analog folgt mit dem 1. MWS der Differentialrechnung, dass $\{z^{(k)}\}_k$ monoton wachsend ist und nach oben durch x^* beschränkt ist. Damit ist $\{z^{(k)}\}_k$ konvergent. Da f streng monoton ist, ist x^* einzige Lösung der Fixpunktgleichung.