

EINFÜHRUNG IN DIE GRUNDLAGEN DER NUMERIK

Institut für Numerische Simulation
Rheinische Friedrich-Wilhelms-Universität Bonn

Wintersemester 2014/2015

DEFINITION

Zu gegebenem $b \in \mathbb{R}^M$ und $A \in \mathbb{R}^{M \times N}$ mit $M \geq N$, heißt das Problem: Finde $x \in \mathbb{R}^N$, so dass gilt

$$\|b - A x\|_2 \rightarrow \min$$

lineares Ausgleichsproblem. Die Lösung heißt Ausgleichslösung oder kleinste-Quadrate-Lösung.

Direkte Verallgemeinerung des klassischen Lösungsbegriffs ($M = N$).

$$\|b - A x\|_2 \rightarrow \min \Leftrightarrow A x = b$$

SATZ

Die Ausgleichslösungen $\|b - Ax\|_2 \rightarrow \min$ sind genau die Lösungen der Gaußschen Normalgleichungen

$$A^*Ax = A^*b,$$

insbesondere existiert eine Lösung x . Falls z auch eine Lösung ist, dann gilt $Az = Ax$. Das Residuum

$$r = b - Ax$$

ist also eindeutig bestimmt und erfüllt

$$A^*r = 0.$$

SATZ

Die Matrix A^*A ist symmetrisch und positiv semidefinit. Sie ist genau dann positiv definit, wenn der Kern von A trivial ist, d.h. $\ker(A) = \{0\}$. Dies gilt genau dann, wenn die Spalten von A linear unabhängig sind.

LÖSUNG DER NORMALGLEICHUNG

Prinzipiell mittels Cholesky-Zerlegung möglich, falls $\ker(A) = \{0\}$. Dies kann aber zu Stabilitätsproblemen führen. Betrachte $M = N$ und A^{-1} existiere, dann gilt für A

$$\begin{aligned}\operatorname{cond}_2(A) &= \|A\|_2 \|A^{-1}\|_2 \\ &= \sqrt{\rho(A^*A)} \sqrt{\rho((A^{-1})^*A^{-1})} = \sqrt{\frac{\lambda_{\max}(A^*A)}{\lambda_{\min}(A^*A)}}\end{aligned}$$

aber für die Normalgleichung

$$\operatorname{cond}_2(A^*A) = \frac{\lambda_{\max}(A^*A)}{\lambda_{\min}(A^*A)}.$$

AUSGLEICHSPROBLEM: BETRACHTE A ODER A^*A ?

GESTALT VON A

$A \in \mathbb{R}^{M \times N}$ ist rechteckig mit $M \geq N$ Zeilen und N Spalten. Wir nehmen an, dass $\text{Rang}(A) = N$. So ein A könnte also folgende Gestalt haben:

$$A_0 = \begin{pmatrix} q & r & s \\ v & u & t \\ w & h & j \\ e & v & n \\ z & p & k \end{pmatrix}, \quad A_1 = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & j \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad A_2 = \begin{pmatrix} \alpha & \beta & \gamma \\ 0 & \delta & \eta \\ 0 & 0 & \tau \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

DEFINITION

Eine Matrix $Q \in \mathbb{R}^{N \times N}$ heißt unitär, falls gilt

$$Q^* Q = \mathbb{I}.$$

Die Spalten von Q bilden also eine Orthonormalbasis des \mathbb{R}^N .

Eigenschaften:

- $\|Qx\|_2^2 = \|x\|_2^2$ für alle x
- $\|Q\|_2 = \|Q^*\|_2 = \|Q^{-1}\|_2 = 1$
- $\text{cond}_2(Q) = 1$
- P und Q unitär, dann auch PQ

DEFINITION

Sei $v \neq 0$, dann heißt die Matrix

$$P = \mathbb{I} - \frac{2}{\|v\|_2^2} v v^*$$

Householder-Transformation zu v .

Eigenschaften:

- $P = P^*$
- $P^2 = \mathbb{I}$
- $P v = -v$
- $P w = w$ für alle $w \perp v$

LEMMA

Gegeben sei $x \neq 0$ und $x \notin \text{span}(e_1)$. Für

$$v := x + \sigma e_1, \quad \sigma := \frac{x_1}{|x_1|} \|x\|_2$$

(falls $x_1 = 0$, setze $\sigma := \|x\|_2$) gilt

$$\left(\mathbb{I} - \frac{2}{\|v\|_2^2} v v^*\right)x = -\sigma e_1.$$

SATZ

Sei $A \in \mathbb{R}^{M \times N}$ mit $\text{Rang}(A) = N$, dann existiert ein unitäres Q und eine rechte obere Dreiecksmatrix R , so dass

$$A = QR.$$

Eine rechte obere Dreiecksmatrix hat die Gestalt

$$R = \begin{pmatrix} \alpha & \beta & \gamma \\ 0 & \delta & \eta \\ 0 & 0 & \tau \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

SATZ

Sei $A \in \mathbb{R}^{M \times N}$ mit $\text{Rang}(A) = N$ mit $A = QR$, wobei $R = \begin{pmatrix} \tilde{R} \\ 0 \end{pmatrix}$.

Dann gilt für beliebiges $b \in \mathbb{R}^M$ mit

$$Q^*b =: \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix},$$

dass die Lösung des Ausgleichsproblems $\|b - Ax\|_2 \rightarrow \min$ durch

$$Rx = c$$

eindeutig bestimmt ist. Für das Residuum $r = b - Ax$ gilt
 $\|r\|_2 = \|d\|_2$.

Wir können also das Ausgleichsproblems mit Hilfe der
QR-Zerlegung von A ohne Verschlechterung der Kondition lösen.