

TEST: MATHEMATIK FÜR INFORMATIKER IV (CV-ZWEIG)

Name:

Mat.Nr.:

Übungsgruppe:

Erreichte Punktezahl:

Bonuspunkte:

Für eine *wahre* Aussage tragen Sie bitte ein **w** in das Kästchen ein; für eine *falsche* Aussage ein **f**. Sollten Sie die Antwort nicht wissen, dann können Sie das Kästchen auch leer lassen.

1. Kurven

Die Kurve $c : [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ mit $c(t) = ((t^2 + 1) \cos t, (t^2 + 1) \sin t)$ hat an der Stelle $t = 0$ die Geschwindigkeit 1.

Es ist $\dot{c}(t) = (2t \cos t - (t^2 + 1) \sin t, 2t \sin t + (t^2 + 1) \cos t)$, also $\dot{c}(0) = (0, 1)$. Also hat c in $t = 0$ die Geschwindigkeit $\|\dot{c}(0)\| = 1$.

Eine Fläche $S \subset \mathbb{R}^3$ heißt algebraisch genau dann, wenn es eine stetige Funktion $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ gibt, so dass $S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid f(x, y, z) = 0\}$.

vgl. Bemerkung 20.2

Sei $c : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ die Bézierkurve bzgl. den Kontrollpunkten $c_1, \dots, c_m \in \mathbb{R}^2$. Dann ist $c(t)$ für alle $t \in [0, 1]$ in der konvexen Hülle der c_1, \dots, c_m enthalten.

vgl. Satz 20.16 iii)

Betrachten Sie die Kurve $c(t) = (\sin t - \cos t - t \cos t, \sin t + \cos t + t \sin t)$ auf dem Intervall $[0, 1]$. Die Länge von c beträgt $\frac{3}{2}$.

Es ist $\dot{c}(t) = (\cos t + \sin t - \cot t + t \sin t, \cos t - \sin t + \sin t + t \cos t) = (\sin t(1 + t), \cos t(1 + t))$. Es folgt

$$\begin{aligned} L(c) &= \int_0^1 \|\dot{c}(t)\| dt = \int_0^1 \sqrt{\sin^2 t(1+t)^2 + \cos^2 t(1+t)^2} dt \\ &= \int_0^1 (1+t) dt = \left[t + \frac{t^2}{2} \right]_0^1 = \frac{3}{2} \end{aligned}$$

2. Interpolationspolynome

Das Interpolationspolynom bzgl. den Stützstellen $(0, 2)$, $(1, 10)$ und $(2, 24)$ ist $3x^2 + 5x + 2$.

Nach Satz 21.1 gibt es zu drei gegebenen Stützstellen genau ein Interpolationspolynom vom Grad zwei. Es reicht also zu zeigen, dass die drei gegebenen Punkte die Gleichung $y = 3x^2 + 5x + 2$ erfüllen, was man leicht nachrechnet.

f Zu vier beliebigen Stützstellen $(x_i, y_i) \in \mathbb{R}^2, 1 \leq i \leq 4$, gibt es genau ein Polynom p vom Grad höchstens 4, mit $p(x_i) = y_i, 1 \leq i \leq 4$.

Eindeutigkeit ist nur gegeben, wenn man als Höchstgrad 3 betrachtet. (vgl. Satz 21.1)

w Sei $f : [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f(x) = e^x$ und p das Interpolationspolynom bzgl. den Stützstellen $(-1, \frac{1}{e}), (0, 1)$ und $(1, e)$. Der Fehler $|f(\frac{1}{2}) - p(\frac{1}{2})|$ ist nicht größer als $\frac{1}{4}$.

Nach Satz 21.6 kann man den Fehler wie folgt abschätzen:

$$\begin{aligned} |f(\tfrac{1}{2}) - p(\tfrac{1}{2})| &\leq \frac{\max_{x \in [-1, 1]} |f'''(x)|}{3!} |(\tfrac{1}{2} - x_0)(\tfrac{1}{2} - x_1)(\tfrac{1}{2} - x_2)| \\ &= \frac{\max_{x \in [-1, 1]} |e^x|}{6} |(\tfrac{1}{2} + 1)(\tfrac{1}{2} - 0)(\tfrac{1}{2} - 1)| = \frac{e}{16} < \frac{1}{4}. \end{aligned}$$

w Sei $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f(x) = x^2$. Die Approximation von $\int_a^b f(x) dx$ mittels Trapezregel ist stets größer als der exakte Wert.

Sei $n \in \mathbb{N}$ und $x_i = a + i \frac{b-a}{n}, i = 0, \dots, n$ eine äquidistante Einteilung des Intervalls $[a, b]$. Nach der Trapezregel (vgl. Beispiel 21.11) gilt nun

$$T_n := \sum_{i=0}^{n-1} \frac{b-a}{2n} (f(x_i) + f(x_{i+1})) \approx \int_a^b f(x) dx.$$

Für $f(x) = x^2$ liegt die Verbindungslinie von $(x_i, f(x_i))$ mit $(x_{i+1}, f(x_{i+1}))$ stets oberhalb des Funktionsgraphen im Intervall $[x_i, x_{i+1}]$. Somit ist der Flächeninhalt jedes der Trapeze in der obigen Formel echt größer als $\int_{x_i}^{x_{i+1}} x^2 dx$ und damit gilt für die Approximation $T_n > \int_a^b x^2 dx$.

3. Numerik I

f Für jede $n \times n$ Matrix A gibt es eine untere und obere Dreiecksmatrix L und U mit $A = LU$.

Sei $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$. Ist $L = (l_{i,j})$ eine untere, und $U = (u_{i,j})$ eine obere Dreiecksmatrix mit $A = LU$, so erhält man durch Ausmultiplizieren die Bedingungen:

$$u_{1,1} l_{1,1} = 0, \quad u_{1,1} l_{2,1} = 1, \quad u_{1,2} l_{1,1} = 1, \quad u_{1,2} l_{2,1} + u_{2,2} l_{2,2} = 0.$$

Aus den ersten beiden folgt $l_{1,1} = 0$. Dies führt in der dritten zu einem Widerspruch.

f Sei A eine $m \times n$ -Matrix mit $m \geq n$ und $\text{rang } A = n$, und sei $b \in \mathbb{R}^m$. Dann gibt es immer eine Lösung von $Ax = b$.

Sei $m = 2, n = 1$, und $A = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}, b = (1, -1)^T$. Dann hat das Gleichungssystem $Ax = b$ sicherlich keine Lösung.

f Sei A eine $m \times n$ -Matrix mit $m \geq n$ und $\text{rang } A = n$, und sei $b \in \mathbb{R}^m$. Dann gibt es ein $x^* \in \mathbb{R}^n$ mit $\|Ax^* - b\| \geq \|Ax - b\|$ für alle $x \in \mathbb{R}^n$.

Sei $y \in \mathbb{R}^n$ mit $Ay \neq 0$. Dann gilt für $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\|A(\lambda y) - b\| \geq \|A\lambda y\| - \|b\| = |\lambda| \|Ay\| - \|b\|.$$

Die rechte Seite kann beliebig groß werden, insbesondere größer als $\|Ax^* - b\|$.

w Sei P eine $n \times n$ -Permutationsmatrix. Dann ist $P^\top P = I_n$.

In jeder Zeile und Spalte von P steht genau eine 1 und sonst nur Nullen. Damit ist das Skalarprodukt zwischen zwei verschiedenen Spalten 0, und zwischen den selben Spalten 1. Dies ist aber nur eine Umformulierung von $P^\top P = I_n$.

4. Numerik II

f Die Kondition einer Matrix kann kleiner als 1 sein.

Aufgrund der Submultiplikativität der Norm folgt (vgl. 2.15) $\text{cond}(A) = \|A\| \|A^{-1}\| \geq \|AA^{-1}\| = \|I_n\| = 1$.

f Die Kondition einer $n \times n$ orthogonalen Matrix ist n .

Die Kondition der Einheitsmatrix ist 1.

w Für eine $n \times n$ -Matrix $A = (a_{i,j})$ sei $|A| = \max\{|a_{i,j}| : 1 \leq i, j \leq n\}$. Dann ist $|\cdot|$ eine Norm auf dem Vektorraum der $n \times n$ -Matrizen.

Im Zweifelsfall nachrechnen!

w Sei $|\cdot|$ eine Matrixnorm. Für je zwei Matrizen A, B gilt: $|A - B| \geq |A| - |B|$. Wie bei einer Vektornorm folgt dies aus der Dreiecksungleichung für Normen:

$$|A| = |A - B + B| \leq |A - B| + |B|.$$

5. Aufgabe

Seien

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 8 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

(a) Berechnen Sie eine LU-Faktorisierung $A = LU$ der Matrix A .

(b) Bestimmen Sie eine Lösung des Gleichungssystems $Ax = b$ indem Sie zuerst einen Vektor y mit $Ly = b$ und anschließend einen Vektor x mit $Ux = y$ bestimmen.

zu a) (vgl. Satz 21.17)

$$\begin{array}{l}
L_k \qquad \qquad \qquad U_k \\
k = 0 : \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 5 & 8 \\ 1 & 1 & 2 \end{pmatrix}, \\
k = 1 : \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}, \quad \begin{array}{l} \alpha_{1,2} = -2 \\ \alpha_{1,3} = -1 \end{array} \\
k = 2 : \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \alpha_{2,3} = 1
\end{array}$$

Also ist

$$L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad U = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

zu b) Aus $Ly = b$ folgt

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{also} \quad \begin{array}{l} y_1 = 1 \\ y_2 = 1 - 2y_1 \\ y_3 = 1 - y_1 + y_2 \end{array} \quad \begin{array}{l} = 1 \\ = -1. \\ = -1 \end{array}$$

Aus $Ux = y$ folgt

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \quad \text{also} \quad \begin{array}{l} x_3 = -1 \\ x_2 = -1 - 2x_3 \\ x_1 = 1 - 2x_2 - 3x_3 \end{array} \quad \begin{array}{l} = -1 \\ = 1 \\ = 2 \end{array} .$$