

Wiederholung

Fixpunktiteration

$$f(x^*) = 0 \Rightarrow \phi(x^*) := f(x^*) + x^* = x^*$$

$$x_{n+1} := \phi(x_n)$$

Banachscher Fixpunktsatz (global)

$\bar{\Omega} \subseteq \mathbb{R}^d$ abgeschlossen

$\phi: \bar{\Omega} \rightarrow \bar{\Omega}$ (Selbstabbildung)

$\exists 0 \leq \nu < 1: \|\phi(x) - \phi(y)\| \leq \nu \|x - y\| \quad \forall x, y \in \bar{\Omega}$ (Kontraktion)

Dann: $x_{n+1} = \phi(x_n)$ konvergiert gegen $x^* = \phi(x^*) \quad \forall x_0 \in \bar{\Omega}$
+ Fehlerformeln

lokaler Konvergenzsatz:

$\Omega \subseteq \mathbb{R}^d$ offen, $\phi: \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}^d$ mit $\phi \in \mathcal{C}^2$

$\phi \in \mathcal{C}^2(\Omega, \mathbb{R}^d)$ mit $\phi(x^*) = x^*, x^* \in \Omega$

$$\|D\phi(x^*)\| =: \nu_x < 1$$

Dann: $x_{n+1} = \phi(x_n)$ konvergiert gegen $x^* = \phi(x^*)$ für x_0
hinreichend nahe an x^*

$$(x_0 \in U := \{x \in \Omega \mid \|x - x^*\| \leq 1 - \nu_x\})$$

↑
mit bekannt a-priori

Algorithmus:
$$\nu_k := \frac{\|x_{k+1} - x_k\|}{\|x_k - x_{k-1}\|}$$

Stopp falls $\nu_k \geq 1$ (kein Erfolg möglich)

oder $\frac{\nu_k}{1 - \nu_k} \|x_{k+1} - x_k\| < \text{Tol}$ (Konvergenz)

1.11. Invariante Konvergenzbedingung

Transformation: $\psi(y) = A^{-1} \phi(Ay), A \in \mathbb{R}^{d \times d}, y := A^{-1}x$

$$\left. \begin{array}{l} y^* = \psi(y^*) \\ y_{n+1} = \psi(y_n) \\ y_n \rightarrow y^* \end{array} \right\} \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} x^* = \phi(x^*), x^* = Ay^* \\ x_{n+1} = \phi(x_n), x_n = Ay_n \\ x_n \rightarrow x^* \end{array} \right.$$

i. A:
$$\|D\psi(y^*)\| = \|A^{-1} D\phi(x^*) A\| \neq \|D\phi(x^*)\|$$

Die beiden FP-Iterationen könnten unterschiedliche Konvergenzgeschwindigkeiten haben

Konvergenzgeschwindigkeit

Def: Die Folge $\{x_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ konvergiert linear gegen x^* mit Konvergenzrate $0 \leq \nu < 1$, falls

$$\|x_{n+1} - x^*\| \leq \nu \|x_n - x^*\| \quad \forall n \geq 0$$

Bem: a) FP-Iteration konvergiert linear mit Rate $\nu = \nu^*$

b) Pro Iterationsschritt ist ein Zuwachs an $-\log_{10} \nu$ korrekten Dezimalstellen zu erwarten

Bsp: $\nu = 1/2 \Rightarrow 52$ Iterationen bis Maschinengenauigkeit (double precision) zu Erreich $> (1/2)^{52}$

Def: Die Folge $\{x_n\}$ konvergiert gegen x^* mit Konvergenzordnung p , falls es ein $C > 0$ gibt, so dass

$$\|x_{n+1} - x^*\| \leq C \|x_n - x^*\|^p \quad \forall n \geq 0$$

Bem: ~~Die Anzahl Ziffern wächst pro Schritt um Faktor p~~
 Zur Abschätzung der Konvergenzrate verwendet man häufig
$$\|x_{n+1} - x_n\| \leq C \|x_n - x_{n-1}\|^p$$

11
1.12 Exkurs: FP-Iteration für lineare Probleme $Ax = b$, $A \in \mathbb{R}^{d \times d}$, $b \in \mathbb{R}^d$

Warum: Gauß-Elimination ~~ist instabil~~ teuer (Aufwand $O(n^3)$) und oft instabil

Bsp: Diskretisierung partieller Differentialgleichungen
 (A sehr groß mit wenigen nicht-Null Einträgen)
 $f(x) = b - Ax = 0$

FP-Iteration $\phi(x) = b - Ax + x = x$ (~~ϕ ist affin linear und somit Lipschitz-stetig~~)

Problem: ϕ ist i.A keine Kontraktion

Lösung: $\phi(x) := x + B^{-1}(b - Ax) = (I - B^{-1}A)x + B^{-1}b$
 für $B \in \mathbb{R}^{d \times d}$ regulär

$$(\phi(x^*) = x^* \Leftrightarrow Ax^* = b)$$

Dann gilt:
$$\|\phi(x) - \phi(y)\| = \|(I - B^{-1}A)(x - y)\| \leq \underbrace{\|I - B^{-1}A\|}_{=: \nu} \|x - y\|$$

Ziel: ν klein und B^{-1} leicht auswertbar. Für $\nu < 1$ konvergiert die Folge $\{x_n\}$ mit $x_{n+1} = \phi(x_n)$ für alle $x_0 \in \mathbb{R}^d$

Wahl von B : (i) $B = A \Rightarrow \nu = 0$ ($x_1 = x^* \forall x_0$) bestmögliche Konvergenzrate, aber Auswertung von $B^{-1} = A^{-1}$ teuer

(ii) $B = \text{diag}(A)$ Jacobi-Verfahren

(iii) $B_{ij} = \begin{cases} A_{ij} & i \neq j \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$ Gauß-Seidel-Verfahren } langsam

(iv) Kugeliterativverfahren \rightarrow Nummer 3

I. 3. Newton-Verfahren

ges: x^* mit $f(x^*) = 0$

1.13. Grund-
Idee:

Taylorentwicklung um x^*

$$0 = f(x^*) = f(x) + Df(x^*)(x^* - x) + \underbrace{O(\|x^* - x\|^2)}_{\text{wird vernachlässigt}}$$

Falls $x = x_n$ ist, möchte man $x_{n+1} = x^*$

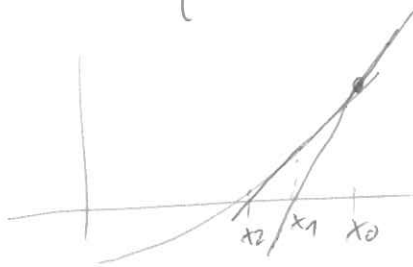
$$\Rightarrow \boxed{0 = f(x_n) + Df(x_n)(x_{n+1} - x_n)}$$

Umgeschrieben: Newton-Verfahren

$$\begin{cases} Df(x_n) \Delta x_n = -f(x_n) & (\text{LGS}) \\ x_{n+1} = x_n + \Delta x_n \end{cases}$$

Newton-Verfahren als FP-Iter.
 $x_{n+1} = \phi(x_n) := x_n - Df(x_n)^{-1} f(x_n)$

1D:



1.14. Quadratische Konvergenz

Lemma: Sei $f \in C^3(\Omega, \mathbb{R}^d)$ und $Df(x^*)$ invertierbar für alle $x^* \in \Omega$ mit $f(x^*) = 0$. Dann ist $\phi \in C^2(\Omega, \mathbb{R}^d)$ und $D\phi(x^*) = 0$. Folglich konvergiert die Newton-Iteration quadratisch.

Beweis: $\phi(x) = x - \underbrace{[Df(x)]^{-1}}_{\text{differenzierbar in der Nähe von } x^*}$ $f(x)$
(Satz über implizite Fkt)

$$\begin{aligned} \Rightarrow D\phi(x) &= I - D([Df(x)]^{-1}) f(x) - [Df(x)]^{-1} Df(x) \\ &= D([Df(x)]^{-1}) f(x) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow D\phi(x^*) = 0 \quad \text{da } f(x^*) = 0$$

$$(1.9) \Rightarrow \|x_{n+1} - x_n\| \leq \|D\phi(x^*)\| \cdot \|x_n - x^*\| + C \|x_n - x^*\|^2 = C \|x_n - x^*\|^2 \quad \text{für } x_n \text{ nahe } x^*$$

#

1.15. Beispiel

Berechnung von \sqrt{a} , $a > 0$ als NST von $f(x) = x^2 - a = 0$

$$\text{Newton: } x_{n+1} = x_n - \frac{x_n^2 - a}{2x_n} = \frac{1}{2} \left(x_n + \frac{a}{x_n} \right)$$

1.17 Implementierung

while "noch zu nicht konvergiert"

$$Df(x_n) \Delta x_n = -f(x_n)$$

$$x_{n+1} = x_n + \Delta x_n$$

if "kein Erfolg möglich"

fail = true

exit

end

end

Konvergenz: $\|x_n - x^*\| \leq \text{TOL}$

$$\|x_n - x^*\| \leq \|x_n - x_{n+1}\| + \|x_{n+1} - x^*\|$$

$$\leq \|\Delta x_n\| + C \cdot \|x_n - x^*\|^2$$

$$\Leftrightarrow \|x_n - x^*\| (1 - C \cdot \|x_n - x^*\|) \leq \|\Delta x_n\|$$

$$\|x_n - x^*\| \leq \frac{\|\Delta x_n\|}{1 - C \cdot \|x_n - x^*\|} \approx \|\Delta x_n\| \quad \text{in der Nähe von } x^*$$

implementiere "noch nicht konvergiert" als

$$\|\Delta x_n\| > \text{TOL}$$

1.16 Affine Invarianz

$A \in \mathbb{R}^{d \times d}$ regulär dann $f(x^*) = 0 \Leftrightarrow Af(x^*) = 0$ (affine Invarianz)

Wird durch das Newton-Verfahren erhalten:

$$D[Af(\tilde{x}_n)] \Delta \tilde{x}_n = -Af(\tilde{x}_n)$$

$$\Leftrightarrow A[Df(\tilde{x}_n)] \Delta \tilde{x}_n = -Af(\tilde{x}_n)$$

$$\Leftrightarrow Df(\tilde{x}_n) \Delta \tilde{x}_n = -f(\tilde{x}_n)$$

$$\text{wenn } \tilde{x}_n = x_n \Rightarrow \Delta \tilde{x}_n = \Delta x_n$$

Fazit: auch Konvergenzkriterien sollten affin-invariant formuliert werden

1.18 Natürliches Monotonietest

1. Idee: Es sollte gelten $\|x_{n+1} - x^*\| \leq \|x_n - x^*\|$ (aber x^* unbekannt)

2. Idee: Linearisierung in führender Ordnung

$$f(x_{n+1}) = f(x_{n+1}) - f(x^*) \approx Df(x^*)(x_{n+1} - x^*)$$

$$\Rightarrow x_{n+1} - x^* \approx Df(x^*)^{-1} f(x_{n+1})$$

$$x_n - x^* \approx Df(x^*)^{-1} f(x_n)$$

Ersetze $Df(x^*)$ durch $Df(x_n)$:

$$\Leftrightarrow \underbrace{\|Df(x_n)^{-1} f(x_{n+1})\|}_{= \|\Delta x_{n+1}\|} \stackrel{1. \text{ Idee}}{\leq} \underbrace{\|Df(x_n)^{-1} f(x_n)\|}_{= \|\Delta x_n\|}$$

affin invariant!

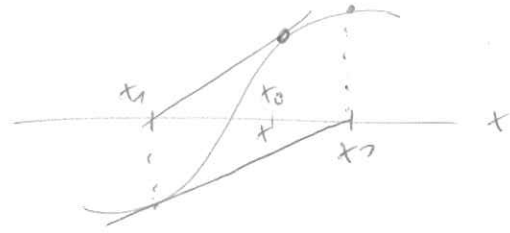
natürl. Monotonietest

vereinfachte Newton-Korrektur ($Df(x_n)^{-1}$ als Berechnung von Δx_n wiederverwenden!)

"kein Erfolg zu erwarten": $\|\Delta x_{n+1}\| > \|\Delta x_n\|$

1. Gedämpfte Newton-Iteration

Problem: lokale Konvergenz kann scheitern, wenn Startwert nicht gut genug



Häufig: Richtung o. Länge problematisch

Idee: $x_{n+1} = x_n + \lambda \cdot \Delta x_n$, $\lambda \in [0, 1]$ Dämpfung / Relaxation

Algorithmus: Starte mit $\lambda = 1$

• Falls natürlicher Monotonietest scheitert
 $\lambda \rightarrow \frac{\lambda}{2}$, wiederhole Schritt

• Falls Schritt erfolgreich
 $\lambda \rightarrow \min \{1, 2\lambda\}$ "Armijo-Strategie"

Beim: Ergibt a) noch andere Dämpfungsstrategien
b) andere Globalisierungsstrategien (trust region)