

# COMPUTERORIENTIERTE MATHEMATIK I



Christof Schütte

Wintersemester 2018/19

## Lineare Gleichungssysteme, Teil 2

### 11. Vorlesung

18.1.19

Problem:

Berechne die Lösung  $x$  von  $Ax = b$  zu gegebenem  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  und  $b \in \mathbb{R}^n$ .

Bisher:

- ▶ Gaußscher Algorithmus und  $LR$ -Zerlegung
- ▶ Aufwand des Gaußschen Algorithmus

## Problem:

Berechne die Lösung  $x$  von  $Ax = b$  zu gegebenem  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  und  $b \in \mathbb{R}^n$ .

## Bisher:

- ▶ Gaußscher Algorithmus und  $LR$ -Zerlegung
- ▶ Aufwand des Gaußschen Algorithmus

## Ziele:

- ▶ Konditionsanalyse dieses Problems
- ▶ Stabilitätsanalyse des Gaußschen Algorithmus.

## Satz:

Die Koeffizientenmatrix  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  heißt **regulär**, falls

$$Ax \neq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n, \quad x \neq 0,$$

andernfalls **singulär**.

## Satz:

Die Koeffizientenmatrix  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  heißt **regulär**, falls

$$Ax \neq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n, \quad x \neq 0,$$

andernfalls **singulär**.

Ist  $A$  regulär, so gilt  $\det(A) \neq 0$  und es existiert eine eindeutig bestimmte **Inverse**  $A^{-1} \in \mathbb{R}^{n,n}$  von  $A$  mit der Eigenschaft

$$AA^{-1} = A^{-1}A = I,$$

## Satz:

Die Koeffizientenmatrix  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  heißt **regulär**, falls

$$Ax \neq 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}^n, \quad x \neq 0,$$

andernfalls **singulär**.

Ist  $A$  regulär, so gilt  $\det(A) \neq 0$  und es existiert eine eindeutig bestimmte **Inverse**  $A^{-1} \in \mathbb{R}^{n,n}$  von  $A$  mit der Eigenschaft

$$AA^{-1} = A^{-1}A = I,$$

und das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$  hat für jede rechte Seite  $b \in \mathbb{R}^n$  eine **eindeutig bestimmte Lösung**  $x = A^{-1}b$ .

## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

Auswirkung von Eingabefehlern  $\tilde{A} \approx A$ ,  $\tilde{b} \approx b$  (Kondition)



## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

Auswirkung von Eingabefehlern  $\tilde{A} \approx A$ ,  $\tilde{b} \approx b$  (Kondition)

Algorithmus: Gaußscher Algorithmus

Auswirkung von Auswertungsfehlern (Stabilität)

Aufwand und mögliche Aufwandsreduktion (Effizienz)

**Definition:** Auf der Menge  $V$  seien

- ▶ Addition  $a + b : V \times V \rightarrow V$
- ▶ Multiplikation mit Skalaren  $\alpha a : \mathbb{R} \times V \rightarrow V$

erklärt und haben folgende Eigenschaften:

- ▶  $V$  ist Abelsche Gruppe (Assoziativität, Nullelement, negatives Element, Kommutativität)
- ▶ Addition und Multiplikation sind verträglich, d.h. für  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ ,  $a, b \in V$  gilt
  - ▶  $\alpha(\beta a) = (\alpha\beta)a$  (Assoziativität)
  - ▶  $\alpha(a + b) = \alpha a + \alpha b$ ,  $(\alpha + \beta)a = \alpha a + \beta b$  (Distributivität)
  - ▶  $1 \cdot a = a$  (Einselement)

Dann heißt  $V$  **linearer Raum (Vektorraum) über  $\mathbb{R}$** .

## Definition:

Es sei  $V$  ein linearer Raum über  $\mathbb{R}$ . Eine Abbildung

$$\| \cdot \| : V \rightarrow \mathbb{R}$$

heißt **Norm**, falls für alle  $x, y \in V$  und  $\alpha \in \mathbb{R}$  gilt

$$\|x\| \geq 0, \quad \|x\| = 0 \Leftrightarrow x = 0, \quad (1)$$

$$\|\alpha x\| = |\alpha| \|x\| \quad (\text{Homogenität}), \quad (2)$$

$$\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\| \quad (\text{Dreiecksungleichung}). \quad (3)$$

Das Paar  $(V, \| \cdot \|)$  heißt **normierter Raum**.

Vektor  $x = (x_i)_{i=1}^n \in V = \mathbb{R}^n$

Typische Normen:

► Euklidische Norm:  $\|x\|_2 = \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2}$

Vektor  $x = (x_i)_{i=1}^n \in V = \mathbb{R}^n$

Typische Normen:

▶ Euklidische Norm:  $\|x\|_2 = \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2}$

▶  $p$ -Norm:  $\|x\|_p = \left( \sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{1/p}, \quad 1 \leq p < \infty$

Vektor  $x = (x_i)_{i=1}^n \in V = \mathbb{R}^n$

Typische Normen:

- ▶ Euklidische Norm:  $\|x\|_2 = \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2}$
- ▶  $p$ -Norm:  $\|x\|_p = \left( \sum_{i=1}^n |x_i|^p \right)^{1/p}$ ,  $1 \leq p < \infty$
- ▶ Maximumsnorm ( $\infty$ -Norm):  $\|x\|_\infty = \max_{i=1, \dots, n} |x_i|$

$A = (a_{ij})_{i,j=1}^n \in V = \mathbb{R}^{n,n}$ , Matrizen mit  $n$  Zeilen und  $n$  Spalten

Jede Vektornorm auf  $\mathbb{R}^{n^2}$  induziert Matrixnorm auf  $\mathbb{R}^{n,n}$   
(interpretiere  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  als Vektor im  $\mathbb{R}^{n^2}$ )

$A = (a_{ij})_{i,j=1}^n \in V = \mathbb{R}^{n,n}$ , Matrizen mit  $n$  Zeilen und  $n$  Spalten

Jede Vektornorm auf  $\mathbb{R}^{n^2}$  induziert Matrixnorm auf  $\mathbb{R}^{n,n}$   
(interpretiere  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  als Vektor im  $\mathbb{R}^{n^2}$ )

Verträglichkeit der Matrixnorm  $\|\cdot\|_M$  mit  
Matrix–Vektor–Multiplikation:

$$\|Ax\| \leq \|A\|_M \|x\|$$

$\|A\|_M$  ist eine obere Schranke für die Längenänderung.



## Definition:

Es sei  $\|\cdot\|$  eine Vektornorm auf  $\mathbb{R}^n$ . Dann ist durch

$$\|A\|_M = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n \\ x \neq 0}} \frac{\|Ax\|}{\|x\|}, \quad A \in \mathbb{R}^{n,n},$$

die **zugehörige Matrixnorm**  $\|\cdot\|_M$  definiert.

## Definition:

Es sei  $\|\cdot\|$  eine Vektornorm auf  $\mathbb{R}^n$ . Dann ist durch

$$\|A\|_M = \sup_{\substack{x \in \mathbb{R}^n \\ x \neq 0}} \frac{\|Ax\|}{\|x\|}, \quad A \in \mathbb{R}^{n,n},$$

die **zugehörige Matrixnorm**  $\|\cdot\|_M$  definiert.

**Bemerkung:** Für zugehörige Matrixnormen gilt

- $\|\cdot\|_M$  ist eine Norm.
- $\|Ax\| \leq \|A\|_M \|x\|$
- $\|AB\|_M \leq \|A\|_M \|B\|_M \quad \forall A, B \in \mathbb{R}^{n,n},$  (Submultiplikativität)
- Die Norm der Einheitsmatrix  $I$  ist  $\|I\|_M = 1$ .

### Bemerkung:

Es sei  $\|\cdot\|$  eine beliebige Vektornorm und  $\|\cdot\|_M$  die zugehörige Matrixnorm.

Dann existiert ein  $x^* \in \mathbb{R}^n$  mit  $\|x^*\| = 1$  und  $\|Ax^*\| = \|A\|_M$ .

### Bemerkung:

Es sei  $\|\cdot\|$  eine beliebige Vektornorm und  $\|\cdot\|_M$  die zugehörige Matrixnorm.

Dann existiert ein  $x^* \in \mathbb{R}^n$  mit  $\|x^*\| = 1$  und  $\|Ax^*\| = \|A\|_M$ .

### Satz:

Die Matrixnorm lässt sich wie folgt berechnen:

$$\|A\|_M = \max_{x \in \mathbb{R}^n, \|x\|=1} \|Ax\|$$

**Satz** (Zeilensummennorm):

Die Matrixnorm

$$\|A\|_{\infty} = \max_{i=1, \dots, n} \sum_{j=1}^n |a_{ij}|, \quad A = (a_{ij})_{i,j=1}^n \in \mathbb{R}^{n,n},$$

gehört zur Maximumsnorm  $\|\cdot\|_{\infty}$  auf  $\mathbb{R}^n$ .

**Satz** (Zeilensummennorm):

Die Matrixnorm

$$\|A\|_{\infty} = \max_{i=1, \dots, n} \sum_{j=1}^n |a_{ij}|, \quad A = (a_{ij})_{i,j=1}^n \in \mathbb{R}^{n,n},$$

gehört zur Maximumsnorm  $\|\cdot\|_{\infty}$  auf  $\mathbb{R}^n$ .

Beispiel:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -3 & -1 \\ -3 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \|A\|_{\infty} = 7$$

## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

Auswirkung von Eingabefehlern  $\tilde{A} \approx A$ ,  $\tilde{b} \approx b$  (Kondition)

## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

Auswirkung von Eingabefehlern  $\tilde{A} \approx A$ ,  $\tilde{b} \approx b$  (Kondition)

Lösungsoperator:  $f(A, b) = A^{-1}b$  nicht explizit gegeben



## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

Auswirkung von Eingabefehlern  $\tilde{A} \approx A$ ,  $\tilde{b} \approx b$  (Kondition)

Lösungsoperator:  $f(A, b) = A^{-1}b$  nicht explizit gegeben

Eingabefehler:

- ▶  $b - \tilde{b}$  gemessen in Vektornorm
- ▶  $A - \tilde{A}$  gemessen in zugehöriger Matrixnorm

## Problem:

Berechne  $x \in \mathbb{R}^n$  aus  $Ax = b$  zu gegebenen Daten  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$ ,  $b \in \mathbb{R}^n$

Auswirkung von Eingabefehlern  $\tilde{A} \approx A$ ,  $\tilde{b} \approx b$  (Kondition)

Lösungsoperator:  $f(A, b) = A^{-1}b$  nicht explizit gegeben

Eingabefehler:

- ▶  $b - \tilde{b}$  gemessen in Vektornorm
- ▶  $A - \tilde{A}$  gemessen in zugehöriger Matrixnorm

Ausgabefehler:

- ▶  $x - \tilde{x} = A^{-1}b - \tilde{A}^{-1}\tilde{b}$  gemessen in Vektornorm

normweiser absoluter Fehler:

$$\|x - \tilde{x}\|, \quad x, \tilde{x} \in \mathbb{R}^n$$

Beispiel:

$$x = (0.5, 123)^T, \quad \tilde{x} = (1, 100)^T,$$

$$\|x - \tilde{x}\|_{\infty} = \max\{0.5, 23\} = 23$$

normweiser absoluter Fehler:

$$\|x - \tilde{x}\|, \quad x, \tilde{x} \in \mathbb{R}^n$$

Beispiel:

$$x = (0.5, 123)^T, \quad \tilde{x} = (1, 100)^T,$$

$$\|x - \tilde{x}\|_\infty = \max\{0.5, 23\} = 23$$

normweiser relativer Fehler:

$$\frac{\|x - \tilde{x}\|}{\|x\|}, \quad x, \tilde{x} \in \mathbb{R}^n, \quad x \neq 0$$

Beispiel:

$$x = (0.5, 123)^T, \quad \tilde{x} = (1, 100)^T, \quad \frac{\|x - \tilde{x}\|_\infty}{\|x\|_\infty} = \frac{\max\{0.5, 23\}}{123} \approx 0.186.$$

## Definition:

Sei  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  eine reguläre Matrix. Dann heißt

$$\kappa(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$$

**Kondition von  $A$ .** Ist  $A$  singulär, so wird  $\kappa(A) = \infty$  gesetzt.

## Definition:

Sei  $A \in \mathbb{R}^{n,n}$  eine reguläre Matrix. Dann heißt

$$\kappa(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$$

**Kondition von  $A$ .** Ist  $A$  singulär, so wird  $\kappa(A) = \infty$  gesetzt.

**Bemerkung:** Es gilt

- ▶  $\kappa(A) \geq 1$  und  $\kappa(I) = 1$
- ▶  $\kappa(AB) \leq \kappa(A)\kappa(B)$

## Satz:

Sei  $x$  die Lösung von  $Ax = b$ ,  $b \neq 0$ , und  $\tilde{x}$  die Lösung des gestörten Systems

$$A\tilde{x} = \tilde{b}$$

mit beliebigem  $\tilde{b} \in \mathbb{R}^n$ . Dann gilt

$$\frac{\|x - \tilde{x}\|}{\|x\|} \leq \kappa(A) \frac{\|b - \tilde{b}\|}{\|b\|}.$$

Es existieren rechte Seiten  $b, \tilde{b} \in \mathbb{R}^n$ , so daß in dieser Abschätzung Gleichheit vorliegt.

Mit  $\|b\| = \|Ax\| \leq \|A\|\|x\|$  und

$$\|x - \tilde{x}\| = \|A^{-1}(b - \tilde{b})\| \leq \|A^{-1}\| \cdot \|b - \tilde{b}\|$$

ergibt sich



Mit  $\|b\| = \|Ax\| \leq \|A\|\|x\|$  und

$$\|x - \tilde{x}\| = \|A^{-1}(b - \tilde{b})\| \leq \|A^{-1}\| \cdot \|b - \tilde{b}\|$$

ergibt sich

$$\begin{aligned} \frac{\|x - \tilde{x}\|}{\|x\|} &\leq \frac{\|Ax\|}{\|x\|} \|A^{-1}\| \frac{\|b - \tilde{b}\|}{\|b\|} \\ &\leq \|A\| \|A^{-1}\| \frac{\|b - \tilde{b}\|}{\|b\|} \\ &\leq \kappa(A) \frac{\|b - \tilde{b}\|}{\|b\|} \end{aligned}$$

## Satz:

Sei  $x$  die Lösung von  $Ax = b$ ,  $b \neq 0$ , und  $\tilde{x}$  die Lösung des gestörten Systems

$$\tilde{A}\tilde{x} = b$$

mit  $\tilde{A} \in \mathbb{R}^{n,n}$  und  $\|A - \tilde{A}\| < \|A^{-1}\|^{-1}$  (kleine Störungen). Dann gilt

$$\frac{\|x - \tilde{x}\|}{\|x\|} \leq \kappa(A) \frac{\|A - \tilde{A}\|}{\|A\|} + o(\|A - \tilde{A}\|).$$

Es existieren Koeffizientenmatrizen  $A, \tilde{A} \in \mathbb{R}^{n,n}$ , so daß in dieser Abschätzung Gleichheit vorliegt.

## Numerisches Beispiel: Störung von $A$

exaktes System:  $Ax = b$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -300 & -100 \\ -300 & 300 & -100 \\ -100 & -100 & -99.9 \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} -3990 \\ -1000 \\ -2999 \end{pmatrix} \quad x = \begin{pmatrix} 10 \\ 10 \\ 10 \end{pmatrix}$$

## Numerisches Beispiel: Störung von $A$

exaktes System:  $Ax = b$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -300 & -100 \\ -300 & 300 & -100 \\ -100 & -100 & -99.9 \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} -3990 \\ -1000 \\ -2999 \end{pmatrix} \quad x = \begin{pmatrix} 10 \\ 10 \\ 10 \end{pmatrix}$$

gerundete Koeffizientenmatrix:  $\tilde{A}\tilde{x} = b$ ,

$$\kappa(A) = 2570, \quad \frac{\|A - \tilde{A}\|_\infty}{\|A\|_\infty} = 1.43 \cdot 10^{-4}$$

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & -300 & -100 \\ -300 & 300 & -100 \\ -100 & -100 & -100 \end{pmatrix} \quad \tilde{x} = \begin{pmatrix} 8.5 \\ 9.2 \\ 12 \end{pmatrix}$$

exaktes System:  $Ax = b$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -300 & -100 \\ -300 & 300 & -100 \\ -100 & -100 & -99.9 \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} -3990 \\ -1000 \\ -2999 \end{pmatrix} \quad x = \begin{pmatrix} 10 \\ 10 \\ 10 \end{pmatrix}$$

gerundete Koeffizientenmatrix:  $\tilde{A}\tilde{x} = b$ ,

$$\kappa(A) = 2570, \quad \frac{\|A - \tilde{A}\|_\infty}{\|A\|_\infty} = 1.43 \cdot 10^{-4}$$

$$\tilde{A} = \begin{pmatrix} 1 & -300 & -100 \\ -300 & 300 & -100 \\ -100 & -100 & -100 \end{pmatrix} \quad \tilde{x} = \begin{pmatrix} 8.5 \\ 9.2 \\ 12 \end{pmatrix}$$

Relativer Fehler:

$$\frac{\|x - \tilde{x}\|_\infty}{\|x\|_\infty} = \frac{2}{10} \leq \kappa(A) \frac{\|A - \tilde{A}\|_\infty}{\|A\|_\infty} = 2570 \cdot 1.43 \cdot 10^{-4} = 0.3672$$

## Satz:

Sei  $x$  die Lösung von  $Ax = b$ ,  $b \neq 0$ , und  $\tilde{x}$  die Lösung des gestörten Systems

$$\tilde{A}\tilde{x} = \tilde{b}$$

mit  $\tilde{A} \in \mathbb{R}^{n,n}$  und  $\|A - \tilde{A}\| < \|A^{-1}\|^{-1}$  sowie  $\tilde{b} \in \mathbb{R}^n$ . Dann gilt

$$\frac{\|x - \tilde{x}\|}{\|x\|} \leq \kappa(A) \left( \frac{\|A - \tilde{A}\|}{\|A\|} + \frac{\|b - \tilde{b}\|}{\|b\|} \right) + o(\|A - \tilde{A}\| + \|b - \tilde{b}\|).$$

Es existieren rechte Seiten  $b$ ,  $\tilde{b} \in \mathbb{R}^n$  und Koeffizientenmatrizen  $A$ ,  $\tilde{A} \in \mathbb{R}^{n,n}$ , so daß in dieser Abschätzung Gleichheit vorliegt.

Teilmenge der singulären Matrizen:

$$\mathcal{S} := \{M \in \mathbb{R}^{n,n} \mid M \text{ singulär}\}$$

relativer Abstand von  $A \neq 0$  zu  $\mathcal{S}$ :

$$\text{dist}(A, \mathcal{S}) := \inf \left\{ \frac{\|A-B\|}{\|A\|} \mid B \in \mathcal{S} \right\}$$

Teilmenge der singulären Matrizen:

$$\mathcal{S} := \{M \in \mathbb{R}^{n,n} \mid M \text{ singulär}\}$$

relativer Abstand von  $A \neq 0$  zu  $\mathcal{S}$ :

$$\text{dist}(A, \mathcal{S}) := \inf \left\{ \frac{\|A-B\|}{\|A\|} \mid B \in \mathcal{S} \right\}$$

**Satz:**

Für alle regulären Matrizen  $A$  gilt

$$\text{dist}(A, \mathcal{S}) \geq \frac{1}{\kappa(A)} .$$



Teilmenge der singulären Matrizen:

$$\mathcal{S} := \{M \in \mathbb{R}^{n,n} \mid M \text{ singulär}\}$$

relativer Abstand von  $A \neq 0$  zu  $\mathcal{S}$ :

$$\text{dist}(A, \mathcal{S}) := \inf \left\{ \frac{\|A-B\|}{\|A\|} \mid B \in \mathcal{S} \right\}$$

**Satz:**

Für alle regulären Matrizen  $A$  gilt

$$\text{dist}(A, \mathcal{S}) \geq \frac{1}{\kappa(A)} .$$

**Folgerung:**

$A$  fast singulär, d.h.  $\text{dist}(A, \mathcal{S})$  klein  $\implies \kappa(A)$  groß!

**Problem:** Löse das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$

Auswertung von  $f(A, b) = A^{-1}b$  zu Eingabe-Daten  $A, b$

**Satz:** Relative Kondition des Problems  $\kappa_{\text{rel}} = \kappa(A)$

**Problem:** Löse das lineare Gleichungssystem  $Ax = b$

Auswertung von  $f(A, b) = A^{-1}b$  zu Eingabe-Daten  $A, b$

**Satz:** Relative Kondition des Problems  $\kappa_{\text{rel}} = \kappa(A)$

**Algorithmus:**

Zerlegung des Lösungsoperators in Elementaroperationen

$$x = A^{-1}b = g_m \circ \cdots \circ g_1(A, b)$$

**Qualitätskriterien:** Aufwand und Stabilität