

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 (∞ -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: $\tilde{A}\tilde{x} = b$,

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

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

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

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

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

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