



## Numerische Lineare Algebra Übung 12

### Präsenzübung

**Ü 35** Im Folgenden sei  $A$  reell symmetrisch und positiv definit. Wir haben gezeigt, dass das Lanczos-Verfahren eine Orthogonalbasis  $Q_k$  des Krylowuntertraumes  $\text{span}(r_0, \dots, A^{k-1}r_0)$  erzeugt, wenn man

$$q_1 = r_0 / \|r_0\|$$

setzt. Es ist dann  $Q_k^T A Q_k = T_k$  tridiagonal. Wie in der Einleitung zu Abschnitt 2.4 gezeigt ist damit

$$\tilde{x}_k \stackrel{\text{def}}{=} x_0 + Q_k T_k^{-1} Q_k^T r_0$$

die Minimalstelle von

$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x$$

auf diesem Krylowunterraum. Wählen wir also  $x_0 = 0$  und starten das cg-Verfahren mit  $p_0 = -b$ , dann liefert nach dieser Überlegung die durch

$$\tilde{x}_k \stackrel{\text{def}}{=} -Q_k T_k^{-1} Q_k^T b$$

definierte Folge den gleichen Wert wie der  $k$ -te cg-Schritt. Zeigen Sie damit, dass die Spalten der Matrix

$$\tilde{P}_k = Q_k L_k^{-T},$$

wo

$$T_k = L_k L_k^T$$

die Cholesky-Zerlegung ist,  $L_k$  somit eine untere Dreiecksmatrix ist, bis auf Normierung identisch sind mit den vom cg-Verfahren erzeugten Richtungen  $p_0, \dots, p_{k-1}$ .

Hinweis: da die Minima von  $f$  auf den geschachtelten Unterräumen eindeutig sind, genügt es zu zeigen, dass  $\tilde{x}_k - \tilde{x}_{k-1}$  ein Vielfaches der letzten Spalte von  $\tilde{P}_k$  ist. Was ergibt nach den obigen Setzungen

$$Q_k^T r_0$$

?

**Ü 36** Bei der Methode GMRES zur Lösung eines linearen Gleichungssystems mit einer invertierbaren, aber sonst beliebigen Matrix  $A$  wird die Folge  $\{x_k\}$  definiert durch

$$x_k = x_0 + Q_k y_k, \quad Q_k = (q_0, \dots, q_{k-1}), \quad q_0 = r_0 / \|r_0\|$$

wo  $Q_k$  eine Orthogonalbasis von  $\text{span}(r_0, \dots, A^{k-1}r_0)$  ist und  $y_k$  die Lösung der linearen Ausgleichsaufgabe

$$\|AQ_k y + r_0\| \stackrel{!}{=} \min_y$$

bezeichnet. Zeigen Sie, dass

$$U_k^H A Q_k = \begin{pmatrix} H_k \\ O \end{pmatrix}$$

gilt, wo  $H_k$  eine  $(k+1) \times k$  obere Hessenbergmatrix ist und  $U_k$  durch Ergänzung von  $Q_{k+1}$  zu einer unitären Matrix entsteht.

Hinweis : Betrachten Sie die Gram-Schmidt QR-Zerlegung

$$(r_0, \dots, A^{k-1}r_0) = Q_k R_k, \quad Q_k : n \times k, \quad R_k : k \times k$$

für zwei aufeinanderfolgende Werte von  $k$  und dazu

$$(r_0, \dots, A^k r_0) = Q_{k+1} R_{k+1} = (r_0, A(r_0, \dots, A^{k-1}r_0)).$$

Es besteht der Zusammenhang

$$R_{k+1} = \begin{pmatrix} R_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \end{pmatrix}$$

mit einem  $k$ -dimensionalen Vektor  $v_k$ .

**Ü 37** Ein lineares Gleichungssystem  $Ax - b = 0$  kann man interpretieren als Berechnung des Durchschnittes der  $n$  Hyperebenen

$$\mathcal{H}_i : \tilde{a}_i^T x - \beta_i = 0$$

wo  $\tilde{a}_i^T$  die  $i$ -te Zeile von  $A$  bezeichnet und  $b = (\beta_1, \dots, \beta_n)^T$ . Das zyklische Kaczmarz-Verfahren ist definiert durch die Vorschrift:

$$x_k \stackrel{def}{=} \text{orthogonale Projektion von } x_{k-1} \text{ auf } \mathcal{H}_j, \quad j = \text{mod}(k, n) + 1.$$

Lösen Sie mit dieser Vorschrift das lineare Gleichungssystem

$$\begin{aligned} -\frac{1}{2}\xi_1 + \xi_2 &= 1 \\ -2\xi_1 + \xi_2 &= -1 \end{aligned}$$

graphisch und vergleichen Sie das Resultat mit dem Gauss-Seidel-Verfahren. Welches Verfahren konvergiert schneller? Bei welchem Verfahren hängt die Konvergenz von der Nummerierung der Gleichungen ab?

# Numerische Lineare Algebra

## Übung 12, Lösungsvorschlag

### Präsenzübung

Ü 35 Im Folgenden sei  $A$  reell symmetrisch und positiv definit. Wir haben gezeigt, dass das Lanczos-Verfahren eine Orthogonalbasis  $Q_k$  des Krylowunterraumes  $\text{span}(r_0, \dots, A^{k-1}r_0)$  erzeugt, wenn man

$$q_1 = r_0 / \|r_0\|$$

setzt. Es ist dann  $Q_k^T A Q_k = T_k$  tridiagonal. Wie in der Einleitung zu Abschnitt 2.4 gezeigt ist damit

$$\tilde{x}_k \stackrel{\text{def}}{=} x_0 + Q_k T_k^{-1} Q_k^T r_0$$

die Minimalstelle von

$$f(x) = \frac{1}{2} x^T A x - b^T x$$

auf diesem Krylowunterraum. Wählen wir also  $x_0 = 0$  und starten das cg-Verfahren mit  $p_0 = -b$ , dann liefert nach dieser Überlegung die durch

$$\tilde{x}_k \stackrel{\text{def}}{=} -Q_k T_k^{-1} Q_k^T b$$

definierte Folge den gleichen Wert wie der  $k$ -te cg-Schritt. Zeigen Sie damit, dass die Spalten der Matrix

$$\tilde{P}_k = Q_k L_k^{-T},$$

wo

$$T_k = L_k L_k^T$$

die Cholesky-Zerlegung ist,  $L_k$  somit eine untere Dreiecksmatrix ist, bis auf Normierung identisch sind mit den vom cg-Verfahren erzeugten Richtungen  $p_0, \dots, p_{k-1}$ .

Hinweis: da die Minima von  $f$  auf den geschachtelten Unterräumen eindeutig sind, genügt es zu zeigen, dass  $\tilde{x}_k - \tilde{x}_{k-1}$  ein Vielfaches der letzten Spalte von  $\tilde{P}_k$  ist. Was ergibt nach den obigen Setzungen

$$Q_k^T r_0$$

?

Da

$$r_0 = -b \quad \text{und} \quad q_1 = r_0 / \|r_0\|$$

ist

$$Q_k^T r_0 = -\|b\| e_1 \in \mathbb{R}^k \quad \text{mit dem ersten Koordinateneinheitsvektor } e_1.$$

Somit ist

$$\begin{aligned} \tilde{x}_k &= -\|b\| Q_k T_k^{-1} e_1 \\ &= -\|b\| Q_k L_k^{-T} L_k^{-1} e_1 \\ &= -\|b\| \tilde{P}_k L_k^{-1} e_1 \end{aligned}$$

Für die Inverse einer unteren Dreiecksmatrix gilt eine Rekursion:

$$L_k^{-1} = \begin{pmatrix} L_{k-1}^{-1} & 0 \\ l_{k-1}^T & l_{k,k} \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} L_{k-1}^{-1} & 0 \\ -l_{k-1}^T(L_{k-1})^{-1}/l_{k,k} & 1/l_{k,k} \end{pmatrix}.$$

Dies bedeutet, dass bei der Erhöhung von  $k$  in der ersten Spalte von  $L_k^{-1}$  gegenüber der ersten Spalte von  $L_{k-1}^{-1}$  lediglich ein neues Element hinzukommt, die übrigen aber ungeändert bleiben. Das aber heisst gerade, dass die Differenz  $\tilde{x}_k - \tilde{x}_{k-1}$  nur ein Vielfaches der letzten Spalte von  $\tilde{P}_k$  ist, und da dies für alle  $k$  gilt, folgt die Behauptung.

**Ü 36** Bei der Methode GMRES zur Lösung eines linearen Gleichungssystems mit einer invertierbaren, aber sonst beliebigen Matrix  $A$  wird die Folge  $\{x_k\}$  definiert durch

$$x_k = x_0 + Q_k y_k, \quad Q_k = (q_0, \dots, q_{k-1}), \quad q_0 = r_0 / \|r_0\|$$

wo  $Q_k$  eine Orthogonalbasis von  $\text{span}(r_0, \dots, A^{k-1}r_0)$  ist und  $y_k$  die Lösung der linearen Ausgleichsaufgabe

$$\|AQ_k y + r_0\| \stackrel{!}{=} \min_y$$

bezeichnet. Zeigen Sie, dass

$$U_k^H A Q_k = \begin{pmatrix} H_k \\ O \end{pmatrix}$$

gilt, wo  $H_k$  eine  $(k+1) \times k$  obere Hessenbergmatrix ist und  $U_k$  durch Ergänzung von  $Q_{k+1}$  zu einer unitären Matrix entsteht.

Hinweis : Betrachten Sie die Gram-Schmidt QR-Zerlegung

$$(r_0, \dots, A^{k-1}r_0) = Q_k R_k, \quad Q_k : n \times k, \quad R_k : k \times k$$

für zwei aufeinanderfolgende Werte von  $k$  und dazu

$$(r_0, \dots, A^k r_0) = Q_{k+1} R_{k+1} = (r_0, A(r_0, \dots, A^{k-1}r_0)).$$

Es besteht der Zusammenhang

$$R_{k+1} = \begin{pmatrix} R_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \end{pmatrix}$$

mit einem  $k$ -dimensionalen Vektor  $v_k$ .

Wegen  $r_0 = q_0 \|r_0\|$  ist offenbar

$$\begin{aligned} (r_0, \dots, A^k r_0) &= Q_{k+1} R_{k+1} \\ &= (q_0 \|r_0\|, A Q_k R_k) \\ &= (q_0, q_1, \dots, q_k) R_{k+1} \\ &= (q_0, q_1, \dots, q_k) \begin{pmatrix} R_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Wir extrahieren aus diesem Ausdruck die letzten  $k$  Spalten: Wegen

$$\begin{pmatrix} R_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} o^T \\ I_k \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \hat{H}_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \end{pmatrix} \quad (k+1) \times k$$

worin  $\hat{H}_k$  durch Streichung der ersten Spalte aus  $R_k$  entsteht, also Hessenbergstruktur aufweist, folgt

$$\begin{aligned} U_k^H A Q_k &= \begin{pmatrix} Q_{k+1}^H Q_{k+1} \\ \tilde{Q}_{n-k-1}^H Q_{k+1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{H}_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \end{pmatrix} R_k^{-1} \\ &= \begin{pmatrix} \hat{H}_k & v_k \\ 0^T & \varrho_{k,k} \\ O & O \end{pmatrix} R_k^{-1} \quad n \times k \\ &= \begin{pmatrix} H_k \\ O \end{pmatrix} \quad n \times k \text{ Hessenberg} \end{aligned}$$

was zu zeigen war. Dies liefert einen Ansatz zur rekursiven Berechnung von  $q_k$  aus  $Aq_{k-1}$  und den zuvor berechneten  $q_0, \dots, q_{k-1}$

**Ü 37** Ein lineares Gleichungssystem  $Ax - b = 0$  kann man interpretieren als Berechnung des Durchschnittes der  $n$  Hyperebenen

$$\mathcal{H}_i : \tilde{a}_i^T x - \beta_i = 0$$

wo  $\tilde{a}_i^T$  die  $i$ -te Zeile von  $A$  bezeichnet und  $b = (\beta_1, \dots, \beta_n)^T$ . Das zyklische Kaczmarz-Verfahren ist definiert durch die Vorschrift:

$$x_k \stackrel{def}{=} \text{orthogonale Projektion von } x_{k-1} \text{ auf } \mathcal{H}_j, \quad j = \text{mod}(k, n) + 1.$$

Lösen Sie mit dieser Vorschrift das lineare Gleichungssystem

$$\begin{aligned} -\frac{1}{2}\xi_1 + \xi_2 &= 1 \\ -2\xi_1 + \xi_2 &= -1 \end{aligned}$$

graphisch und vergleichen Sie das Resultat mit dem Gauss-Seidel-Verfahren. Welches Verfahren konvergiert schneller? Bei welchem Verfahren hängt die Konvergenz von der Nummerierung der Gleichungen ab?

Offenbar konvergiert Gauss-Seidel wesentlich schneller. Aber bei Abänderung der Nummerierung der Gleichungen divergiert Gauss-Seidel, während dies das Kaczmarz-Verfahren unbeeinflusst lässt.

lineares gleichungssystem

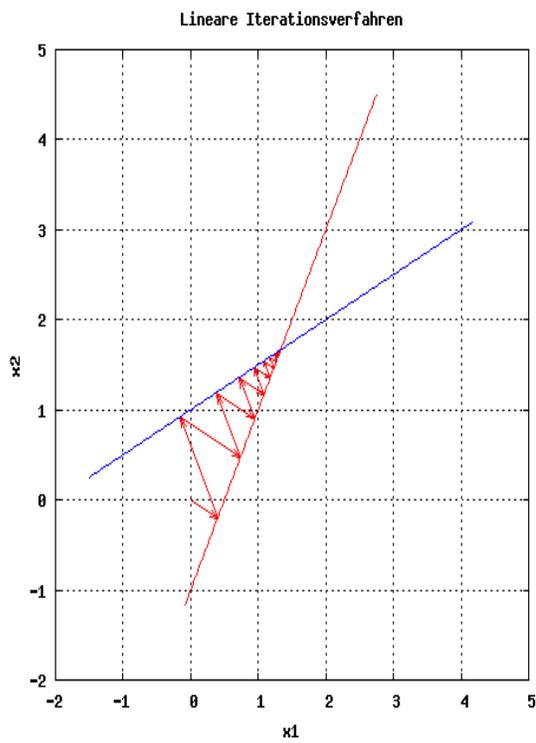
$$-0.20000E+01 x(1) + 0.10000E+01 x(2) = -0.10000E+01$$

$$-0.50000E+00 x(1) + 0.10000E+01 x(2) = 0.10000E+01$$

zyklisches kaczmarsz-verfahren

k	x(1)	x(2)	r
0	0.000000	0.000000	1.414214
1	0.400000	-0.200000	1.400000
2	-0.160000	0.920000	2.240000
3	0.736000	0.472000	0.896000
4	0.377600	1.188800	1.433600
5	0.951040	0.902080	0.573440
6	0.721664	1.360832	0.917504
7	1.088666	1.177331	0.3670016
8	0.941865	1.470932	0.5872026
9	1.176746	1.353492	0.2348810
10	1.082794	1.541397	0.3758096
11	1.233117	1.466235	0.1503239
12	1.172988	1.586494	0.2405182
13	1.269195	1.538390	0.9620727E-01
14	1.230712	1.615356	0.1539316
15	1.292285	1.584570	0.6157265E-01
16	1.267656	1.633828	0.9851624E-01
17	1.307062	1.614125	0.3940650E-01
18	1.291300	1.645650	0.6305039E-01
19	1.316520	1.633040	0.2522016E-01
20	1.306432	1.653216	0.4035225E-01
21	1.322573	1.645145	0.1614090E-01
22	1.316116	1.658058	0.2582544E-01
23	1.326447	1.652893	0.1033018E-01
24	1.322314	1.661157	0.1652828E-01
25	1.328926	1.657852	0.6611313E-02
26	1.326281	1.663141	0.1057810E-01
27	1.330513	1.661025	0.4231240E-02
28	1.328820	1.664410	0.6769985E-02
29	1.331528	1.663056	0.2707994E-02
30	1.330445	1.665222	0.4332790E-02
31	1.332178	1.664356	0.1733116E-02
32	1.331485	1.665742	0.2772986E-02
33	1.332594	1.665188	0.1109194E-02
34	1.332150	1.666075	0.1774711E-02
35	1.332860	1.665720	0.7098843E-03
36	1.332576	1.666288	0.1135815E-02
37	1.333030	1.666061	0.4543260E-03

38	1.332849	1.666424	0.7269216E-03
39	1.333139	1.666279	0.2907686E-03
40	1.333023	1.666512	0.4652298E-03
41	1.333209	1.666419	0.1860919E-03
42	1.333135	1.666567	0.2977471E-03
43	1.333254	1.666508	0.1190988E-03
44	1.333206	1.666603	0.1905581E-03
45	1.333283	1.666565	0.7622325E-04



lineares Gleichungssystem  
 $-0.20000E+01 x(1) + 0.10000E+01 x(2) = -0.10000E+01$   
 $-0.50000E+00 x(1) + 0.10000E+01 x(2) = 0.10000E+01$   
 sorverfahren mit  $\omega = 0.10000E+01$

k	x(1)	x(2)	r
0	0.000000	0.000000	1.414214
1	0.500000	0.000000	1.250000
2	0.500000	1.250000	1.250000
3	1.125000	1.250000	0.312500
4	1.125000	1.562500	0.312500
5	1.281250	1.562500	0.781250E-01
6	1.281250	1.640625	0.781250E-01
7	1.320313	1.640625	0.1953125E-01
8	1.320313	1.660156	0.1953125E-01
9	1.330078	1.660156	0.4882812E-02
10	1.330078	1.665039	0.4882812E-02
11	1.332520	1.665039	0.1220703E-02
12	1.332520	1.666260	0.1220703E-02
13	1.333130	1.666260	0.3051758E-03
14	1.333130	1.666565	0.3051758E-03
15	1.333282	1.666565	0.7629395E-04

