

**Numerik II – 12. Übungsblatt**

**Aufgabe 48:**

Gegeben seien  $f(x) = \frac{1}{2}x^T Ax - x^T b$ , mit einer symmetrischen positiv definiten Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und Vektoren  $x, b \in \mathbb{R}^n$ , sowie eine invertierbare Matrix  $C \in \mathbb{R}^{n \times n}$  und ein Vektor  $d \in \mathbb{R}^n$ .

- (a) Schreiben Sie das Quasi-Newton-Verfahren aus der Vorlesung für die Minimierung von  $f$  auf, wobei Sie die Schrittweiten  $\alpha_k$  optimal wählen und die BFGS-Formel als Update für die Matrizen  $H_k$  verwenden.
- (b) Schreiben Sie das Quasi-Newton-Verfahren aus der Vorlesung für die Minimierung von  $\tilde{f}(\tilde{x}) := f(C\tilde{x} + d)$  auf, wobei Sie die Schrittweiten  $\tilde{\alpha}_k$  optimal wählen und die BFGS-Formel als Update für die Matrizen  $\tilde{H}_k$  verwenden.

**Aufgabe 49:**

Seien  $f, \tilde{f}, A, x, b, C$  und  $d$  wie in Aufgabe 48. Die Anwendung des BFGS-Algorithmus aus der Vorlesung mit Startmatrix  $H_0 = CC^T$  und Startwert  $x_0$  auf die Funktion  $f$  liefere die Iterierten  $x_k$ , die Anwendung auf  $\tilde{f}$  mit Startmatrix  $\tilde{H}_0 = I$  und Startwert  $\tilde{x}_0$  die Iterierten  $\tilde{x}_k$ . Zeigen Sie, dass für die Iterierten und BFGS-Matrizen gilt

$$x_k = C\tilde{x}_k + d \quad \text{und} \quad H_k = C\tilde{H}_kC^T, \quad k \in \mathbb{N},$$

falls für die Startwerte  $x_0 = C\tilde{x}_0 + d$  gilt und die Schrittweiten optimal gewählt wird. (D.h. das BFGS-Verfahren ist *affin invariant*.)

**Aufgabe 50:**

Sei  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine nicht-singuläre Matrix,  $b \in \mathbb{R}^n$  und  $x_m$  eine Folge von approximativen Lösungen von  $Ax = b$ . Zeigen Sie, dass für  $\hat{x} := A^{-1}b$ ,  $e_m := \hat{x} - x_m$  und  $r_m := A(\hat{x} - x_m) = Ae_m$  gilt

$$\frac{1}{\kappa(A)} \frac{\|r_m\|}{\|r_0\|} \leq \frac{\|e_m\|}{\|e_0\|} \leq \kappa(A) \frac{\|r_m\|}{\|r_0\|},$$

wobei  $\kappa(A)$  die Konditionszahl von  $A$  bezüglich der  $\|\cdot\|$ -Norm bezeichnet.

**Aufgabe 51:**

Beweisen Sie Satz 4.8:

Ist  $AV_m = V_m H_m$  und ist  $W_m^H V_m$  invertierbar, so ist  $x_m = V_m y_m$ , wobei  $y_m$  durch (G) oder (M) charakterisiert ist, die exakte Lösung von  $Ax = b$ .

**Abgabe der Übungsaufgaben am Dienstag, 14.01.2020 zu Beginn der Vorlesung.**