

TMA671 Linjär Algebra och Numerisk Analys

Tentalösning

1. Vi studerar ett ekvationssystem $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ där $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ är inverterbar. (9 p)

- (a) Beskriva LU-faktoriseringen (med eller utan pivotering) av A , och förklara hur du kan använda den till att lösa ekvationssystemet $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$. (4 p)

Lösning: En LU -faktorisering utan pivotering är en faktorisering $A = LU$ där L är nedåt triangulär med ettor på diagonalen, och U är uppåt triangulär. Vi kan använda den till att lösa ekvationssystemet $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$ genom att lösa de två triangulära systemen

$$\begin{aligned} L\mathbf{y} &= \mathbf{b} \\ U\mathbf{x} &= \mathbf{y} \end{aligned}$$

- (b) Låt $\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{b} + \delta\mathbf{b}$ vara en approximation till \mathbf{b} och $\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{x} + \delta\mathbf{x}$ lösningen till ekvationen $A\hat{\mathbf{x}} = \hat{\mathbf{b}}$. Härled felgränsen (3 p)

$$\frac{\|\delta\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|} \leq \|A\| \|A^{-1}\| \frac{\|\delta\mathbf{b}\|}{\|\mathbf{b}\|},$$

där $\|\cdot\|$ betecknar någon vektornorm och tillhörande matrisnorm.

Lösning: Vi har att

$$A\delta\mathbf{x} = \delta\mathbf{b} \Rightarrow \delta\mathbf{x} = A^{-1}\delta\mathbf{b} \Rightarrow \|\delta\mathbf{x}\| \leq \|A^{-1}\| \|\delta\mathbf{b}\|$$

och

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b} \Rightarrow \|\mathbf{b}\| \leq \|A\| \|\mathbf{x}\| \Rightarrow \frac{1}{\|\mathbf{x}\|} \leq \frac{\|A\|}{\|\mathbf{b}\|}$$

Kombineras de två olikheterna, får vi att

$$\frac{\|\delta\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|} \leq \|A\| \|A^{-1}\| \frac{\|\delta\mathbf{b}\|}{\|\mathbf{b}\|}$$

- (c) Låt $A = U\Sigma V^T$ vara singularvärdesfaktoriseringen av A . Hur kan du beräkna A s konditionstal i 2-normen, $\kappa_2(A) = \|A\|_2 \|A^{-1}\|_2$ från U, Σ och V ? (2 p)

Lösning: $\|A\|_2 = \sqrt{\lambda_{\max}}$, där λ_{\max} är största egenvärde till $A^T A$. Kvadratrötterna till egenvärdena till $A^T A$ är A s singularvärden, och om singularvärdena i Σ är ordnat i minskande ordning, är $\|A\|_2 = \sigma_1$. Kan tillsvarende visa att $\|A^{-1}\|_2 = \frac{1}{\sigma_n}$, så

$$\kappa_2(A) = \frac{\sigma_1}{\sigma_n}$$

2. Antag att $A \in \mathbb{R}^{n \times k}$ och $B \in \mathbb{R}^{k \times m}$ uppfyllar att $AB = 0_{n \times m}$. Låt $r = \text{Rank}(A)$ och $s = \text{Rank}(B)$. (9 p)

- (a) Visa att $V(B) \subseteq N(A)$. (3 p)

Lösning: En godtycklig vektor \mathbf{y} i $V(B)$ kan skrivas $\mathbf{y} = B\mathbf{x}$ för någon $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^m$. Då är

$$A\mathbf{y} = AB\mathbf{x} = 0_{n \times m}\mathbf{x} = 0,$$

så $\mathbf{y} \in N(A)$.

- (b) Ange dimensionen till rummet $N(A) \cap V(B)^\perp \subset \mathbb{R}^k$. (2 p)

(Ortogonalt komplement tas med avseende på standardskalärproduktet.)

Lösning: Rummet $N(A) \cap V(B)^\perp$ är mängden av alla vektorer som är i nollrummet till A och står ortogonalt på alla vektorer i $V(B)$. Då $V(B) \subseteq N(A)$ har vi att $N(A) = V(B) \oplus N(A) \cap V(B)^\perp$ är en direkt summa av underrum, och vi har ekvationen

$$\dim N(A) = \dim V(B) + \dim(N(A) \cap V(B)^\perp)$$

Från dimensionssatsen har vi att $\dim N(A) = k - \text{Rank } A = k - r$. Vidare vet vi att $V(B) \subset N(A)$ och att $\dim V(B) = \text{Rank}(B) = s$. Det följer att

$$\dim(N(A) \cap V(B)^\perp) = k - r - s$$

- (c) Antag att du har en rutin `null` som tar in en matris C och returnerar en matris D , vars kolonner är en bas för $N(C)$. Förklara hur du kan använda `null` till att beräkna en bas för $N(A) \cap V(B)^\perp$. (4 p)

Lösning: $C_1 = \text{null}(A)$ ger oss en bas för $N(A)$, och alla vektorer $\mathbf{y} \in N(A)$ kan skrivas som $C_1\mathbf{x}$ för någon $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^{n-r}$. För att en vektor $\mathbf{y} \in N(A)$ även ska ligga i $V(B)^\perp = N(B^\top)$, måste den uppfylla $B^\top\mathbf{y} = 0$, dvs.

$$B^\top C_1\mathbf{x} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{x} \in N(B^\top C_1)$$

Sätter vi $C_2 = \text{null}(B^\top C_1)$ får vi en bas för alla \mathbf{x} så att $C_1\mathbf{x} \in N(A) \cap V(B)^\perp$. Äntligen får vi en bas för $N(A) \cap V(B)^\perp$ från kolonnerna i $C = C_1 C_2$

3. Låt $U \subset \mathbb{R}^3$ vara rummet uppspant av vektorerna

(6 p)

$$\left\{ \mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}.$$

- (a) Bestäm en bas för U^\perp . (3 p)

(Ortogonalt komplement tas med avseende på standardskalärprodukten.)

Lösning: U^\perp är lika med nollrummet till matrisen

$$A^\top = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix},$$

vars rader är \mathbf{v}_1^\top och \mathbf{v}_2^\top . Vid radreduering, får man att $U^\perp = \text{span}\{\mathbf{u}\}$ där

$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

- (b) Låt $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$. Beräkna den vektor $\mathbf{w} \in U$ som minimerar avståndet till \mathbf{b} . (3 p)

Lösning: Vi kan skriva $\mathbf{w} = A\mathbf{x}$, där

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

Vi ska minimera $\|A\mathbf{x} - \mathbf{b}\|$ – ett minsta kvadratproblem. Lösningen kan till exempel bestämmas genom normalekvationerna

$$A^T A\mathbf{x} = A^T \mathbf{b}$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

med lösning

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

Då har vi

$$\mathbf{w} = A\mathbf{x} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} \\ \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} \end{bmatrix}.$$

4.

(6 p)

(a) Visa att

(3 p)

$$\langle f, g \rangle = \int_{-1}^1 f'(t)g'(t)dt + f(0)g(0)$$

är en skalärprodukt på funktionsrummet $C^1[-1, 1]$, (kontinuerligt deriverbara funktioner)

Lösning: Vi måste visa 4 egenskaper.

- i. $\langle f, g \rangle = \langle g, f \rangle$,
- ii. $\langle \alpha f, g \rangle = \alpha \langle f, g \rangle$ och
- iii. $\langle \alpha f_1 + f_2, g \rangle = \langle f_1, g \rangle + \langle f_2, g \rangle$ är alla uppenbara. Det står kvar att visa att
- iv. $\langle f, f \rangle \geq 0$, och $\langle f, f \rangle = 0 \Rightarrow f = 0$. Vi har

$$\langle f, f \rangle = \underbrace{\int_{-1}^1 (f'(t))^2 dt}_{\geq 0} + \underbrace{f(0)^2}_{\geq 0} \geq 0.$$

Om $\langle f, f \rangle$ så är båda

$$\int_{-1}^1 (f'(t))^2 dt = 0 \quad \text{och} \quad f(0)^2 = 0.$$

$\int_{-1}^1 (f'(t))^2 dt = 0$ implicerar att f' är konstant lika 0 på intervallet $(-1, 1)$ det vill säga f är konstant på intervallet $[-1, 1]$ $f(0) = 0$ ger konstanten, och vi kan sluta att $f(t)$ är konstant lika 0.

- (b) Bestäm en ortogonalbas, (med avseende på skalärprodukten i (a)) för $\mathcal{P}_3 =$ rummet av polynom av grad högst 3. (3 p)

Lösning: Vi utför Gram-Schmidt på baspolynomen $\{p_0, p_1, p_2, p_3\}$, där $p_k(t) = t^k$. Vi får då

$$\begin{aligned}
 q_0 &= p_0, & q_0(t) &= 1 \\
 \langle q_0, q_0 \rangle &= \int_{-1}^1 0 \cdot 0 dt + 1 = 1 \\
 \langle p_1, q_0 \rangle &= \int_{-1}^1 1 \cdot 0 dt + 0 \cdot 1 = 0, \\
 q_1 &= p_1 - \frac{\langle p_1, q_0 \rangle}{\langle q_0, q_0 \rangle} q_0 \\
 &= p_1, & q_1(t) &= t \\
 \langle q_1, q_1 \rangle &= \int_{-1}^1 1 \cdot 1 dt + 0 = 2 \\
 \langle p_2, q_0 \rangle &= \int_{-1}^1 2t \cdot 0 dt + 0 \cdot 1 = 0 \\
 \langle p_2, q_1 \rangle &= \int_{-1}^1 2t \cdot 1 dt + 0 \cdot 0 = 0 \\
 q_2 &= p_2 - \frac{\langle p_2, q_0 \rangle}{\langle q_0, q_0 \rangle} q_0 - \frac{\langle p_2, q_1 \rangle}{\langle q_1, q_1 \rangle} q_1 \\
 &= p_2, & q_2(t) &= t^2 \\
 \langle q_2, q_2 \rangle &= \int_{-1}^1 (2t)^2 dt + 0 = \frac{8}{3} \\
 \langle p_3, q_0 \rangle &= \int_{-1}^1 3t^2 \cdot 0 dt + 0 \cdot 1 = 0 \\
 \langle p_3, q_1 \rangle &= \int_{-1}^1 3t^2 \cdot 1 dt + 0 \cdot 0 = 2 \\
 \langle p_3, q_2 \rangle &= \int_{-1}^1 3t^2 \cdot 2t dt + 0 \cdot 0 = 0 \\
 q_3 &= p_3 - \frac{\langle p_3, q_0 \rangle}{\langle q_0, q_0 \rangle} q_0 - \frac{\langle p_3, q_1 \rangle}{\langle q_1, q_1 \rangle} q_1 - \frac{\langle p_3, q_2 \rangle}{\langle q_2, q_2 \rangle} q_2 \\
 &= p_3 - \frac{2}{2} p_1, & q_3(t) &= t^3 - t
 \end{aligned}$$

En ortogonalbas är given av $\{q_0, q_1, q_2, q_3\}$, där

$$q_0(t) = 1, \quad q_1(t) = t, \quad q_2(t) = t^2, \quad q_3(t) = t^3 - t$$

5.

(10 p)

- (a) Bestäm egenvärden och egenvektorer till matrisen

(3 p)

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 & -1 \end{bmatrix}$$

Lösning: $\det A - \lambda I = 0$ ger

$$\lambda^2 - 9 = 0$$

det vill säga $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = -3$. För egenvektorer får vi

$$(A - 3I)\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ 4 & -4 \end{bmatrix} \mathbf{v}_1 = 0$$

med lösning $\mathbf{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$.

$$(A + 3I)\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \mathbf{v}_2 = 0$$

med lösning $\mathbf{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$.

(b) Lös begynnelsesvärdesproblemet (3 p)

$$\begin{cases} \mathbf{y}'(t) = A\mathbf{y}(t) \\ \mathbf{y}(0) = \begin{bmatrix} 1 & -2 \end{bmatrix}^\top \end{cases}$$

Lösning: Vi skriver $\mathbf{y}(t)$ i basen $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ bestående av egenvektorer till A .

$$\mathbf{y}(t) = c_1(t)\mathbf{v}_1 + c_2(t)\mathbf{v}_2$$

Differentialekvationen blir då

$$\begin{aligned} c_1'(t)\mathbf{v}_1 + c_2'(t)\mathbf{v}_2 &= A(c_1(t)\mathbf{v}_1 + c_2(t)\mathbf{v}_2) \\ &= 3c_1(t)\mathbf{v}_1 - 3c_2(t)\mathbf{v}_2 \end{aligned}$$

Då $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ är en bas, måste vi ha

$$c_1'(t) = 3c_1(t) \quad c_2'(t) = -3c_2(t)$$

med lösning

$$c_1(t) = e^{3t}c_1(0) \quad c_2(t) = e^{-3t}c_2(0)$$

För att bestämma konstanterna, löser vi

$$\mathbf{y}(0) = c_1(0)\mathbf{v}_1 + c_2(0)\mathbf{v}_2$$

Här är $\mathbf{y}(0) = \begin{bmatrix} 1 & -2 \end{bmatrix}^\top = \mathbf{v}_2$, så $c_1(0) = 0$, $c_2(0) = 1$. Lösningen är då

$$y(t) = e^{-3t}\mathbf{v}_2 = e^{-3t} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$$

(c) Lös även det störda begynnelsesvärdesproblemet (2 p)

$$\begin{cases} \mathbf{z}'(t) = A\mathbf{z}(t) \\ \mathbf{z}(0) = \begin{bmatrix} 1 + \varepsilon & -2 \end{bmatrix}^\top \end{cases}$$

Där $\varepsilon \neq 0$. Vad är $\lim_{t \rightarrow \infty} \|z(t) - y(t)\|$?

Lösning: Uppgiften löses på samma sätt som i (b), men här får vi för konstanterna ekvationssystemet $c_1(0)\mathbf{v}_1 + c_2(0)\mathbf{v}_2 = \mathbf{y}(0)$, det vill säga

$$c_1(0) \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2(0) \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 + \varepsilon & -2 \end{bmatrix}$$

Lösningen är $c_1(0) = \frac{2\varepsilon}{3}$, $c_2(0) = 1 + \frac{\varepsilon}{3}$. Vi får

$$z(t) = \frac{2\varepsilon}{3}e^{3t}\mathbf{v}_1 + \left(1 + \frac{\varepsilon}{3}\right)e^{-3t}\mathbf{v}_2$$

Vi ser att när $t \rightarrow \infty$, kommer $y(t)$ att gå mot noll, medan $z(t)$ divergerar i riktningen \mathbf{v}_1 . $\|z(t) - y(t)\|$ går därför mot oändlig,

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \|z(t) - y(t)\| = \infty$$

- (d) Är begynnelsevärdesproblemet i (b) stabilt? Varför / varför inte? (2 p) Inte stabilt, då vi i (c) såg att en störning i initialvärdet gjorde att lösningarna divergerade ifrån varandra. (Kan också säga ostabilt fördi att A har ett egenvärde $3 > 0$.)

6. Vi använder centraldifferens för att approximera andraderivata av en funktion $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. (8 p)

$$f''(x) \approx \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2}$$

- (a) Visa att om f är C^4 och $|f^{(4)}(y)| \leq M_4$ för alla $y \in [x-1, x+1]$, gäller följande felgräns för trunkeringsfelet R_T (3 p)

$$|R_T| = \left| \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2} - f''(x) \right| \leq \frac{M_4 h^2}{12}$$

för $h < 1$.

Lösning: Vi tillämpar Taylors formel med restterm

$$\begin{aligned} f(x+h) &= f(x) + f'(x)h + \frac{1}{2}f''(x)h^2 + \frac{1}{6}f^{(3)}(x)h^3 + \frac{1}{24}f^{(4)}(\xi(h))h^4 \\ f(x-h) &= f(x) - f'(x)h + \frac{1}{2}f''(x)h^2 - \frac{1}{6}f^{(3)}(x)h^3 + \frac{1}{24}f^{(4)}(\xi(-h))h^4 \end{aligned}$$

Sätter vi in i centraldifferensen, får vi

$$\frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2} = f''(x) + \frac{1}{24}(f^{(4)}(\xi(h)) + f^{(4)}(\xi(-h)))h^2$$

och därefter

$$\left| \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2} - f''(x) \right| = \frac{1}{24} |f^{(4)}(\xi(h)) + f^{(4)}(\xi(-h))| h^2 \leq \frac{2}{24} M_4 h^2$$

- (b) Antag vi inte beräknar f exakt, men använder en approximation \hat{f} med absolut felgräns

$$|\hat{f}(y) - f(y)| \leq \mu$$

för alla $y \in [x-1, x+1]$. Visa följande felgräns för det medförde felet i centraldifferensen (3 p)

$$|R_f| \leq \frac{4\mu}{h^2}$$

för $h < 1$.

Lösning: Felet som uppstår när vi använder \hat{f} i stället för f i centraldifferensen är

$$\begin{aligned} R_f &= \frac{\hat{f}(x+h) - 2\hat{f}(x) + \hat{f}(x-h)}{h^2} - \frac{f(x+h) - 2f(x) + f(x-h)}{h^2} \\ &= \frac{\hat{f}(x+h) - f(x+h) - 2(\hat{f}(x) - f(x)) + \hat{f}(x-h) - f(x-h)}{h^2} \end{aligned}$$

Felgränsen följer från $|\hat{f}(x+h) - f(x+h)| \leq \mu$, $|\hat{f}(x) - f(x)| \leq \mu$, $|\hat{f}(x-h) - f(x-h)| \leq \mu$ och trekantolikheten.

- (c) Beräkna det h som minimerar summan av de två felgränserna. (2 p)

Lösning: Kan sätta derivatan lika 0 och se att optimal felgräns fås vid

$$h = \sqrt[4]{48 \frac{\mu}{M_4}}$$

7. Vi betraktar en enstegsmetod för lösning av autonoma ordinära differentialekvationer. (7 p)

$$\begin{aligned} z_k &= y_k + \frac{h}{3} f(z_k) \\ y_{k+1} &= y_k - \frac{h}{2} f(y_k) + \frac{3h}{2} f(z_k) \end{aligned}$$

(a) Använd metoden på testproblemet

$$\begin{cases} y'(t) = \lambda y(t), \\ y(0) = 1, \end{cases}$$

och ta fram metodens stabilitetsfunktion (tillväxtfaktor) $R(h\lambda)$ (2 p)

Lösning: Vi får

$$\begin{aligned} z_k &= y_k + \frac{h}{3}\lambda z_k \\ z_k &= \frac{1}{1 - \frac{h\lambda}{3}} y_k \\ y_{k+1} &= y_k - \frac{h}{2}\lambda y_k + \frac{3h}{2}\lambda z_k \\ y_{k+1} &= y_k - \frac{h\lambda}{2} y_k + \frac{3h\lambda}{2} \frac{1}{1 - \frac{h\lambda}{3}} y_k \\ &= \left(1 - \frac{h\lambda}{2} + \frac{3h\lambda}{2} \frac{1}{1 - \frac{h\lambda}{3}} \right) y_k \end{aligned}$$

Stabilitetsfunktionen är alltså

$$R(h\lambda) = \left(1 - \frac{h\lambda}{2} + \frac{3h\lambda}{2} \frac{1}{1 - \frac{h\lambda}{3}} \right).$$

(b) Definera en metods stabilitetsområde ut från stabilitetsfunktionen $R(z)$. (1 p)

Lösning:

$$S = \{z \mid |R(z)| \leq 1\}$$

(c) Visa att metoden tillämpad på testproblemet har lokalt trunkeringsfel på formen (2 p)

$$L_{k+1} = c_1 h^4 y_k + \dots$$

Lösning:

$$L_{k+1} = y_{k+1} - u_k(t_{k+1})$$

Där $u_k(t)$ är lösningen av BVP

$$\begin{cases} u'_k(t) = \lambda u_k(t), \\ u_k(t_k) = y_k, \end{cases}$$

BVP kan lösas exakt, och har lösningen

$$u_k(t_k + h) = e^{h\lambda} y_k = \left(1 + h\lambda + \frac{h^2\lambda^2}{2} + \frac{h^3\lambda^3}{6} + \frac{h^4\lambda^4}{24} + \dots \right)$$

För y_{k+1} har vi från (a):

$$\begin{aligned} y_{k+1} &= \left(1 - \frac{h\lambda}{2} + \frac{3h\lambda}{2} \frac{1}{1 - \frac{h\lambda}{3}} \right) y_k \\ &= \left(1 - \frac{h\lambda}{2} + \frac{3h\lambda}{2} \left(1 + \frac{h\lambda}{3} + \frac{h^2\lambda^2}{9} + \frac{h^3\lambda^3}{27} + \dots \right) \right) y_k \\ &= \left(1 + h\lambda + \frac{h^2\lambda^2}{2} + \frac{h^3\lambda^3}{6} + \frac{h^4\lambda^4}{18} + \dots \right) y_k \end{aligned}$$

Från att jämföra de två Taylorutvecklingarna ser vi att första term i differensen L_{k+1} är $(\frac{1}{18} - \frac{1}{24})h^4\lambda^4 y_k$

Vi tillämpar även metoden på den ordinära differentialekvationen

$$\begin{cases} y'(t) = y(t)^2 \\ y(0) = y_0 \end{cases}$$

- (d) Visa, genom att Taylorutveckla $y(t_0 + h)$, z_0 och y_1 som funktioner av h , att metoden tillämpad på den här ekvationen har lokalt trunkeringsfel på formen (2 p)

$$L_1 = c_2 h^3 y_0^4 + \dots$$

Hint: Lös inte ekvationen för z_0 , utan ta derivata av ekvationen

$$z_0 = y_1 + \frac{h}{3} z_0^2$$

med avseende på h .

Lösning: Vi börjar med å ta derivata av den exakta lösningen

$$\begin{aligned} y'(t) &= y(t)^2 \\ y''(t) &= 2y(t)y'(t) = 2y(t)^3 \\ y^{(3)}(t) &= 2(y'(t))^2 + 2y(t)y''(t) = 6y(t)^4 \end{aligned}$$

Den exakta lösningen har därför Taylorutveckling om $t = 0$.

$$y(h) = y_0 + hy_0^2 + h^2 y_0^3 + h^3 y_0^4 + \dots$$

För den numeriska lösningen y_1 får vi, om vi tar derivata av y_1 med avseende på h :

$$\begin{aligned} y_1 &= y_0 - \frac{h}{2} y_0^2 + \frac{3h}{2} z_0^2 \\ y_1' &= -\frac{1}{2} y_0^2 + \frac{3}{2} z_0^2 + 3hz_0 z_0' \\ y_1'' &= 6z_0 z_0' + 3h((z_0')^2 + z_0 z_0'') \\ y_1^{(3)} &= 9(z_0')^2 + 9z_0 z_0'' + 3h(3z_0' z_0'' + z_0 z_0^{(3)}) \end{aligned}$$

Ser att för att beräkna $y_1^{(3)}$ i $h = 0$, kommer vi att behöva z_0 , z_0' och z_0'' . Vi beräknar

$$\begin{aligned} z_0 &= y_0 + \frac{h}{3} z_0^2 \\ z_0' &= \frac{1}{3} z_0^2 + \frac{2h}{3} z_0 z_0'' = \frac{4}{3} z_0 z_0' + \frac{2h}{3} ((z_0')^2 + z_0 z_0'') \end{aligned}$$

Sätter vi in för $h = 0$ får vi

$$\begin{aligned} z_0(0) &= y_0 \\ z_0'(0) &= \frac{1}{3} y_0^2 \\ z_0''(0) &= \frac{4}{9} y_0^3 \end{aligned}$$

Går vi tillbaka till derivatan av y_1 , har vi, i $h = 0$

$$\begin{aligned} y_1(0) &= y_0 \\ y_1'(0) &= -\frac{1}{2} y_0^2 + \frac{3}{2} z_0(0)^2 \\ &= -\frac{1}{2} y_0^2 + \frac{3}{2} z_0(0)^2 = y_0^2 \\ y_1''(0) &= 6z_0(0)z_0'(0) \\ &= 6y_0 \cdot \frac{1}{3} y_0^2 \\ &= 2y_0^3 \\ y_1^{(3)}(0) &= 9(z_0'(0))^2 + 9z_0(0)z_0''(0) \\ &= 9\left(\frac{1}{3} y_0^2\right)^2 + 9y_0 \cdot \frac{4}{9} y_0^3 \\ &= 5y_0^4 \end{aligned}$$

Därför är Taylorutvecklingen till y_1

$$y_1 = y_0 + hy_0^2 + h^2y_0^3 + \frac{5h^3}{6}y_0^4 + \dots$$

och vi ser att trunckeringsfelet är

$$L_1 = y_1 - y(h) = -\frac{1}{6}h^3y_0^4 + \dots$$

8. I den här uppgiften studerar vi ett tvådimensionellt optimeringsproblem.

(5 p)

$$\min_{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2} f(\mathbf{x})$$

där

$$f(\mathbf{x}) = \frac{1}{2}x_2^2 - x_1 + \frac{1}{4}x_1^2(x_1 + x_2)^2$$

(a) Beräkna $\nabla f(\mathbf{x})$.

(2 p)

Lösning:

$$\nabla f(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} -1 + x_1^3 + \frac{3}{2}x_1^2x_2 + \frac{1}{2}x_1^2x_2^2 \\ \frac{1}{2}x_1^3 + \frac{1}{2}x_1^2x_2 \end{bmatrix}$$

(b) Gör två iterationssteg med steepest descent med startpunkt $\mathbf{x}_0 = [0 \ 0]^T$, och exakt lösning av linjesökningsproblemet.

(3 p)

Lösning: Vi får att

$$\mathbf{s}_0 = -\nabla f(\mathbf{x}_0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

och det första linjesökningsproblemet blir

$$\begin{aligned} \min_{\alpha} f(\mathbf{x}_0 + \alpha\mathbf{s}_0) &= \\ \min_{\alpha} f\left(\begin{bmatrix} \alpha \\ 0 \end{bmatrix}\right) &= \\ \min_{\alpha} \left(-\alpha + \frac{1}{4}\alpha^4\right) & \end{aligned}$$

Genom att derivera ser man att lösningen är $\alpha_0 = 1$ och

$$\mathbf{x}_1 = \mathbf{x}_0 + \alpha_0\mathbf{s}_0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

För nästa steg är

$$\mathbf{s}_1 = -\nabla f(\mathbf{x}_1) = \begin{bmatrix} 0 \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

och linjesökningsproblemet

$$\begin{aligned} \min_{\alpha} f(\mathbf{x}_1 + \alpha\mathbf{s}_1) &= \\ \min_{\alpha} f\left(\begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{\alpha}{2} \end{bmatrix}\right) &= \\ \min_{\alpha} \left(-1 + \frac{1}{4}\left(1 - \frac{\alpha}{2}\right)^2\right) & \end{aligned}$$

Ser att uttrycket är minimerad för $\alpha = \alpha_1 = 2$, och vi får

$$\mathbf{x}_2 = \mathbf{x}_1 + \alpha_1\mathbf{s}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$