

Numerieke Analyse 1995–1996. Tweede examenperiode.

OEFENINGEN

1. Zij $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$, waarbij alle elementen nul zijn, behalve de elementen op de diagonalen. M.a.w. enkel de elementen $a_{i,i}$ en $a_{i,n+1-i}$ ($i = 1, 2, \dots, n$) kunnen van nul verschillen. Neem aan dat $n = 2m + 1$; dan heeft A de volgende gedaante :

$$A = \begin{pmatrix} a_{1,1} & & & & & & & & a_{1,n} \\ & a_{2,2} & & & & & & & a_{2,n-1} \\ & & \ddots & & & & & & \\ & & & a_{m+1,m+1} & & & & & \\ & & & & \ddots & & & & \\ & & & & & & & & \\ & & & & & & & & \\ a_{n-1,2} & & & & & & & & a_{n-1,n-1} \\ a_{n,1} & & & & & & & & a_{n,n} \end{pmatrix}.$$

- a) Herschrijf het **Algoritme LU -factorisatie** voor zulke matrices. Wanneer bestaat de LU -factorisatie? Hoeveel elementaire rekenkundige bewerkingen vereist deze factorisatie?
- b) Neem aan dat in $A = LU$ alle $u_{i,i} \neq 0$. Herschrijf het **Algoritme Oplossing van $LUx = b$** , rekening houdend met de specifieke vorm van L en U voor de gegeven A . Bepaal opnieuw het aantal elementaire rekenkundige bewerkingen.
2. Gegeven is de volgende matrix :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & a & a \\ a & 1 & a \\ a & a & 1 \end{pmatrix}, \quad (a \in \mathbb{R}).$$

- a) Voor welke a -waarden is A positief definit?
- b) Stel de iteratiematrix C op voor de iteratieve oplossing van een stelsel $Ax = b$ d.m.v. de Gauss-Jacobi methode. Geef een *nodig en voldoende voorwaarde* (in termen van a) opdat het iteratieproces zou convergeren voor een willekeurige startwaarde $x^{(0)} \in \mathbb{R}^3$.
3. Zij $f(x) = x^3 + 1$ en stel door $F(x)$ de Lagrange interpolatieveelterm voor door de punten $(i, f(i))$ met $i = 0, 1, 2, 3, 4, 5$. Zij $G(x)$ de Lagrange interpolatieveelterm door de punten $(0, 1)$, $(s, F(s))$ en $(t, F(t))$. Bepaal s en t ($s < t$) zodanig dat

$$F(1) - G(1) = -\frac{1}{4} \quad \text{en} \quad F(2) - G(2) = \frac{3}{2}.$$

4. Maak gebruik van de techniek der genererende functies om een klasse van meer-
voudige-stapmethoden af te leiden (zonder bepaling van de restterm of lokale af-
knottingsfouten) door het integratieinterval $[x, x+k]$ gelijk te kiezen aan $[t_{p-1}, t_{p+1}]$
(zie (8.31)) en de Newton achterwaartse interpolatieveelterm met referentiepunten
 $t_p, t_{p-1}, \dots, t_{p-q}$ (zie (8.32)) te gebruiken. Geef de formules expliciet voor $q = 2$ en
 $q = 3$.