

Διάλεξη 7

οντική θεωρία 8, 13, 15 Νοεμβρίου

→ Νόμος Γιαννίδητων.

→ Νόμος ΤΙΠΑΚΩΝ - Φυσικός νόμος $\|A\| = \sup_{x \neq 0} \frac{\|Ax\|}{\|x\|}$

$$\begin{array}{c} \leftarrow \\ Ax = b \end{array}$$

Τελικά λένε ότι $(A + \Delta A)(x + \Delta x) = b + \Delta b$
εκούσια $\Delta x \approx \textcircled{1}$

$$\cancel{Ax} + \cancel{A(\Delta x)} + (\Delta A)x + (\Delta A)(\Delta x) = \cancel{b} + \Delta b$$

$$A(\Delta x) = -(\Delta A)x - (\Delta A)(\Delta x) + \Delta b$$

$$\exists A^{-1}$$

$$\Delta x = -A^{-1}(\Delta A)x - A^{-1}(\Delta A)(\Delta x) + A^{-1}\Delta b$$

$$\in \mathbb{R}^n$$

Σοτω $\| \cdot \| : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ήταν νόρμα $\leq \| A^{-1} \| \| \Delta b \|$

$$\begin{aligned} \|\Delta x\| &\leq \underbrace{\|A^{-1}(\Delta A)x\|}_{\leq \|A'\| \|\Delta A\| \|\Delta x\|} + \underbrace{\|A^{-1}(\Delta A)(\Delta x)\|}_{\leq \|A^{-1}\| \|\Delta b\|} + \|A^{-1}\| \|\Delta b\| \\ &\leq \|A'\| \|\Delta A\| \|\Delta x\| + \|A^{-1}\| \|\Delta b\| \end{aligned}$$

$$(1 - \|A^{-1}(\Delta A)\|) \|\Delta x\| \leq \|A^{-1}\| \|\Delta A\| \|\Delta x\| + \|A^{-1}\| \|\Delta b\| = \|A^{-1}\| (\|\Delta A\| \|\Delta x\| + \|\Delta b\|)$$

$$\Rightarrow \|\Delta x\| \leq \frac{\|A^{-1}\|}{1 - \|A^{-1}(\Delta A)\|} (\|\Delta A\| \|\Delta x\| + \|\Delta b\|)$$

διαρρώστε $\|\Delta x\|$

$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq \frac{\|A^{-1}\|}{1 - \|A^{-1}(\Delta A)\|} \left(\|\Delta A\| + \frac{\|\Delta b\|}{\|x\|} \right) =$$

$$\left(\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \sim \frac{\|\Delta A\|}{\|A\|} + \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|} \right)$$

$$= \frac{\|A^{-1}\| \|A\|}{1 - \|A^{-1}(\Delta A)\|} \left(\frac{\|\Delta A\|}{\|A\|} + \frac{\|\Delta b\|}{\|A\| \|x\|} \right) \leq \frac{\|A^{-1}\| \|A\|}{1 - \|A^{-1}(\Delta A)\|} \underbrace{\left(\frac{\|\Delta A\|}{\|A\|} + \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|} \right)}_{\ll 1}$$

$$(Ax = b \Rightarrow \|Ax\|_1 = \|b\| \Rightarrow \|b\| \leq \|A\| \|x\| \Rightarrow \frac{1}{\|b\|} \geq \frac{1}{\|A\| \|x\|})$$

Ορισμός $k(A) = \|A^{-1}\| \|A\|$ τον δεκτή κατάσταση ως Τίτλος A.

→ A είναι καλής κατάστασης αν $k(A) \approx 1$ ή κακή συν 1

→ A είναι κακής κατάστασης αν $k(A) \gg 1$

Θ. v. δ. o $k(A) \geq 1$ για όλες τις φυσικές νόρμες.

$$A^{-1}A = I \Rightarrow \|A^{-1}A\| = \|I\| \Rightarrow \|A^{-1}\| \|A\| = k(A) \geq \|I\|$$

$$\|I\| = \sup_{x \neq 0} \frac{\|Ix\|}{\|x\|} = \sup_{x \neq 0} \frac{\|x\|}{\|x\|} = 1$$

$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \lesssim k(A) \left\{ \frac{\|\Delta A\|}{\|A\|} + \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|} \right\}$$

$$\rightarrow \Delta A = 0$$

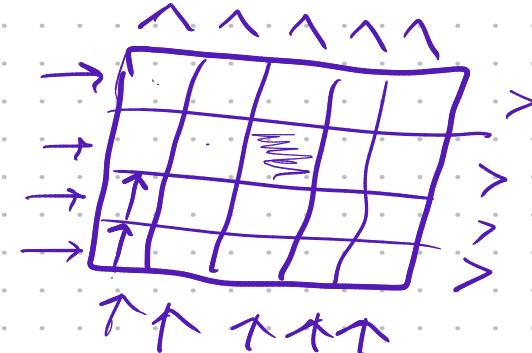
$$\frac{\|\Delta x\|}{\|x\|} \leq k(A) \frac{\|\Delta b\|}{\|b\|}$$

Top & Surface $\|A\|_1 = \frac{1}{2}$

$$A = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{4} \end{bmatrix} \quad \|A\|_\infty = \frac{1}{2}$$

$$k_1(A), k_2(A), k_\infty(A) = 3$$

$$k_1(A) = k_\infty(A) = \frac{1}{2} \cdot 4 = 2$$



$$\|A^{-1}\|_1 = \|A^{-1}\|_\infty = 4$$

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\|A\|_2 = [\rho(A^T A)]^{1/2}$$

$$A^T A = \begin{bmatrix} 1/4 & 0 \\ 0 & 1/16 \end{bmatrix} \Rightarrow \lambda_1 = \frac{1}{4}, \lambda_2 = \frac{1}{16} \quad \|A\|_2 = \left(\frac{1}{4}\right)^{1/2} = \frac{1}{2}$$

$$(A^{-1})^T A^{-1} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 16 \end{bmatrix} \Rightarrow \lambda_1 = 16, \lambda_2 = 4 \quad \|A^{-1}\|_2 = (16)^{1/2} = 4$$

$K_2(A) = 2.$

$$\begin{vmatrix} 1/4 - \lambda & 0 \\ 0 & 1/16 - \lambda \end{vmatrix} = 0 \Leftrightarrow (1/4 - \lambda)(1/16 - \lambda) = 0 \begin{cases} \lambda_1 = \frac{1}{4} \\ \lambda_2 = \frac{1}{16} \end{cases}$$

Ερώτηση : Τι σχέση έχουν οι ροφτες $\|A\|_1$ και $\|A^T\|_\infty$;

$$\|A\|_1 = \|A^T\|_\infty$$

Επαναληπτικές Μεθόδοι για την επίλυση γραμμικών συστημάτων.

$$Ax = b, \quad A \in \mathbb{R}^{n \times n}, \quad x \in \mathbb{R}^n, \quad b \in \mathbb{R}^n$$

Έστω $x^{(0)} \in \mathbb{R}^n$ αρχική εκτίμηση της λύσης

Ορίσουμε να κατεξερευνήσουμε την επαναληπτική διαδικασία. Στοι ως τις

επόμενη j-βαθμή $x^{(j)} \in \mathbb{R}^n$ και $\lim_{j \rightarrow \infty} x^{(j)} = x^*$, όπου x^* η λύση του προβλήματος

$$x^{(0)} \rightarrow x^{(1)} \rightarrow x^{(2)} \rightarrow \dots \rightarrow x^{(j)} \approx x^*$$

Έστω M, N τίτλοις $\mathbb{R}^{n \times n}$ των $\exists M^{-1}$ και $A = M - N$

$$Ax = b \Leftrightarrow (M - N)x = b \Leftrightarrow Mx = Nx + b \Leftrightarrow$$

$$x = M^{-1}N x + M^{-1}b$$

$$\square G = (M^{-1}N) \Rightarrow x = \cancel{G}x + \cancel{N^{-1}b}$$

$$\begin{array}{c} \overset{\text{A}}{\boxed{\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}}} \\ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \\ M \qquad \qquad \qquad N \end{array}$$

Οριούτε την γενική επαναληπτική μέθοδο ως εξής

$x^{(k)} \in \mathbb{R}^n$ τυχαιο διάνυσμα.

$$x^{(k)} = Q x^{(k-1)} + M^{-1} b, \quad k > 1$$

Περιήγηση: Έστω $Ax=b$ και M, N τ. $\exists M^{-1}$ και $A=M-N$, $Q=M^{-1}N$

Τότε $x^{(k)} = Q x^{(k-1)} + M^{-1} b$ ευχρήσιμη σε λύση $x^* \in \mathbb{R}^n$

ανν $\rho(Q) < 1$.

Αποδείξη:

$$\left. \begin{array}{l} x^{(k)} = Q x^{(k-1)} + M^{-1} b \\ x^* = Q x^* + M^{-1} b \end{array} \right\} \Rightarrow x^{(k)} - x^* = Q(x^{(k-1)} - x^*) = Q^2(x^{(k-2)} - x^*) = \dots = Q^k(x^{(0)} - x^*)$$

θελούμε $Q^k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} 0$ (1)

Εάν \underline{G} είναι διαχωτούμενος. $\underline{G} = V^{-1} \Lambda V \Rightarrow \underline{G}^k = V^{-1} \Lambda^k V$

$$(A\underline{v} = \lambda \underline{v} \Rightarrow A^2 \underline{v} = \lambda A \underline{v} = \lambda \cdot \lambda \underline{v} = \lambda^2 \underline{v})$$

$$\underline{G}^k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} \textcircled{1} \quad \text{αν} \quad \Lambda^k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} \textcircled{1} \Leftrightarrow \underbrace{\max_{j \in \{1, \dots, m\}} |\lambda_j|}_{P(\underline{G})} < 1 \Leftrightarrow P(\underline{G}) < 1$$

Τηρόταση: $P(\underline{G}) \leq \|\underline{G}\| \wedge$ φυσική ρέση.

Έσοδων λ, \underline{v} ιδ. οδ. και διαδικασία του \underline{G}

$$\underline{G}\underline{v} = \lambda \underline{v} \Rightarrow \|\underline{G}\underline{v}\| = |\lambda| \|\underline{v}\| \quad \Rightarrow \quad |\lambda| \|\underline{v}\| \leq \|\underline{G}\| \|\underline{v}\| \Rightarrow$$
$$\|\underline{G}\underline{v}\| \leq \|\underline{G}\| \|\underline{v}\|$$

$$\Rightarrow \|\underline{G}\| \geq |\lambda| \Rightarrow \|\underline{G}\| \geq \max_{\lambda \in \sigma(\underline{G})} |\lambda| = P(\underline{G}) \quad \checkmark$$

Ikvadratisk gyldigheden fra forsættet viser at $X^{(k)} = \underline{G} X^{(k-1)} + M^{-1} b$

$$\exists \|\cdot\|: \mathbb{R}^{n \times m} \rightarrow \mathbb{R} \text{ s.t. } \|\underline{G}\| < 1$$
