

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 2 \\ -1 & 1 & 3 \\ 2 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

Satz: Falls A symmetrisch und positiv definit, so hat A eine Cholesky-Zerlegung, d.h.  $\exists$  untere  $\Delta$ -Matrix L sodass  $A = L \cdot L^T$

$$\begin{pmatrix} l_{11} & 0 & 0 \\ -l_{21} & l_{22} & 0 \\ 2l_{31} & l_{32} & l_{33} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} l_{11} & l_{12} & l_{13} \\ 0 & l_{22} & l_{23} \\ 0 & 0 & l_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 2 \\ -1 & 1 & 3 \\ 2 & 3 & 3 \end{pmatrix}$$

$l_{11}^2 = 3 \Rightarrow l_{11} = \sqrt{3}$   
 $l_{21} \cdot l_{11} = -1 \Rightarrow l_{21} = \frac{-1}{\sqrt{3}}$   
 $l_{31} \cdot l_{11} = 2 \Rightarrow l_{31} = \frac{2}{\sqrt{3}}$   
 $l_{21}^2 + l_{22}^2 = 1 \Rightarrow l_{22} = \sqrt{1 - l_{21}^2} = \sqrt{1 - \frac{1}{3}} = \sqrt{\frac{2}{3}}$   
 $l_{31} \cdot l_{21} + l_{32} \cdot l_{22} = 3$   
 $-\frac{2}{3} + l_{32} \cdot \sqrt{\frac{2}{3}} = 3 \Rightarrow l_{32} = \frac{3 + \frac{2}{3}}{\sqrt{\frac{2}{3}}} = \frac{11}{\sqrt{2}}$   
 $l_{31}^2 + l_{32}^2 + l_{33}^2 = 3$   
 $\frac{4}{3} + \frac{121}{2} + l_{33}^2 = 3 \Rightarrow l_{33}^2 = 3 - \frac{4}{3} - \frac{121}{2} = \frac{6}{2} - \frac{8}{6} - \frac{121}{2} = \frac{2}{2} - \frac{121}{2} = -\frac{119}{2}$  (Note: This calculation seems off in the original image, likely a typo in the handwritten work.)

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} \sqrt{3} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{3}} & \sqrt{\frac{2}{3}} & 0 \\ \frac{2}{\sqrt{3}} & \frac{11}{\sqrt{2}} & \sqrt{\frac{2}{3}} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} = A$$

$$LL^T = \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 2 \\ -1 & 1 & 3 \\ 2 & 3 & 3 \end{pmatrix} = A$$

Th. 5.7: Sei  $A \in M(n, K)$  herm. pos. def. Dann ex. genau eine unt.  $\Delta$ -Mat. L so, dass  $A = LL^T$ ,  $l_{ii} > 0$   
 (Zerl. in (5.10) heißt Cholesky-Zerlegung von A).

(a) (10 Punkte) Berechnen Sie  $p(x)$  wobei  $p \in \mathbb{P}_3(\mathbb{R})$  die Interpolationspolynomfunktion zu den Daten

$$p(1) = 1, p(2) = 3, p(3) = 1, p(4) = 5$$

$$\frac{(x-2)^0}{0!} \cdot 1 + \frac{(x-1)^0}{0!} \cdot 3 = 1 + 3 = 4$$

$$\frac{(x-1)^0}{0!} \cdot 3 + \frac{(x-2)^0}{0!} \cdot 1 = 3 + 1 = 4$$

$$\frac{(x-1)^0}{0!} \cdot 1 + \frac{(x-2)^0}{0!} \cdot 3 = 1 + 3 = 4$$

$$P[1,1,2] = \frac{(x-1) \cdot P[1,2] - (x-2) \cdot P[1,1]}{2-1} = \frac{(x-1) \cdot 3 - (x-2) \cdot 1}{1} = 2x - 1$$

$$P[1,2,2] = \frac{(x-1) \cdot P[2,2] - (x-2) \cdot P[1,2]}{2-1} = \frac{(x-1) \cdot 1 - (x-2) \cdot 3}{1} = -2x + 5$$

$$P[1,2,3] = \frac{(x-1) \cdot P[2,3] - (x-2) \cdot P[1,3]}{2-1} = \frac{(x-1) \cdot 1 - (x-2) \cdot 3}{1} = -2x + 5$$

und fortgesetzt:  
 $P_0 = 1$   
 $P_1 = P[1,1,2] = 2x - 1$   
 $P_2 = P[1,2,2] = -2x + 5$   
 $P_3 = P[1,2,3] = -2x + 5$   
 $P_4 = 1$   
 $P_5 = P[1,1,2,2] = 2x^2 - 2x$

(b) (10 Punkte) Auf der Menge  $K := \{0, 1, 2\}$  seien Verknüpfungen  $+$ ,  $\cdot$  durch die Verknüpfungstafeln

+	0	1	2
0	0	1	2
1	1	2	0
2	2	0	1

definiert. Dann ist  $(K, +, \cdot)$  ein Körper (das sollen Sie hier nicht zeigen). Es sei  $f := a_0 + a_1X + a_2X^2 + a_3X^3 \in K[X]_3$  das Interpolationspolynom zu den Daten

$$f(1) = 0, f(2) = 2, f'(2) = 0, f''(2) = 2$$

Bestimmen Sie  $a_0, a_1, a_2, a_3 \in K$  mit Hilfe der dividierten Differenzen und der Newtonschen Interpolationsformel.

$$\begin{aligned}
 P[1,2,2,2] &= P[1,2,2] + [1,2,2,2] \prod_{i=0}^{2} (X - x_i) \\
 &= P[1,2] + [1,2,2] \cdot (X-1)(X-2) + [1,2,2,2] \cdot (X-1)(X-2)^2 \\
 &= P[1] + [1,2] \cdot (X-1) + [1,2,2] \cdot (X-1)(X-2) + [1,2,2,2] \cdot (X-1)(X-2)^2 \\
 &= 2 \cdot (X-1) + (X-1)(X-2) \\
 &= 2X - 2 + X^2 - 2X - X + 2 \\
 &= X^2 - X = X^2 + 2X
 \end{aligned}$$

Zu (b): Wir bestimmen  $f = P[1,2,2,2]$  mit Hilfe der Newtonschen Interpolationsformel (3.20a):

$$P[1,2,2,2] = [1] + [1,2](X-1) + [1,2,2](X-1)(X-2) + [1,2,2,2](X-1)(X-2)^2 \quad (1)$$

Die Koeffizienten ergeben sich nach Bem. 3.19 aus dem Neville-Schema (4 Punkte)

$[1] = y_1 = 0$   
 $[2] = y_2 = 2 \Rightarrow [1,2] = \frac{2-0}{2-1} = 2$   
 $[2] = y_2 = 2 \Rightarrow [2,2] = y_2' = 0 \Rightarrow [1,2,2] = \frac{0-2}{2-1} = -2$   
 $[2] = y_2 = 2 \Rightarrow [2,2] = y_2' = 0 \Rightarrow [2,2,2] = y_2'' = 2 \Rightarrow [1,2,2,2] = \frac{2-0}{2-1} = 2$

Eingesetzt in (1) ergibt sich

$$\begin{aligned}
 P[1,2,2,2] &= 0 + 2(X-1) + (-2)(X-1)(X-2) + 2(X-1)(X-2)^2 \\
 &= 2X - 2 + X^2 - 3X + 2 = X^2 - X = X^2 + 2X \quad (3 \text{ Punkte}).
 \end{aligned}$$

Also gilt

$$a_0 = 0, a_1 = 2, a_2 = 1, a_3 = 0 \quad (1 \text{ Punkt}).$$

$$\begin{aligned}
 2+2 &= 4 = 1 \\
 2+1 &= 0 \\
 2 \cdot 2 &= 4 = 1
 \end{aligned}$$

Th. 3.17: In Situation von Def. 3.12/3.16 gilt Newtons Interpolationsformel

$$P[x_0, \dots, x_n] = \sum_{j=0}^n [x_0, \dots, x_j] \omega_j \in K[X]_n \quad (3.20a)$$

wobei

$$\omega_j = \prod_{i=0, i \neq j}^{j-1} (X - x_i) \in K[X]_j \subseteq K[X]_n \quad (3.20b)$$

$\omega_j$ : Newtonsche Basispol.

Nach (3.20a) gilt die Rekursion

$$P[x_0] = y_0^{(0)} \quad (3.21a)$$

$$P[x_0, \dots, x_j] = P[x_0, \dots, x_{j-1}] + [x_0, \dots, x_j] \omega_j \quad \text{für } 1 \leq j \leq n. \quad (3.21b)$$

Th. 3.18: In Situation von Def. 3.16 gilt:

(a) Rekursion: Für  $r=0$

$$[x_0, \dots, x_n] = [x_0, \dots, x_n] = \frac{y_n - y_0}{x_n - x_0} \quad (3.22a)$$

Für  $r > 0$  und  $x_a \neq x_b$ :

$$[x_0, \dots, x_n] = \frac{[x_0, \dots, x_{a-1}, x_n] - [x_0, \dots, x_{a-1}, x_b]}{x_n - x_b} \quad (3.22b)$$

$$\begin{aligned}
 2 &= \frac{[2,2] - [1,1]}{2-1} = [1,2] \\
 [1,2] &= \frac{[2,2,2] - [1,2,2]}{2-1} \\
 [1,2,2] &= \frac{[2,2,2,2] - [1,2,2,2]}{2-1}
 \end{aligned}$$