

Analysis III  
TUHH  
VL 8, 8. Dezember 2016

Newton Verfahren

Michael Hinze

Aufgabe: finde Nullstellen  $F(x) = 0$ , wobei  $F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$

$x^*$  mit  $F(x^*) = 0 \stackrel{!}{=} F(x) + F'(x)(x^* - x)$  (Entwicklung bei  $x$ )

$F'(x^*)^{-1}$  existiert. Dann

$$x^* \stackrel{!}{=} x - F'(x)^{-1} F(x) \quad (*)$$

falls  $F'(x^*)^{-1}$  existiert.  $F$  stetig diffbar. Dann gilt auch  $F'(x)$  invertierbar für  $x$  "in der Nähe" von  $x^*$ , falls  $F'(x^*)$  invertierbar.

(\*) motiviert einen Iterationsprozess

$$x^{\text{neu}} = x^{\text{alt}} - F'(x^{\text{alt}})^{-1} F(x^{\text{alt}})$$

$$x^{\text{alt}} = x^{\text{neu}}$$

Newton Verfahren

Frage: konvergiert diese Iteration gegen eine Nullstelle  $x^*$  von  $F$ .

Erinnerung: Fixpunkt Iteration  $x^{k+1} = G(x^k)$  zur Bestimmung eines Fixpunktes  $x^*$  von  $G$ , d.h.  $x^* = G(x^*)$ .

Newton Verfahren:  $G(x) = x - F'(x)^{-1} F(x)$

Hg (Newton Verfahren)  $F: D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ ,  $x^0 \in D$  geg.

0)  $k=0$

i)  $F(x^k) = 0$  STOP mit  $x^* = x^k$

ii) Löse  $F'(x^k) \Delta x^k = -F(x^k)$  Lösung eines linearen GLS

iii)  $x^{k+1} = x^k + \Delta x^k$  ( $\Delta x^k = x^{k+1} - x^k$ )

iv)  $k = k+1$ , gehe zu i)

### Bemerkungen

a) Schritt ii) erfordert Lösung eines linearen GLS.  $F'(x^k)$  sollte also regulär sein. Dann ist das Verfahren durchführbar!

b)  $F'(x^k)^{-1}$  wird in der Praxis NICHT berechnet

### Eigenschaften und Konvergenz des Newton Verfahrens

Hilfssatz: Sei  $F$  stetig diffbar und es gelte  $F(x^*) = 0$  mit  $F'(x^*)$  invertierbar. Dann gibt es  $\tau > 0$  und  $\varepsilon > 0$  s.d.

$$(x) \quad \|F(x)\| \geq \tau \|x - x^*\| \quad \forall x \in B_\varepsilon(x^*) \quad \text{SgL}$$

i) Dann  $x^*$  einzige Nullstelle in  $B_\varepsilon(x^*)$

$$ii) \quad \|x - x^*\| \leq \frac{1}{\tau} \| \underbrace{F(x) - F(x^*)}_{=0} \| = \frac{1}{\tau} \text{Residuum in } F=0$$

Residuum ist ein Maß für den Fehler

iii)  $\tau = \frac{1}{2\|F'(x^*)^{-1}\|}$ , d.h. je "weniger regulär"  $F'(x^*)$  ist, desto schlechter ist die Abschätzung (x).

Konvergenzsatz:  $F: D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig diffbar,  $x^* \in D$  sei Nullstelle von  $F$ , d.h.  $F(x^*) = 0$  mit  $F'(x^*)$  invertierbar. Dann gibt es  $B_\epsilon(x^*) \subset D$ , s.d. unser Hg für jeden Startwert  $x^0 \in B_\epsilon(x^*)$  gegen  $x^*$  konvergiert, d.h. Hg erzeugt Folge  $(x^k)$  mit  $x^k \in B_\epsilon(x^*)$   $\forall k$  und

$$\lim_{k \rightarrow \infty} x^k = x^*$$

Formel gilt

$$\|x^{k+1} - x^*\| = o(\|x^k - x^*\|) \quad \text{für } x^k \rightarrow x^*,$$

d.h. (1)  $\frac{\|x^{k+1} - x^*\|}{\|x^k - x^*\|} \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow \infty)$  Superlineare Konvergenz

Ist zusätzlich  $F'$  Lipschitz stetig, d.h.  $\|F'(y) - F'(x)\| \leq L\|y - x\|$  für alle  $x, y \in D$ . Dann ist die Konvergenz quadratisch, d.h. mit einem CSO gilt

$$(2) \quad \|x^{k+1} - x^*\| \leq C \|x^k - x^*\|^2 \quad \forall k$$

Nachweis: HS oben liefert, dass  $x^*$  einzige Nullstelle in  $B_\epsilon(x^*)$

Wird (1) und (2) nachweisen. Dazu schreibe

$$x^{k+1} - x^* = x^{k+1} - x^k + x^k - x^*$$

Newton  
Verfahren

$$-F'(x^k)^{-1}F(x^k) + x^k - x^*$$

$$f(t) := F(x^k + t(x^* - x^k))$$

$$f(1) - f(0) = \int_0^1 f'(t) dt$$

$$= F'(x^k)^{-1} \left( \underbrace{F(x^*) - F(x^k)}_{=0} - F'(x^k)(x^* - x^k) \right)$$

$$\begin{aligned} \text{MWS} &= F'(x^k)^{-1} \left( \int_0^1 F'(x^k + t(x^* - x^k)) dt (x^* - x^k) - F'(x^k)(x^* - x^k) \right) \\ \text{Diff Rechnung} & \end{aligned}$$

$$= F'(x^k)^{-1} \int_0^1 (F'(x^k + t(x^* - x^k)) - F'(x^k)) dt (x^* - x^k)$$

$$\Rightarrow \|x^{k+1} - x^*\| = \| \underbrace{\phantom{\int_0^1 (F'(x^k + t(x^* - x^k)) - F'(x^k)) dt}}_{\leq \|F'(x^k)^{-1}\| \int_0^1 \|F'(x^k + t(x^* - x^k)) - F'(x^k)\| dt} \|x^k - x^*\|$$

$F'(x^*)$  invertierbar,  $x^k$  in der Nähe von  $x^*$  (induktiv nachweisbar unter kontrollierter

Dann  $F'(x^k)$  invertierbar, da  $F'$  stetig. (Vervollständigung von  $\varepsilon$ )

Damit

$$\frac{\|x^{k+1} - x^*\|}{\|x^k - x^*\|} \leq \underbrace{\|F'(x^k)^{-1}\|}_{\leq C \text{ in } B_\varepsilon(x^*)} \underbrace{\int_0^1 \|F'(x^k + t(x^* - x^k)) - F'(x^k)\| dt}_{(3)} \rightarrow 0 \text{ (} x^k \rightarrow x^* \text{)}$$

d.h.  $x^k \rightarrow x^*$  Superlinear.

Ist jetzt  $F'$  L-stetig. Dann in (3)

$$\|F'(x^k + t(x^* - x^k)) - F'(x^k)\| \leq L t \|x^* - x^k\|, \text{ also}$$

$$\|x^{k+1} - x^*\| \leq C \frac{1}{2} L \|x^k - x^*\|^2.$$

Anwendungsbeispiel Berechnung normierter EVen einer Matrix  
 $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ . Ziel: finde  $x$  mit  $\|x\|=1$  und  $Ax = \lambda x$

Dazu setzen  $u := (x, \lambda) \in \mathbb{R}^{n+1}$ ,  $F(u) := \begin{bmatrix} Ax - \lambda x \\ \|x\|^2 - 1 \end{bmatrix}$

$F(u^*) = 0$ , dann  $Ax^* = \lambda^* x^*$  und  $\|x^*\| = 1$

Newton Verfahren löst in jedem Schritt ein GLS des Form

$$\underbrace{\begin{bmatrix} A - \lambda^k \text{Id} & -x^k \\ 2(x^k)^t & 0 \end{bmatrix}}_{F'(u^k)} \underbrace{\begin{bmatrix} \delta x^k \\ \delta \lambda^k \end{bmatrix}}_{\text{Sub}} = - \underbrace{\begin{bmatrix} Ax^k - \lambda^k x^k \\ \|x^k\|^2 - 1 \end{bmatrix}}_{F(u^k)}$$

## Vektoranalysis (Exkurs)

i.)  $\varphi: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}$  Skalarfeld (stetig) partiell diffbar

$$\nabla \varphi = \text{grad } \varphi = \begin{bmatrix} \varphi_{x_1} \\ \vdots \\ \varphi_{x_n} \end{bmatrix} \quad \text{Gradient von } \varphi$$

ii.)  $\varphi$  wie oben und 2x mal (stetig) partiell diffbar

$$\Delta \varphi := \sum_{i=1}^n \varphi_{x_i x_i} \quad \text{Laplace Operator}$$

iii.)  $v: \mathbb{R}^n \supset D \rightarrow \mathbb{R}^n$  diffbares Vektorfeld,  $v = \begin{bmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{bmatrix}$

$$\text{div } v := \sum_{i=1}^n v_{i x_i} \quad \text{Divergenz von } v$$

iv.)  $n=3$   $v: D \rightarrow \mathbb{R}^3$  diffbar

$$\text{rot } v := \begin{bmatrix} v_3 x_2 - v_2 x_3 \\ v_1 x_3 - v_3 x_1 \\ v_2 x_1 - v_1 x_2 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^3 \quad \text{Rotation von } v.$$

Bemerkungen

i.)  $\nabla := \begin{bmatrix} \frac{\partial}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x_n} \end{bmatrix}$  Nabla-Operator (Differentialoperator)

$$\text{ii.) } \text{div } v = \nabla \cdot v = \nabla^t v = \sum_{i=1}^n \underbrace{\frac{\partial}{\partial x_i}}_{= v_{i x_i}} v_i$$

iii.)  $v$  Vektorfeld

$$\nabla v = [\nabla v_1 \quad \nabla v_2 \quad \dots \quad \nabla v_n] \in \mathbb{R}^{n \times n} \quad \text{Gradient des VFes}$$

$$\Delta v = \begin{bmatrix} \Delta v_1 \\ \vdots \\ \Delta v_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n \quad \text{Laplace des VFes}$$

iv.)  $v, w$  VFer

$$(w \cdot \nabla) v := \begin{bmatrix} (w \cdot \nabla) v_1 \\ \vdots \\ (w \cdot \nabla) v_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^n, \quad \text{wobei } w \cdot \nabla = \sum_{i=1}^n w_i \frac{\partial}{\partial x_i}$$

Siehe Kontinuumsmechanik, Navier-Stokes Gleichungen

Bsp :  $K(x) := \frac{k}{\|x\|^3} x \quad x \in \mathbb{R}^3, \quad k \neq 0, \quad x \neq 0$

Dann gilt  $\operatorname{div} K(x) = k \left( \frac{\partial}{\partial x_1} \left( \frac{x_1}{\|x\|^3} \right) + \frac{\partial}{\partial x_2} \left( \frac{x_2}{\|x\|^3} \right) + \frac{\partial}{\partial x_3} \left( \frac{x_3}{\|x\|^3} \right) \right)$

Quotienten  
=  
Regel

$$k \left( \frac{3}{\|x\|^3} - 3 \frac{\|x\|^2}{\|x\|^5} \right) = 0, \quad \text{d.h. } K \text{ divergenzfrei!}$$