

# Inhaltsverzeichnis

## Kapitel 1. Rechnen

§1.	Zahlen und ihre Darstellung . . . . .	1
	1.1 Zahldarstellung zu beliebiger Basis 2 * 1.2 Realisierung von Zahldarstellungen auf Rechenhilfsmitteln 6 * 1.3 Rechnen im Dualsystem 8 * 1.4 Festkomma-Arithmetik 11 * 1.5 Gleitkomma-Arithmetik 11 * 1.6 Aufgaben 12	
§2.	Operationen mit Gleitkommazahlen . . . . .	13
	2.1 Die Rundungsvorschrift 14 * 2.2 Verknüpfung von Gleitkommazahlen 16 * 2.3 Numerisch stabile bzw. instabile Auswertung von Formeln 18 * 2.4 Aufgaben 20	
§3.	Fehleranalysen . . . . .	20
	3.1 Die Kondition eines Problems 21 * 3.2 Abschätzung der Rundungsfehler durch Vorwärtsanalyse 24 * 3.3 Die Rückwärtsanalyse des Rundungsfehlers 28 * 3.4 Intervallarithmetik 29 * 3.5 Aufgaben 30	
§4.	Algorithmen . . . . .	32
	4.1 Der euklidische Algorithmus 32 * 4.2 Bewertung von Algorithmen 36 * 4.3 Komplexität von Algorithmen 39 * 4.4 Berechnung der Komplexität einiger Algorithmen 43 * 4.5 Ein Konzept zur Verbesserung der Komplexitätsordnung 45 * 4.6 Schnelle Matrixmultiplikation 48 * 4.7 Aufgaben 49	

## Kapitel 2. Lineare Gleichungssysteme

§1.	Das Eliminationsverfahren nach Gauß . . . . .	51
	1.1 Notation und Aufgabenstellung 52 * 1.2 Der Rechenprozeß 52 * 1.3 Das Gaußsche Verfahren als Dreieckszerlegung 54 * 1.4 Einige spezielle Matrizen 60 * 1.5 Bemerkungen zur Pivotsuche 62 * 1.6 Komplexität des Gaußschen Algorithmus 63 * 1.7 Aufgaben 65	
§2.	Die Cholesky-Zerlegung . . . . .	66
	2.1 Erinnerung an Bekanntes über positiv definite $(n \times n)$ -Matrizen 66 * 2.2 Der Satz von der Cholesky-Zerlegung 66 * 2.3 Komplexität der Cholesky-Zerlegung 68 * 2.4 Aufgaben 68	

§3.	Die QR-Zerlegung nach Householder . . . . .	69
	3.1 Householder-Matrizen $69 * 3.2$ Die Grundaufgabe $70 * 3.3$ Der Algorithmus nach Householder $71 * 3.4$ Komplexität der QR-Zerlegung $72 * 3.5$ Aufgaben $72$	
§4.	Vektornormen und Normen von Matrizen . . . . .	73
	4.1 Normen auf Vektorräumen $73 * 4.2$ Die natürliche Norm einer Matrix $74 * 4.3$ Spezielle Normen von Matrizen $75 * 4.4$ Aufgaben $78$	
§5.	Fehlerabschätzungen . . . . .	78
	5.1 Kondition einer Matrix $78 * 5.2$ Eine Fehlerabschätzung bei gestörter Matrix $80 * 5.3$ Brauchbare Lösungen $81 * 5.4$ Aufgaben $83$	
§6.	Schlechtkonditionierte Probleme . . . . .	84
	6.1 Die Singulärwertzerlegung einer Matrix $85 * 6.2$ Pseudonormallösungen linearer Gleichungssysteme $88 * 6.3$ Die Pseudoinverse einer Matrix $90 * 6.4$ Zurück zu linearen Gleichungssystemen $93 * 6.5$ Verbesserung der Kondition und Regularisierung eines linearen Gleichungssystems $94 * 6.6$ Aufgaben $97$	

### Kapitel 3. Eigenwerte

§1.	Reduktion auf Tridiagonal- bzw. Hessenberg-Gestalt . . . . .	99
	1.1 Das Householder-Verfahren $100 * 1.2$ Berechnung der Eigenwerte von Tridiagonalmatrizen $102 * 1.3$ Berechnung der Eigenwerte von Hessenberg-Matrizen $104 * 1.4$ Aufgaben $106$	
§2.	Die Jacobi-Rotation; Eigenwertabschätzungen . . . . .	106
	2.1 Das Jacobi-Verfahren $106 * 2.2$ Abschätzungen der Eigenwerte $110 * 2.3$ Aufgaben $113$	
§3.	Die Potenzmethode . . . . .	113
	3.1 Ein iterativer Ansatz $114 * 3.2$ Berechnung der Eigenvektoren und weiterer Eigenwerte $116 * 3.3$ Der Rayleigh-Quotient $116 * 3.4$ Aufgaben $117$	
§4.	Der QR-Algorithmus. . . . .	118
	4.1 Konvergenz des QR-Algorithmus $119 * 4.2$ Bemerkungen zum LR-Algorithmus $122 * 4.3$ Aufgaben $125$	

### Kapitel 4. Approximation

§1.	Vorbereitungen . . . . .	126
	1.1 Normierte Vektorräume $126 * 1.2$ Banachräume $127 * 1.3$ Hilberträume und Prae-Hilberträume $128 * 1.4$ Die Räume $L^p[a, b]$ $130 * 1.5$ Lineare Operatoren $131 * 1.6$ Aufgaben $133$	
§2.	Die Approximationssätze von Weierstraß . . . . .	134
	2.1 Approximation durch Polynome $134 * 2.2$ Der Approximationssatz für stetige Funktionen $135 * 2.3$ Der Gedankenkreis von Korovkin $137 * 2.4$ Anwendungen des Satzes $2.3. 140 * 2.5$ Approximationsgüte $142 * 2.6$ Aufgaben $144$	

§3.	Das allgemeine Approximationsproblem . . . . .	145
	3.1 Beste Näherungen 145 * 3.2 Existenz eines Proximums 146 * 3.3 Eindeutigkeit des Proximums 147 * 3.4 Lineare Approximation 148 * 3.5 Eindeutigkeit in endlichdimensionalen linearen Unterräumen 149 * 3.6 Aufgaben 153	
§4.	Gleichmäßige Approximation . . . . .	153
	4.1 Approximation durch Polynome 154 * 4.2 Haarsche Räume 155 * 4.3 Der Alternantensatz 156 * 4.4 Eindeutigkeit 158 * 4.5 Eine Abschätzung 158 * 4.6 Berechnung des Proximums 159 * 4.7 Tschebyschev-Polynome 1. Art 163 * 4.8 Entwicklung nach Tschebyschev-Polynomen 164 * 4.9 Konvergenz der Proxima 167 * 4.10 Zur nichtlinearen Approximation 167 * 4.11 Bemerkungen zur Approximationsaufgabe in $(C[a, b], \  \cdot \ _1)$ 168 * 4.12 Aufgaben 169	
§5.	Approximation in Prae-Hilberträumen . . . . .	170
	5.1 Charakterisierung des Proximums 171 * 5.2 Die Normalgleichungen 171 * 5.3 Orthonormalsysteme 172 * 5.4 Die Legendreschen Polynome 174 * 5.5 Eigenschaften orthonormierter Polynome 176 * 5.6 Konvergenz in $C[a, b]$ 177 * 5.7 Approximation stückweise stetiger Funktionen 178 * 5.8 Trigonometrische Approximation 179 * 5.9 Aufgaben 182	
§6.	Die Methode der kleinsten Quadrate . . . . .	183
	6.1 Diskrete Approximation 184 * 6.2 Die Lösung der Normalgleichungen 185 * 6.3 Ausgleichung durch Polynome 186 * 6.4 Zusammenfallende Stützstellen 188 * 6.5 Diskrete Approximation durch trigonometrische Funktionen 190 * 6.6 Aufgaben 193	

## Kapitel 5. Interpolation

§1.	Das Interpolationsproblem . . . . .	194
	1.1 Interpolation in Haarschen Räumen 194 * 1.2 Interpolation durch Polynome 195 * 1.3 Das Restglied 196 * 1.4 Abschätzungen 197 * 1.5 Aufgaben 199	
§2.	Interpolationsmethoden und Restglied . . . . .	200
	2.1 Ansatz von Lagrange 200 * 2.2 Ansatz von Newton 201 * 2.3 Steigungen 201 * 2.4 Die allgemeine Peanosche Restglieddarstellung 204 * 2.5 Eine ableitungsfreie Fehlerabschätzung 210 * 2.6 Verbindung zur Analysis 210 * 2.7 Aufgaben 212	
§3.	Gleichabständige Stützstellen . . . . .	213
	3.1 Das Differenzschema 214 * 3.2 Darstellungen des Interpolationspolynoms 214 * 3.3 Numerische Differentiation 216 * 3.4 Aufgaben 220	
§4.	Konvergenz von Interpolationspolynomen . . . . .	221
	4.1 Beste Interpolation 221 * 4.2 Konvergenzprobleme 222 * 4.3 Konvergenzaussagen 223 * 4.4 Aufgaben 226	
§5.	Spezielle Interpolationen . . . . .	227
	5.1 Das Horner Schema 227 * 5.2 Der Algorithmus von Aitken-Neville 228 * 5.3 Hermite-Interpolation 230 * 5.4 Trigonometrische Interpolation 232 * 5.5 Interpolation im Komplexen 233 * 5.6 Aufgaben 234	

§6.	Mehrdimensionale Interpolation . . . . .	235
	6.1 Verschiedene Interpolationsaufgaben 235 * 6.2 Interpolation auf Rechtecken 237 * 6.3 Abschätzung des Interpolationsfehlers 238 * 6.4 Aufgaben 240	

## Kapitel 6. Splines

§1.	Polynom-Splines . . . . .	242
	1.1 Splineräume 243 * 1.2 Basis eines Splineriums 244 * 1.3 Proxima in Splineräumen 244 * 1.4 Aufgaben 246	
§2.	Interpolierende Splines . . . . .	247
	2.1 Splines ungeraden Grades 247 * 2.2 Eine Extremaleigenschaft der Splines 250 * 2.3 Quadratische Splines 252 * 2.4 Konvergenzverhalten 254 * 2.5 Aufgaben 255	
§3.	B-Splines . . . . .	256
	3.1 Existenz von B-Splines 256 * 3.2 Lokale Basen 257 * 3.3 Weitere Eigenschaften von B-Splines 259 * 3.4 Lineare B-Splines 261 * 3.5 Quadratische B-Splines 262 * 3.6 Kubische B-Splines 263 * 3.7 Aufgaben 263	
§4.	Berechnung interpolierender Splines . . . . .	264
	4.1 Kubische Splines 264 * 4.2 Quadratische Splines 267 * 4.3 Ein allgemeines Interpolationsproblem 268 * 4.4 Aufgaben 270	
§5.	Abschätzungen und Approximation durch Splines . . . . .	271
	5.1 Fehlerabschätzungen für lineare Splines 271 * 5.2 Zur gleichmäßigen Approximation durch lineare Splines 273 * 5.3 Ausgleichen durch lineare Splines 273 * 5.4 Fehlerabschätzungen für Splines höheren Grades 275 * 5.5 Ausgleichssplines höheren Grades 278 * 5.6 Aufgaben 279	
§6.	Mehrdimensionale Splines . . . . .	281
	6.1 Bilineare Splines 281 * 6.2 Bikubische Splines 282 * 6.3 Blende-Splines 283 * 6.4 Aufgaben 286	

## Kapitel 7. Integration

§1.	Interpolationsquadratur . . . . .	289
	1.1 Rechteckregeln 289 * 1.2 Die Sehnentrapezregel 292 * 1.3 Die Euler-MacLaurinsche Entwicklung 295 * 1.4 Die Simpsonsche Regel 298 * 1.5 Newton-Cotes-Formeln 302 * 1.6 Unsymmetrische Quadraturformeln 303 * 1.7 Aufgaben 304	
§2.	Schrittweitenextrapolation . . . . .	304
	2.1 Das Halbierungsverfahren 305 * 2.2 Fehlerbetrachtung 307 * 2.3 Extrapolation 308 * 2.4 Konvergenz 310 * 2.5 Aufgaben 313	

§3.	Numerische Integration nach Gauß. . . . .	313
	3.1 Ansatz von Gauß 314 * 3.2 Gauß-Quadratur als Interpolationsquadratur 316 * 3.3 Fehlerdarstellung 317 * 3.4 Modifikationen 319 * 3.5 Uneigentliche Integrale 320 * 3.6 Stützstellen und Gewichte Gaußscher Quadraturformeln 322 * 3.7 Aufgaben 323	
§4.	Spezielle Quadraturen . . . . .	324
	4.1 Integration über ein unendliches Intervall 324 * 4.2 Singulärer Integrand 326 * 4.3 Periodische Funktionen 328 * 4.4 Aufgaben 329	
§5.	Optimalität und Konvergenz . . . . .	329
	5.1 Normminimierung 330 * 5.2 Minimaler Einfluß zufälliger Fehler 331 * 5.3 Optimale Quadraturformeln 332 * 5.4 Konvergenz von Quadraturformeln 335 * 5.5 Quadraturoperatoren 338 * 5.6 Aufgaben 339	
§6.	Mehrdimensionale Integration . . . . .	340
	6.1 Kartesische Produkte 340 * 6.2 Integration über Standardgebiete 343 * 6.3 Die Monte-Carlo-Methode 345 * 6.4 Aufgaben 347	

## Kapitel 8. Iteration

§1.	Das allgemeine Iterationsverfahren. . . . .	350
	1.1 Anschauliche Deutung des Iterationsverfahrens 350 * 1.2 Konvergenz des Iterationsverfahrens 351 * 1.3 Lipschitzkonstanten 353 * 1.4 Fehlerabschätzung 354 * 1.5 Konvergenzverhalten und Konvergenzgröße 355 * 1.6 Aufgaben 356	
§2.	Das Newton-Verfahren . . . . .	357
	2.1 Konvergenzbeschleunigung des Iterationsverfahrens 358 * 2.2 Geometrische Deutung 359 * 2.3 Mehrfache Nullstellen 360 * 2.4 Das Sekantenverfahren 361 * 2.5 Das Newton-Verfahren für $m > 1$ 363 * 2.6 Wurzeln algebraischer Gleichungen 364 * 2.7 Aufgaben 365	
§3.	Iterative Lösung linearer Gleichungssysteme . . . . .	367
	3.1 Folgen von Iterationsmatrizen 367 * 3.2 Das Gesamtschrittverfahren 369 * 3.3 Das Einzelschrittverfahren 373 * 3.4 Der Satz von Stein und Rosenberg 376 * 3.5 Aufgaben 380	
§4.	Weitere Konvergenzuntersuchungen . . . . .	381
	4.1 Relaxation beim Gesamtschrittverfahren 381 * 4.2 Relaxation beim Einzelschrittverfahren 383 * 4.3 Optimale Relaxationsparameter 386 * 4.4 Aufgaben 391	

## Kapitel 9. Lineare Optimierung

§1.	Einführende Beispiele, allgemeine Problemstellung . . . . .	393
	1.1 Eine optimale Produktionsplanung 393 * 1.2 Ein semiinfinites Optimierungsproblem 395 * 1.3 Ein lineares Steuerungsproblem 396 * 1.4 Die allgemeine Problemstellung 397 * 1.5 Aufgaben 398	

§2.	Polyeder . . . . .	399
	2.1 Charakterisierung von Ecken 399 * 2.2 Existenz von Ecken 401 * 2.3 Das Hauptergebnis 402 * 2.4 Eine weitere Charakterisierung von Ecken 403 * 2.5 Aufgaben 404	
§3.	Das Simplexverfahren . . . . .	405
	3.1 Vorbereitungen 405 * 3.2 Der Eckenaustausch ohne Entartung 407 * 3.3 Startecken 412 * 3.4 Bemerkungen zu entarteten Ecken 413 * 3.5 Die Zweiphasenmethode 414 * 3.6 Das revidierte Simplexverfahren 415 * 3.7 Aufgaben 417	
§4.	Betrachtungen zur Komplexität . . . . .	418
	4.1 Die Beispiele von Klee und Minty 418 * 4.2 Zum Durchschnittsver- halten von Algorithmen 419 * 4.3 Laufzeitverhalten von Algorithmen 420 * 4.4 Polynomiale Algorithmen 422 * 4.5 Aufgaben 427	
	Literatur . . . . .	428
	Bezeichnungen . . . . .	436
	Namen- und Sachverzeichnis . . . . .	438