

Agenda:

- ① Besprechung S6
 - ② Definitionen/Theorie
 - ③ Prüfungsaufgabe
-

S6

1.

Trick: Argumentiere C^1 . Also bei $f(x) = x^2 \rightarrow 2x$ ist stetig, ergo nimmt ein max auf $[-1, 1]$. ($L = \max_{x \in I} 2x$)

$$\Leftrightarrow : |f(x) - f(y)| \leq \underline{L \cdot |x - y|}, \forall x, y \in I$$

$$\text{Also } f(x) = x^2: |x^2 - y^2| = |(x - y)(x + y)| = \underbrace{|x + y|}_{\leq 2 \text{ bei } I} \cdot |x - y| \leq 2|x - y|. \quad \square$$

Def: Der globale Diskretisierungsfehler (GDF) zur Zeit t_j

$$E_j := \underbrace{y(t_j)}_{\text{real}} - \underbrace{y^j}_{\text{abschätzung}}$$

Def: Der lokale Diskretisierungsfehler (LDF) zur Zeit t_j

$$e_j := y(t_j) - \left(y(t_{j-1}) + h \cdot \phi(t_{j-1}, y(t_{j-1}), h) \right)$$

Def: ESV ist konvergent von der Ordnung p ($1 < 0 < p$), falls

$$E := \max_{j=0, \dots, N} |E_j| = \mathcal{O}(h^p), h \rightarrow 0$$

$f(x) = \mathcal{O}(g(x))$, $x \rightarrow a$ falls

$$\limsup_{x \rightarrow a} \frac{|f(x)|}{|g(x)|} < \infty$$

Def: Der Konsistenzfehler (KF) zur Zeit t_j

$$\tau_j = \frac{e_j}{h} = \frac{y(t_j) - y(t_{j-1})}{h} - \phi(t_{j-1}, y(t_{j-1}), h)$$

Def: Ein ESN heißt konsistent der Ordnung p , falls

$$\tau := \max_{j=0, \dots, N} |\tau_j| = \mathcal{O}(h^p), h \rightarrow 0$$

Why?

u Konsistenz sagt ob der Algo tatsächlich das gegebene Problem (gut) löst und nicht anderes. ^s

Satz: Ein RK Methode ist konsistent $\Leftrightarrow \sum_k b_k = 1$
 $p \geq 1$

Wie zeigt man Ordnung?

- 1) Überprüfen $\sum b_k = 1$
- 2) Entwickle ϕ und $y(t+h)$ in ihre Taylorreihen (bzg h)
- 3) ???
- 4) profit

W17: Wir betrachten AWP:

$$\dot{y}(t) = f(t, y(t)), \quad y(0) = y_0,$$

und RK-ESV mit folgendem Butcher-Schema

0	0	0	0
1/3	1/3	0	0
2/3	2/3	0	0
	0	1/2	1/2

z: Das Verfahren hat Konsistenzordnung 2 (und nicht 3)

Lösung:

1) $\sum b_i = 1$ ✓

2) y: $\dot{y}(t) = f(y(t), t)$

$$\ddot{y}(t) = \frac{\partial}{\partial t} f(y(t), t) \cdot f(y(t), t)$$

$$\ddot{y}(t) = \frac{\partial^2}{\partial t^2} (y(t) f(y(t), t)^2) + \left(\frac{df}{dy} (y(t)) \right)^2 f(y(t), t)$$

Φ: Methode 1: k_1, k_2, k_3 in Taylorreihen entwickeln

Methode 2: Φ direkt zu entwickeln

$$k_1 = f(t_j, y_j)$$

$$k_2 = f\left(t_j + \frac{1}{3}h, y_j + h \frac{1}{3}k_1\right)$$

$$k_3 = f\left(t_j + \frac{2}{3}h, y_j + h \frac{2}{3}k_1\right)$$

$$y_{j+1} = y_j + \frac{h}{2} (k_2 + k_3)$$

$$\rightarrow \Phi(h) = \frac{1}{2} (k_2 + k_3)$$

Methode 1:

$$k_1(h) = f(y(t))$$

$$k_2(h) = f(y(t)) + \frac{\partial f}{\partial y}(y(t)) \overbrace{\left(\frac{1}{3} h f(y(t)) \right)}^{\Delta y} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(y(t)) \left(\frac{1}{3} h f(y(t)) \right)^2 + \mathcal{O}(h^3)$$

$$k_3(h) = f(y(t)) + \frac{\partial f}{\partial y}(y(t)) \left(\frac{2}{3} h f(y(t)) \right) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(y(t)) \left(\frac{2}{3} h f(y(t)) \right)^2 + \mathcal{O}(h^3)$$

$$\hookrightarrow \Phi(h) = \frac{1}{2} (k_2(h) + k_3(h)) = f(y(t)) + \frac{h}{2} \frac{\partial f}{\partial y}(y(t)) \cdot f(y(t))$$

$$+ \frac{h^2}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(y(t)) \cdot f(y(t))^2 \cdot \frac{6}{18}$$

$$\frac{y(t_j) - y(t_{j-1})}{h} - \phi(t_{j-1}, y(t_{j-1}), h) =$$

↳

$$\frac{y(t+h) - y(t)}{h} = \frac{y(t) + h\dot{y}(t) + \frac{h^2}{2}\ddot{y}(t) + \frac{h^3}{6}\ddot{\dot{y}}(t) - y(t)}{h} = f + \frac{h}{2} \frac{\partial}{\partial t} f(y(t), t) \cdot f(y(t), t) + \frac{h^2}{6} \frac{\partial^2}{\partial t^2} (y(t) f(y(t))^2) + \left(\frac{df}{dy} (y(t))^2 f(y(t)) \right)$$

$$= \cancel{f} + \cancel{\frac{h}{2} \frac{\partial}{\partial t} f(y(t), t) \cdot f(y(t), t)} + \left(\frac{h^2}{6} \frac{\partial^2}{\partial t^2} (y(t) f(y(t))^2) + \left(\frac{df}{dy} (y(t))^2 f(y(t)) \right) \right) + \mathcal{O}(h^3) - \cancel{f(y(t))} + \cancel{\frac{h}{2} \frac{\partial f}{\partial y} (y(t)) \cdot f(y(t))} + \left. \frac{h^2}{2} \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} (y(t)) \cdot f(y(t))^2 \cdot \frac{6}{18} \right\} + \mathcal{O}(h^3) = \mathcal{O}(h^2)$$

streicht sich nicht weg $\rightarrow \mathcal{O}(h^2)$