

Differentialgleichungen I

TUHH

VL 10, 20. Dezember 2016

Numerische Methoden, Stabilität

Michael Hinze

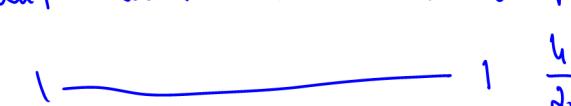
Konstruktion von Verfahren zur numerischen Lösung von
 $y' = f(t, y)$, $y(t_0) = y_0$

- i.) Trapezverfahren \rightarrow VL 13-12.16
- ii.) Extrapolationsprinzip

Ziel: $F(0)$ berechnen. Das geht aber nicht, weil dies aufwändig wäre.

Bsp: $F(0) = y(t_{k+1})$, mit y_k nicht exakt berechenbar

$F(h) := y_k \approx y(t_{k+1})$ mit y_k bei Schrittweite h

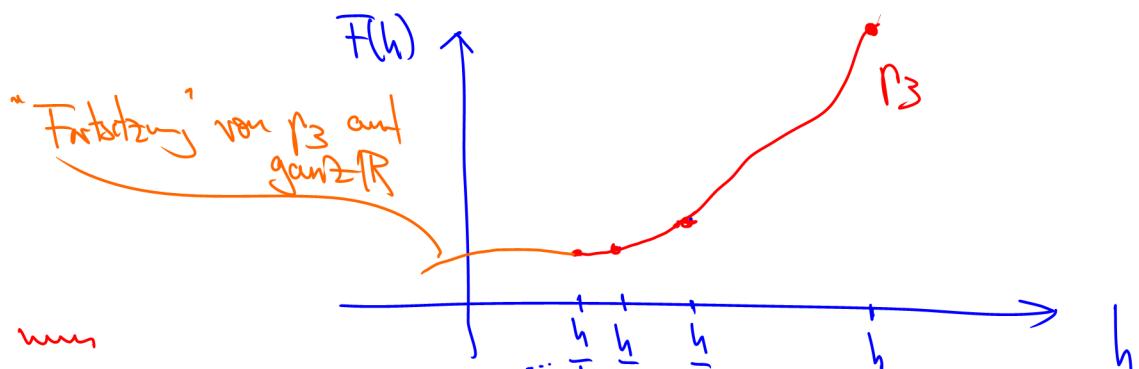
$F(\frac{h}{2}) := y_k^2 \approx y(t_{k+1})$ 

\vdots $F(\frac{h}{n+1}) := y_k^{n+1} \approx y(t_{k+1})$ 

Interpolieren in $(h, F(h)), \dots, (\frac{h}{n+1}, F(\frac{h}{n+1})) \rightarrow P_n(s) \in \mathbb{P}_n$ mit
 $P_n(\frac{h}{i}) = y_k^i$

Wir wissen: $y_h \xrightarrow{i \rightarrow \infty} y(t_{k+1})$

(VL 13.12.16)



Idee: Fasse nun $P_1(0)$ als Näherung von $F(0)$ auf.

Dieses Prinzip heißt Extrapolation.

Anwenden auf numerische Integration von DGLen

$n=1$: Interpolation in $(h, f(h))$ und $(\frac{h}{2}, f(\frac{h}{2}))$ liefert

$$P_1(s) = 2f_{\frac{h}{2}} - f_h + \frac{2}{h}(f_h - f_{\frac{h}{2}})s$$

$$\text{Damit } P_1(0) = 2f_{\frac{h}{2}} - f_h$$

Wir setzen

$$y_h^1 := f_h := y_k + h f(x_k, y_k) \quad \text{Gaußschnitt mit } h$$

$$y_h^2 := f_{\frac{h}{2}} := y_k + \frac{h}{2} f(x_k, y_k) + \frac{h}{2} f(x_k + \frac{h}{2}, y_k + \frac{h}{2} f(x_k, y_k)) \quad \downarrow \text{Gaußschnitt mit } \frac{h}{2}$$

$$P_1(0) = 2y_h^2 - y_h^1 = \underbrace{y_k + h f(x_k + \frac{h}{2}, y_k + \frac{h}{2} f(x_k, y_k))}_{=: y_h^3}$$

neue Näherung für $y(t_{k+1})$

Es geht (falls f flach)

$$y(t_{k+1}) - (2y_h^2 - y_h^3) \sim h^2$$

$$y_{k+1} = y_k + \frac{h}{2} f(x_k, y_k) + \frac{h}{2} f(x_k + \frac{h}{2}, y_k + \frac{h}{2} f(x_k, y_k))$$

heißt verbessertes Euler Verfahren.

Quadratur

$$y'(t) = f(t, y(t)), \quad y(t_0) = y_0$$

$$\Rightarrow y(t_{k+1}) - y(t_k) = \int_{t_k}^{t_{k+1}} f(s, y(s)) ds$$

$$\text{d.h. } y(t_1) = y_0 + \int_{t_0}^{t_1} f(s, y(s)) ds$$

i.d.R. nicht exakt auswertbar!

Ansatz: Quadraturformel

$$\text{i.) Mittelpunktregel: } \int_a^b g(s) ds \approx (b-a) g\left(\frac{a+b}{2}\right)$$

Anwendet auf unser Situation:

$$\int_{t_0}^{t_1} f(s, y(s)) ds \approx (t_1 - t_0) f\left(t_0 + \frac{h}{2}, \underbrace{y(t_0 + \frac{h}{2})}_{\text{unbekannt}}\right)$$

$$\text{Flur: } y(t_0 + \frac{h}{2}) = \underbrace{y(t_0)}_{= y_0} + \underbrace{\frac{h}{2} y'(t_0)}_{f(t_0, y_0)} + \mathcal{O}(h^2)$$

unbekannt

$$\int_{t_0}^{t_1} f(s, y(s)) ds \approx h f\left(t_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{h}{2} f(t_0, y_0)\right)$$

Schlußlich

$$y(t_1) \approx y_0 + h f(t_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{h}{2} f(t_0, y_0))$$

Vorfahren: $y_1 \approx y(t_1)$; $y_1 = y_0 + h f(t_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{h}{2} f(t_0, y_0))$

Vereinfachtes Culus Polygone Vorfahren.

$$y_0 \text{ gg.}; \quad y_{k+1} = y_k + h f(t_{k+\frac{1}{2}}, y_k + \frac{h}{2} f(x_k, y_k))$$

explizites
Vorfahren

Ein implizites Vorfahren:

$$\int_{t_0}^{t_1} f(s, y(s)) ds \stackrel{\text{Trapezregel}}{\approx} \frac{1}{2} (t_1 - t_0) (f(t_1, y(t_1)) + f(t_0, y(t_0)))$$

Vorfahren

$$y_1 = y_0 + \frac{1}{2} h [f(t_0 + h, y_1) + f(t_0, y_0)]$$

implizit in y_1 . Auflösen nach y_1 möglich, falls f gegeben,

d.h. $b(s) := s - (y_0 + \frac{1}{2} h [f(t_0 + h, s) - f(t_0, y_0)])$ erfüllt die Voraussetzung des Satzes über die Umkehrabbildung \rightarrow Sg L

$b(s) = 0 \rightarrow$ Newton Vorfahren

Potenzreihen-Methode zur Näherungsweise bzgl von $y' = f(t_0 y), y(t_0) = y_0$

$$\text{P: } y(t) = a_0 + a_1(t-t_0) + a_2(t-t_0)^2 + \dots \quad \text{Potenzreihe} \rightarrow a_0 = ?; a_1 = ?; a_2 = ?$$

Damit gilt: $a_0 = y(t_0) = y_0 \quad \wedge \quad y'(t_0) = a_1 = f(t_0, y_0) \quad \wedge$

$$y''(t_0) = 2a_2$$

$$''(y'(t_0))|_{t=t_0} = f(t_0, y_0)|_{t=t_0}$$

$$\left. f(t, y(t)) \right|_{t=t_0}^1 = \left[f_x(t_0, y(t)) + f_y(t_0, y(t)) y'(t) \right]_{t=t_0} = \\ \rightarrow a_2 = \frac{1}{2}$$

Taylorreihen - Methode für $y' = f(t, y)$, $y(t_0) = y_0$

$$\text{TR : } y(t) = y(t_0) + y'(t_0)(t-t_0) + \frac{1}{2} y''(t_0)(t-t_0)^2 + \dots + \frac{1}{n!} y^{(n)}(t_0)(t-t_0)^n + R_n \quad \text{mit } R_n = o((t-t_0)^n)$$

Werte, $y(t_0) = y_0$
 $y'(t_0) = f(t_0, y_0)$
 $y''(t_0) = f_x(t_0, y_0) + f_y(t_0, y_0) f(t_0, y_0)$
 $y'''(t_0) = \dots$ Sgl und lasse R_n weg