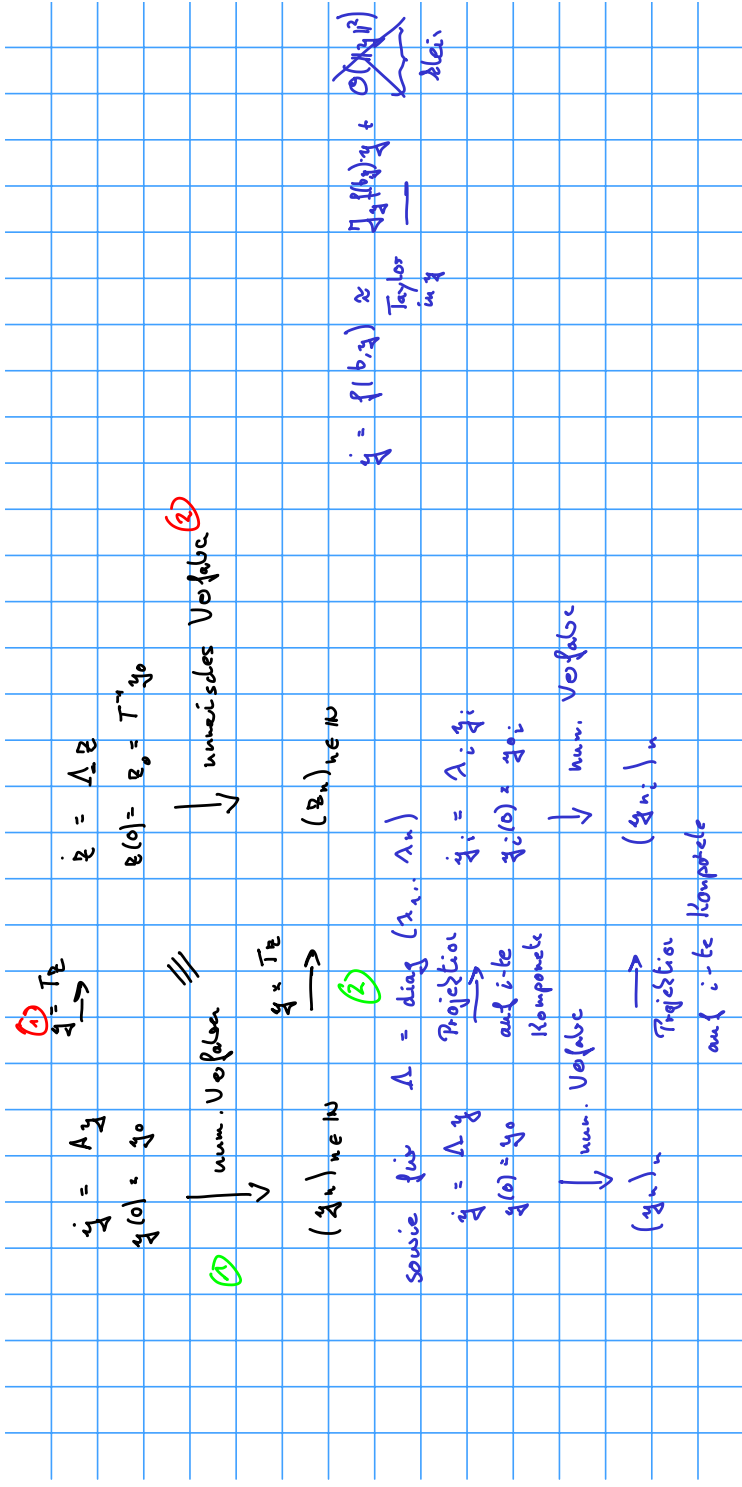


(5.5) Bemerkung

- i) Definition (5.3) ist nur sinnvoll, wenn die numerische Lösung von $\dot{y} = \lambda y$ nur von $h\lambda$ und linear von y_0 abhängt
Für RKVer und MSVer ist das der Fall
- ii) Ein Verfahren ist 0-stabil oder stabil falls $0 \in S$
- iii) Ist $\dot{y} = Ay$ mit diagonalisierbarer Matrix A d.h. $T^{-1}AT = \Lambda$ für Diagonalmatrix Λ so konvertieren für alle numerischen Verfahren folgende Diagramme



(5.6) Explizite Runge Kutta Verfahren

$$\begin{cases} \dot{y} = f(t, y) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases} \quad t \in [t_0, T] \quad \underbrace{t_0, t_0+h, \dots, t_0+i \cdot h}_{\approx \downarrow t_0} \quad \underbrace{f(t, y(t))}_{dt}$$

$$Y_i = y_0 + h \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} f(t_0 + c_j h, Y_j) \quad i = 1 \dots s$$

$$y_1 = y_0 + h \sum_{i=1}^s b_i f(t_0 + c_i h, Y_i)$$

$\approx y(t_0+h)$

Anwenden auf Testgleichung:

$$\hookrightarrow f(t, y) = \lambda y$$

$$Y_i = y_0 + h \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} \lambda Y_j$$

$$y_1 = y_0 + h \sum_{i=1}^s b_i \lambda Y_i$$

$$\Rightarrow y_1 = P(h\lambda) y_0$$

$a_{ij} = 0$ für $j > i$
für explizite RKV

$i = 1 \dots s$

$$y_1 = P(h\lambda) y_0$$

für ein Polynom von Grad $\leq s$

$$y_n(e) = (P(h\lambda))^n y_0$$

Satz

Der Stabilitätsbereich eines expliziten RKVs ist beschränkt

(5.7) Explizite Mehrschrittverfahren

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j y_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f(t_{n+j}, y_{n+j}) \quad \beta_k = 0$$

Anwenden auf Testgleichung ergibt

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j z_{n+j} = h \sum_{j=0}^{k-1} \beta_j z_{n+j} \quad R = h\lambda$$

Die charakteristische Gleichung für diese Differenzgleichung ist

$$\begin{aligned} \rightarrow \sum_{j=0}^k (\alpha_j - h\beta_j) z^j &= 0 & z_n &= \sum_{i=1}^k C_i z_i \\ \Leftrightarrow g(z) - h\sigma(z) &= 0 & & \uparrow \\ & & & \text{Anzahl der Wurzeln} \\ & & & \text{der charakteristischen} \\ & & & \text{Gleichung} \end{aligned}$$

Satz 1 Der Stabilitätsbereich eines durch g und σ gegebenen MSVs ist

$$S = \{ z \in \mathbb{C} : |g(z)| \leq 1 \text{ und } |g(z)| = 1 \Rightarrow z(z) \text{ ist einfache Wurzel, wobei } z(z) \text{ Wurzel von } g(z) - h\sigma(z) \}$$

Beweis Dahlquist'sche Wurzelkriterium Satz 4.14 vgl. (ÜA)

Definition Ein MSV mit $g^T(s, \sigma) = 1$ heißt irreduzibel

Satz 2 $g(s) - h\sigma(s) = 0$

Für ein irreduzibles MSV mit Stabilitätsbereich S gilt

$$S \subseteq \mathbb{C} \setminus \left\{ \frac{g(z)}{\sigma(z)} : |z| > 1 \right\}$$

Beweis

Nach Satz 1 ist für $z \in S$

$$s(z) - z \sigma(z) \neq 0 \quad \forall |z| > 1$$

Das heißt für $z \in S$ ist

i) $z \neq \frac{s(z)}{\sigma(z)}$ für $|z| > 1$ und $\sigma(z) \neq 0$ oder

ii) $s(z) \neq 0$ für $|z| > 1$ und $\sigma(z) = 0$

ii) ist erfüllt da $\text{ggT}(s, \sigma) = 1$ und damit $s(z) \neq 0$ falls $\sigma(z) = 0$

Also gilt für $z \in S$ $z \neq \frac{s(z)}{\sigma(z)}$ für $|z| > 1$ und $\sigma(z) \neq 0$

□

Satz 3

ist $\text{ggT}(\sigma, s) = 1$ und ist $\sigma(z) = 0$ für ein z mit $|z| > 1$

so ist S beschränkt

Beweis (ÜA)

Satz 4

Der Stabilitätsbereich eines expliziten MSVs ist beschränkt

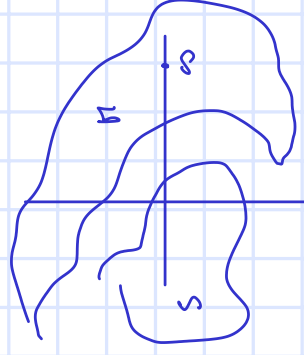
Beweis

Wir betrachten

$$\omega(z) = \sum_{j=0}^k \beta_j z^{k-j} = \sum_{j=0}^k \alpha_j z^{k-j} \quad \leftarrow$$

"0" "1"

$$= \frac{\sigma(z^{-1})}{z^k s(z^{-1})}$$



Nach Satz 2 ist $S \subseteq \{ \frac{s(z)}{\sigma(z)} : |z| > 1 \}$

$$= C \setminus \{ \frac{1}{\omega(z)} : |z| < 1 \}$$