

Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen

Achim Schädle, Marina Fischer

- ▶ Vorlesung: Mittwoch + Donnerstag 8:30-10:00 Uhr
 - ▶ Übung: Mittwoch 10:30-12:00 Uhr
- Homepage <http://www.am.uni-duesseldorf.de/~schaedle/lehre/so2020/numerikIII/>

4 Mehrschrittverfahren

4 Mehrschrittverfahren

In diesem Kapitel suchen wir wieder nach Näherungen für die Lösung $y : [t_0, T] \rightarrow \mathbb{R}^d$ des Anfangswertproblems

$$\begin{aligned} \dot{y}(t) &= f(t, y(t)), & t \in [t_0, T] \\ y(t_0) &= y_0. \end{aligned} \quad (\text{AWP})$$

Hierbei sei $f : U \rightarrow \mathbb{R}^d$, wobei $U \subset \mathbb{R} \times \mathbb{R}^d$ eine offene und zusammenhängende Menge ist und $(t_0, y_0) \in U$.

(4.1) Explizite Adams Verfahren (1855)

Ähnlich wie RKV kann man auch Adams-Verfahren mit Hilfe numerischer Integration herleiten. Wir starten mit expliziten Adams-Verfahren (Adams, 1855).

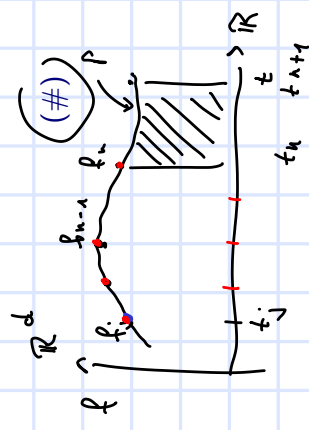
Angenommen, wir kennen bereits y_0, \dots, y_n als Näherungen für $y(t_0), \dots, y(t_n)$ und möchten y_{n+1} berechnen. Dann ersetzen wir in der Formel für die exakte Lösung zur Zeit t_{n+1} :

$$\rightarrow y(t_{n+1}) = y(t_n) + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(t, y(t)) dt$$

$f(t, y(t))$ durch das Interpolationspolynom p durch die Punkte

$$(t_{n-k+1}, f_{n-k+1}), \dots, (t_n, f_n), \quad f_j := f(t_j, y_j).$$

$$\Delta = \{t_0, t_1, \dots, t_k\}$$



Es gibt (Newtoninterpolationsformel)

$$p(t) = \sum_{e=0}^{k-1} \left(\prod_{j=0}^{e-1} (t - t_{n-j}) \right) \delta^e f [t_n, t_{n-1}, \dots, t_{n-e}]$$

Newton [

t_j	f_j
t_0	1
t_1	3
t_2	4
t_3	5

$\delta^e f [t_0, t_1, \dots]$

und damit

$$y_{n+1} = y_n + \sum_{e=0}^{k-1} \prod_{j=0}^{e-1} (t - t_{n-j}) \delta^e f [t_n, t_{n-1}, \dots, t_{n-e}] dt$$

Für den Spezialfall $t_e = t_0 + eh$ (äquidistantes Gitter) ist

$$\delta^e f [t_n, \dots, t_{n-e}] = \frac{\nabla^e f_n}{e! h^e}$$

$$f_n = f(t_n, y_n)$$

für $\nabla^0 f_n = f_n$ $\nabla^1 f_n = \nabla f_n - \nabla f_{n-1}$

und damit $y_{n+1} = y_n + h \sum_{e=0}^{k-1} \delta^e \nabla^e f_n$ für $\delta^e = \frac{1}{e!} \int_0^1 \prod_{i=0}^{e-1} (1+s) ds$

e	0	1	2	3	4	...
δ^e	1	$\frac{1}{2}$	$\frac{5}{12}$	$\frac{3}{8}$	$\frac{251}{420}$...

$$y_{n+1} = y_n + h \sum_{e=0}^{k-1} \delta^e \nabla^e f_n$$

$$\nabla^e f_n = \nabla^{e-1} f_n - \nabla^{e-1} f_{n-1} \quad e=0$$

$$\nabla^0 f_n = f_n$$

$k=1$ $y_{n+1} = y_n + h \delta_0 f_n = y_n + h f_n$ "explizites Eulerverfahren"

$k=2$ $y_{n+1} = y_n + h \left(\delta_0 f_n + \delta_1 (f_n - f_{n-1}) \right) = y_n + h \left(\frac{3}{2} f_n - \frac{1}{2} f_{n-1} \right)$

$k=3$ $y_{n+1} = y_n + h \left(\frac{23}{12} f_n - \frac{16}{12} f_{n-1} + \frac{5}{12} f_{n-2} \right)$

$k=4$ $y_{n+1} = y_n + h \left(\frac{55}{24} f_n - \frac{39}{24} f_{n-1} + \frac{37}{24} f_{n-2} - \frac{9}{24} f_{n-3} \right)$

Achtung! Man verwendet das Interpolationspolynom außerhalb des Intervalls $[t_n, t_{n+1}, t_n]$

\rightsquigarrow große Fehlerkonstante

(4.2) Implizite Adams Verfahren

Man verwendet in (#) $\underline{y(t_n)} = \underline{y(t_n)} + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(\tau, y(\tau)) d\tau$ das Interpolationspolynom p^k vom Grad $\leq k$, das

erfüllt und setzt $p^k(t_c) = f(t_c, y_c) = f_c$ für $c = n-2, n-1, \dots, n+1, 0$

$$\underline{y_{n+1}} = \underline{y_n} + \int_{t_n}^{t_{n+1}} p^k(\tau) d\tau$$

Wie in (4.1) ist

$$p^k(t) = \sum_{c=0}^k \prod_{i=0}^c (t - t_{n+i}) \delta^c f [t_{n+1}, t_n, \dots, t_{n+c}]$$

und damit

$$\underline{y_{n+1}} = \underline{y_n} + \sum_{c=0}^k \int_{t_n}^{t_{n+1}} \prod_{i=0}^c (t - t_{n+i}) \delta^c f [t_{n+1}, \dots, t_{n+c}]$$

Im äquidistanten Fall ergibt sich

$$\underline{y_{n+1}} = \underline{y_n} + h \sum_{c=0}^k \beta_c \nabla^c f_{n+1} \leftarrow$$

$$\text{mit } \beta_c^k = 1 \quad \beta_c^k = \frac{1}{c!} \int_0^1 \prod_{i=0}^{c-1} (i+s-1) ds$$

c	0	1	2	3	4	...
β_c^k	1	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{12}$	$-\frac{1}{24}$	$-\frac{19}{720}$...

$$k=0 \quad y_{n+1} = y_n + h f_{n+1}$$

$$k=1 \quad y_{n+1} = y_n + h \left(1 f_{n+1} - \frac{1}{2} (f_{n+1} - f_n) \right) = y_n + h \left(\frac{1}{2} f_{n+1} + \frac{1}{2} f_n \right)$$

$$k=2 \quad y_{n+1} = y_n + h \left(\frac{5}{12} f_{n+1} + \frac{1}{12} f_n - \frac{1}{12} f_{n-1} \right)$$

$$k=3 \quad y_{n+1} = y_n + h \left(\frac{3}{24} f_{n+1} + \frac{13}{24} f_n - \frac{5}{24} f_{n-1} + \frac{1}{24} f_{n-2} \right)$$

implizites Eulerverfahren

Trapezregel $\int_{t_n}^{t_{n+1}} f(\tau) d\tau$

(4.3) BDF-Verfahren

(Bachward differenziation formula)

Idee: Statt Polynom durch (t_j, f_j) lege Polynom durch (t_j, \dot{y}_j)

$\rightarrow q(t_n) = y_n$ für $\ell = \overline{j+1, \dots, n+1-k}$ q Polynom vom Grad $\leq \ell$

Berechne y_{n+1} aus der Forderung, dass

$$\dot{q}(t_{n+1}) = \underbrace{f(t_{n+1}, q(t_{n+1}))}_{= y_{n+1}}$$

Das Polynom erfüllt die DGL an der Stelle t_{n+1}

$$q(t) = \sum_{e=0}^{\ell} \prod_{i=0}^{\ell-1} (t - t_{n+1-i}) S_y^e [t_{n+1}, \dots, t_{n+1-e}]$$

Jeder Summand enthält einen Faktor $\underbrace{(t - t_{n+1})}_{=0}$ also ist

$$\dot{q}(t_{n+1}) = \sum_{e=1}^{\ell} \prod_{i=1}^{\ell-1} (t_{n+1} - t_{n+1-i}) S_y^e [t_{n+1}, \dots, t_{n+1-e}]$$

Für äquidistantes Gitter gilt

$$\sum_{e=1}^{\ell} \frac{1}{e} \nabla^e y_{n+1} = h f(t_{n+1}, y_{n+1})$$

$$k=1 \quad y_{n+1} - y_n = h f_{n+1} \quad \text{explizites Eulerverfahren}$$

$$k=2 \quad \frac{3}{2} y_{n+1} - 2 y_n + \frac{1}{2} y_{n-1} = h f_{n+1}$$

$$k=3 \quad \frac{1}{6} y_{n+1} - \frac{3}{2} y_n + \frac{3}{2} y_{n-1} - \frac{1}{6} y_{n-2} = h f_{n+1}$$

(4.4) Allgemeine lineare Mehrschrittverfahren (MSV)

Definition (MSV)

Das allgemeine lineare k -Schrittverfahren zur Lösung des ANPs

$$\begin{cases} \dot{y} = f(t, y) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$$

Zur Berechnung der y_{n+2} für $n = 0, 1, 2, \dots$ sind k Startwerte

y_0, y_1, \dots, y_{k-1} erforderlich

ist durch $\alpha_k y_{n+2} + \alpha_{k-1} y_{n+1} + \dots + \alpha_0 y_n = h (\beta_0 f_{n+2} + \dots + \beta_{k-1} f_{n+1})$

$$\text{mit } \begin{aligned} \alpha_j &= \alpha_0(t, j) \\ \beta_j &= \beta(t, j, j) \end{aligned}$$

$$(MSV) \sum_{j=0}^k \alpha_j y_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j}$$

Hierbei ist $\alpha_k \neq 0$ und $|\alpha_0| + |\beta_0| > 0$

Das k -Schrittverfahren heißt explizit falls $\beta_k = 0$, sonst implizit

$$\left[\begin{array}{l} t_j = t_0 + jh \text{ hier nur für den} \\ \text{äquidistanten Fall} \end{array} \right]$$

(4.5) Lemma

Ist f in y global Lipschitzstetig mit Lipschitzkonstante L für alle $t \in \mathbb{R}$ dann gibt es für $h < \frac{1}{L\beta_k}$ und beliebige Startwerte eine eindeutige Güterfunktion y_h die (MSV) erfüllt

Beweis a) $\beta_k = 0$ " $h < \infty$ " y_0 explizit gegeben

$$b) \beta_k \neq 0 \quad (MSV) \Leftrightarrow y_{n+2} = h \frac{\beta_k}{\alpha_k} f(t_{n+2}, y_{n+2}) + \text{Rest} = \varphi_h(y_{n+2})$$

für "Rest" unabhängig von y_{n+2}

$$\| \varphi_h(y_{n+2}) - \varphi_h(\tilde{y}_{n+2}) \| \leq h \underbrace{\frac{|\beta_k|}{|\alpha_k|}}_{< 1} L \| y_{n+2} - \tilde{y}_{n+2} \|^2$$

Falls $h < \frac{1}{L|\beta_k|}$ dann ist $h \frac{|\beta_k|}{|\alpha_k|} L < 1$ und φ_h ist eine Kontraktion

Banachscher Fixpunktsatz \Rightarrow eindeutige Lösung y_{n+2}

□