

Differentialgleichungen I

Woche 13 / J. Bevoens

① Fehlerbeobachtung:

- Erinnerung: Verwende die allgemeine (implizite) Form der Rechenvorschrift

$$y_{k+1} = y_k + h\Phi(x_k, y_k, y_{k+1}, h).$$

Definition: (lokaler Diskretisierungsfehler)

Der **lokale Diskretisierungsfehler** an der Stelle x_{k+1} ist definiert als

$$d_{k+1} := y(x_{k+1}) - y(x_k) - h\Phi(x_k, y(x_k), y(x_{k+1}), h).$$

Definition: (globaler Diskretisierungsfehler)

Der **globale Diskretisierungsfehler** an der Stelle x_k ist definiert als

$$g_k := y(x_k) - y_k.$$

- Lipschitz-Bedingungen:

Um Fehler abschätzen zu können, muss Φ Bedingungen erfüllen:

$$|\Phi(x, y, z, h) - \Phi(x, y^*, z, h)| \leq L |y - y^*|$$

$$|\Phi(x, y, z, h) - \Phi(x, y, z^*, h)| \leq L |z - z^*|$$

mit $(x, y, z, h), (x, y^*, z, h), (x, y, z^*, h)$ beliebige Punkte im Bereich \mathcal{B}

$0 < L < \infty$ **Lipschitz-Konstante.**

- Bem: Falls Φ in \mathcal{B} stetig und partielle Ableitungen Φ_y, Φ_z existiert, die auch stetig und beschränkt sind mit $|\Phi_y(x, y, z, h)| < M$ und $|\Phi_z(x, y, z, h)| < M$, so ist Φ **Lipschitz-stetig** (erfüllt beide Bedingungen) mit $L = M$.

• Lokaler Distr.-Fehler: $y(x_{k+1}) = y(x_k) + h \Phi(x_k, y(x_k), y(x_{k+1}), h) + d_{k+1}$

• Globaler Fehler: Subtrahiere die Zeilenüberschrift: $g_{k+1} = y(x_{k+1}) - \gamma_{k+1}$

$$\begin{aligned} \Rightarrow g_{k+1} &= \underbrace{y(x_k) - \gamma_k}_{g_k} + h [\Phi(x_k, y(x_k), y(x_{k+1}), h) - \Phi(x_k, \gamma_k, y(x_{k+1}), h)] + d_{k+1} \\ &= g_k + h \left[\underbrace{\Phi(x_k, y(x_k), y(x_{k+1}), h) - \Phi(x_k, \gamma_k, y(x_{k+1}), h)}_{\sum -\Phi(x_k, \gamma_k, y(x_{k+1}), h)} + \Phi(x_k, \gamma_k, y(x_{k+1}), h) \right] + d_{k+1} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} |g_{k+1}| &\leq |g_k| + h [L|y(x_k) - \gamma_k| + L|y(x_{k+1}) - \gamma_{k+1}|] + |d_{k+1}| \\ &= (1 + hL) |g_k| + hL |g_{k+1}| + |d_{k+1}| \quad (*) \end{aligned}$$

Mit $hL < 1$:

$$|g_{k+1}| \leq \frac{1+hL}{1-hL} |g_k| + \frac{|d_{k+1}|}{1-hL}$$

• Zu jedem $h > 0$ ex. $k > 0$ konstant: $\frac{1+hL}{1-hL} = 1 + hLk$

• Explizites Einschrittverfahren: (Φ ist unabh. von y_{k+1} bzw. $y(x_{k+1})$): $hL|g_{k+1}|$ in (*) entfällt.

$$\Rightarrow |g_{k+1}| \leq (1 + hL) |g_k| + |d_{k+1}|$$

• Mit $\max_k |d_k| < \infty$ und geeignet gewählten Konstanten a, b :

$$\Rightarrow |g_{k+1}| \leq (1+a) |g_k| + b$$

Daraus folgt dann der Satz im Video.