

## Serie 13

### 1. Stabilitäts-funktionen und Gebiete

a) Berechnen Sie die Stabilitäts-funktionen folgender Verfahren:

(i) Expliziter Euler

$$\begin{array}{c|c} 0 & 0 \\ \hline & 1 \end{array}$$

(ii) Impliziter Euler

$$\begin{array}{c|c} 1 & 1 \\ \hline & 1 \end{array}$$

(iii) Heun Verfahren

$$\begin{array}{c|cc} 0 & & \\ 1 & 1 & \\ \hline & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{array}$$

(iv) Klassisches Runge-Kutta Verfahren

$$\begin{array}{c|ccc} 0 & & & \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & & \\ \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ \hline & \frac{1}{6} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{6} \end{array}$$

(v) Implizite Mittelpunktsregel

$$\begin{array}{c|c} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \hline & 1 \end{array}$$

*Hinweis:* (i) und (ii) wurde bereits in der Vorlesung berechnet.

b) Zeichnen Sie die Stabilitätsgebiete mit die MATLAB Funktionen `draw_stabfunc.m` für die Verfahren (i)-(v). Was beobachten Sie?

**Bitte wenden!**

- c) Bestimmen Sie auf mindestens fünf Stellen genau die Stabilitätsintervalle für die Verfahren (i)-(v).

*Hinweis:* Sie können im Template `stabInterval.m` arbeiten und die MATLAB Funktion `fsolve` für (iv) verwenden.

- d) Wir betrachten das AWP

$$\begin{aligned}\dot{y}(t) &= (-1000 + \pi i)y(t) \\ y(0) &= 1.\end{aligned}$$

Geben Sie sinnvolle Grenzen für die Schrittweite  $h$  an, so dass die Verfahren (i)-(v) den qualitativen Verlauf der exakten Lösung folgen.

*Hinweis:* Sie können im Template `grenzen.schrittweite.h.m` arbeiten und die MATLAB Funktion `fsolve` für (iv) verwenden.

- e) Zeichnen Sie den Realteil und den Imaginärteil der Lösung  $y(t)$  aus d).

*Hinweis:* Sie können im Template `schnelle.oszillation.verfall.m` arbeiten.

## 2. Lineares homogenes System

Gegeben folgendes System von drei linearen homogenen Differentialgleichungen

$$\dot{\mathbf{y}}(t) = A\mathbf{y}(t),$$

mit

$$\mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \\ y_3(t) \end{pmatrix} \quad \text{und} \quad A = \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{869}{10} & \frac{1521}{5} \\ 0 & -\frac{227}{2} & \frac{591}{2} \\ 0 & \frac{591}{2} & -\frac{1803}{2} \end{pmatrix}.$$

Wir betrachten das Anfangswertproblem (AWP) mit den Anfangswerten  $y_1(t) = 1$ ,  $y_2(t) = 6$  und  $y_3(t) = 2$  auf dem Zeitintervall  $t \in [0, 2]$ .

- a) Lösen Sie obiges AWP analytisch.

*Hinweis:* Entkoppeln Sie dieses System durch diagonalisieren der Matrix  $A$  (wozu Sie ein Computeralgebrasystem verwenden können).

- b) Lösen Sie obiges AWP numerisch mit dem verbesserten Euler Verfahren für  $h = 2^{-i}$ ,  $i = 0, 1, 2, \dots, 12$ , und berechnen den globalen Diskretisierungsfehler (GDF) zur Zeit  $t = 2$ . Erklären Sie den Verlauf des GDFs als Funktion der Schrittweite  $h$ .

*Hinweis:* Sie finden das bereits implementierte verbesserte Euler Verfahren in `verbEuler.m`.

**Siehe nächstes Blatt!**

**3. Stabilitäts-funktionen für RK-ESV**

Zeigen Sie, dass die Stabilitätsfunktion eines expliziten RK-ESVs *immer* ein Polynom ist.

**Abgabe:** Bis Freitag, den 02.06.2017.