

- (1) Implementieren Sie das eingebettete Runge-Kutta Verfahren 3(2) mit variabler Schrittweitensteuerung und testen Sie Ihren Code.
- (2) Lösen Sie mit dem Verfahren aus Aufgabe (1) die Van der Pol'sche Differentialgleichung

$$y'' - \lambda(1 - y^2)y' + y = 0, \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = 0,$$

für $\lambda = 0$ und $\lambda = 12$. Erstellen Sie jeweils ein Phasendiagramm. Zeichnen Sie auch die zeitliche Entwicklung der Schrittweiten für eine geeignete Toleranz.

- (3) Zeigen Sie exemplarisch, dass für ein Runge-Kutta-Verfahren der Ordnung p die Gleichung

$$\mathbf{b}^\top \mathbf{A}^\ell \mathbf{1} = \frac{1}{(\ell + 1)!}, \quad 0 \leq \ell \leq p - 1$$

gilt. Betrachten Sie Verfahren bis Ordnung 5. Einen allgemeinen Beweis finden Sie in Deufelhard / Bornemann Numerische Mathematik 2 S.160 (bzw. S. 155–159).

- (4) Bestimmen Sie numerisch den Stabilitätsbereich für das Verfahren von Runge (Bsp. 4.3 S. 44) und Kutta (Bsp. 4.4 S. 44).

Hinweise:

- Verwenden Sie Bemerkung 4.15 S. 60.
- Betrachten Sie ein diskretes Gitter des komplexen Rechteck $[-3, 3] \times [-3, 3]i$.
- Werten Sie die Stabilitätsfunktion auf dem diskreten Gitter aus.
- Verwenden Sie `contour` des `matplotlib`-Pakets um das 1-Niveau zu zeichnen.