



Masterarbeit am Institut für Mathematik der Freien Universität Berlin, Arbeitsgruppe

Geophysical Fluid Dynamics

Beschreibung hochfrequenter numerischer Instabilitäten mit Hilfe asymptotischer WKB Ansätze

Maikel Nadolski

Matrikelnummer: 4207314

nadolski@math.fu-berlin.de

Betreuer: Prof. Dr. Rupert Klein

8. Februar 2016

Inhaltsverzeichnis

1. Vorwort	5
2. Die lineare Transportgleichung mit konstanter Geschwindigkeit	7
2.1. Ein erster regulärer Ansatz	7
2.2. Ein Beispiel für instabiles Verhalten	9
2.3. Diskrete Ansätze auf Gitterniveau	10
2.4. Ein Ansatz mit alternierenden Gittervorzeichen	13
2.5. Kleine Störungen der Courant-Friedrich-Lewy Bedingung	17
2.6. Andere Frequenzen auf Gitterniveau – ein Exponentialansatz	20
3. Die lineare Transportgleichung mit ortsabhängiger Geschwindigkeit	21
4. Die Burgersgleichung	23
A. Anhang	27
A.1. Die lineare Transportgleichung	27
A.1.1. Analytische Lösungen	27
A.1.2. Rechnungen für den regulären Ansatz	30
A.1.3. Rechnungen für diskrete Ansätze	32
A.1.4. Rechnungen für alternierende Vorzeichen	33
A.1.5. Rechnung des Ansatzes für kleine Störungen der CFL Zahl	35
A.1.6. WKB Ansatz	37
A.2. Für diese Arbeit geschriebene Quelltexte	39

1. Vorwort

Das Vorwort ist immer am schwierigsten.

2. Die lineare Transportgleichung mit konstanter Geschwindigkeit

Wir betrachten die Differentialgleichung der eindimensionalen Advektion

$$\partial_t u(t, x) + \partial_x u(t, x) = 0, \quad u(0, x) = U(x). \quad (2.0.1)$$

Auf diese partielle Differentialgleichung wenden wir das Upwindverfahren mit dem Gitter $G_h(n, i) = (t_n, x_i) = h \cdot (\lambda n, i)$ an. Wenn wir also von Punkten (t_n, x_i) in der Zeit und Raum sprechen, so sind diese eigentlich noch von Gitterweite h abhängig. Die Gitterzellen sind nicht quadratisch, falls $\lambda \neq 1$ gilt und das Verfahren ist durch die Gleichung

$$\frac{v_i^{n+1} - v_i^n}{\lambda h} + \frac{v_i^n - v_{i-1}^n}{h} = 0 \quad (2.0.2)$$

bzw. in der Praxis durch

$$v_i^{n+1} - v_i^n + \lambda(v_i^n - v_{i-1}^n) = 0, \quad v_i^0 = U(x_i) \quad (2.0.3)$$

bestimmt. Es ist bereits bekannt, dass das Verfahren für $\lambda \leq 1$ stabil und für $\lambda = 1$ sogar exakt ist. Wir versuchen in dieser Arbeit den instabilen Fall $\lambda > 1$ besser zu verstehen.

2.1. Ein erster regulärer Ansatz

Zunächst präsentieren wir die Ergebnisse, welche die Autoren Junk und Yang aus [JY04] für das Upwind-Schema entwickeln. Angenommen es gäbe Abbildungen $u_0, u_1 \in C^\infty(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R})$, so dass für alle $h > 0, n \in \mathbb{N}$ und $i \in \mathbb{Z}$

$$v_i^n = u_0(t_n, x_i) + h u_1(t_n, x_i) + o(h) \quad (2.1.1)$$

gilt, v_i^n die Gleichung (2.0.3) erfüllt und die Anfangsbedingungen

$$u_0(0, x) = U(x) \quad \text{und} \quad u_1(0, x) = 0 \quad (2.1.2)$$

gelten. Im Anhang A.1.2 setzen wir den Ansatz (2.1.1) in die beiden Differenzen $v_i^{n+1} - v_i^n$ und $\lambda(v_i^n - v_{i-1}^n)$ ein, verwenden, dass u_0 und u_1 differenzierbar sind und erhalten für alle Zeit-Raum Punkte $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$ das Gleichungssystem

$$\partial_t u_0(t, x) + \partial_x u_0(t, x) = 0 \quad (2.1.3)$$

$$\partial_t u_1(t, x) + \partial_x u_1(t, x) = \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t, x). \quad (2.1.4)$$

Gleichung (2.1.3) zeigt, dass u_0 selbst schon eine Lösung von (2.0.1) ist. Somit bestimmt u_1 direkt den Fehler des Verfahrens zur echten Lösung, zumindest solange die asymptotische Entwicklung (2.1.1) gültig ist. Im Anhang A.1.1 haben wir bereits die Lösung dieser Gleichungen bestimmt. u_0 ist wegen $u_0(0, x) = U(x)$ durch

$$u_0(t, x) = U(x - t)$$

gegeben. Die Gleichung (2.1.4) fällt hingegen in den Fall einer inhomogenen Transportgleichung und weil u_0 selbst Lösung der homogenen Gleichung ist, greift die Lösung (A.1.11):

$$u_1(t, x) = t \frac{1 - \lambda}{2} \partial_x^2 U(x - t).$$

Zwar bleibt der Ansatz (2.1.1) für festes $t \in \mathbb{R}_0^+$ asymptotisch in h geordnet, d. h. es gilt stets

$$\lim_{h \rightarrow 0} h \frac{u_1(t, x)}{u_0(t, x)} = 0,$$

allerdings konvergiert die asymptotische Entwicklung nicht gleichmäßig in t , denn es gilt für jedes $h > 0$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} h \frac{u_1(t, x)}{u_0(t, x)} = \lim_{t \rightarrow \infty} ht \frac{(1 - \lambda) \partial_x^2 U(x - t)}{2U(x - t)} = \infty.$$

Das ist nach [JY04] ein Zeichen dafür, dass der resultierende Ansatz

$$v_i^n = U(x - t) + ht \frac{1 - \lambda}{2} \partial_x^2 U(x - t) + o(h) \quad (2.1.5)$$

das Langzeitverhalten des Verfahrens nicht gut wiedergibt und dieses Problem greifen die Autoren mit einer zusätzlichen *langsamen* Zeitskala $\tau = ht$ an. Aus (2.1.1) wird

$$v_i^n = u_0(t, \tau, x) + hu_1(t, \tau, x) + o(h) \quad (2.1.6)$$

und die Gleichungen (2.1.3) und (2.1.4) ändern sich zu

$$\begin{aligned} \partial_t u_0(t, \tau, x) + \partial_x u_0(t, \tau, x) &= 0 \\ \partial_t u_1(t, \tau, x) + \partial_x u_1(t, \tau, x) &= \frac{1 - \lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t, \tau, x) - \partial_\tau u_0(t, \tau, x). \end{aligned} \quad (2.1.7)$$

Durch die zusätzliche Zeitvariable τ haben wir einen weiteren Freiheitsgrad zur Verfügung und können

$$\partial_\tau u_0(t, \tau, x) = \frac{1 - \lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t, \tau, x) \quad (2.1.8)$$

fordern. Dies ist die Wärmeleitungsgleichung, welche nur für $\lambda \leq 1$ lösbar ist. Sei G_τ der Glättungskern

$$G_\tau(y) = \frac{1}{2\pi(1 - \lambda)\tau} \exp\left(-\frac{y^2}{2(1 - \lambda)\tau}\right).$$



Abbildung 2.1.: Hier vergleichen wir die maximalen Fehler der numerischen Lösungen für die Startwerte $U(x) = \sin(\pi x)$, $V(x) = \varepsilon_M$ und $h = 10^{-3}$ für $\eta = 0.1, 0.05$ und 0.001 zur echten Lösung $u(t, x) = \sin(\pi(x - t))$ mit dem geschätztem Fehler $u(t_n, x_i) - v_i^n$ in (2.2.1).

Für $\lambda \leq 1$ lautet die Lösung des Anfangswertproblems (2.1.7) mit der Bedingung (2.1.8)

$$\begin{aligned} u_0(t, \tau, x) &= (U * G_\tau)(x - t) \quad \text{und} \\ u_1(t, \tau, x) &= 0 \end{aligned} \tag{2.1.9}$$

und die asymptotische Entwicklung von (2.1.6) lautet hier

$$v_i^n = (U * G_\tau)(x_i - t_n) + o(h). \tag{2.1.10}$$

2.2. Ein Beispiel für instabiles Verhalten

Wir schauen uns die Ergebnisse des Verfahrens für die Anfangswerte $U(x) = \sin(\pi x)$ und $\lambda = 1 + \eta$ für verschiedene positive η und Gitterweiten h an. Wir haben die Beispiele durch die Skripte im Anhang A.2 mit dem Programm *GNU Octave* umgesetzt. Das gibt uns erste Hinweise darauf, was wir in unseren Untersuchungen zu erwarten haben.

Weil $\lambda > 1$ gilt, können wir (2.1.10) nicht verwenden. In Abbildung 2.1 vergleichen wir den maximalen Fehler der numerischen Lösungen mit dem Fehler der asymptotischen Entwicklung

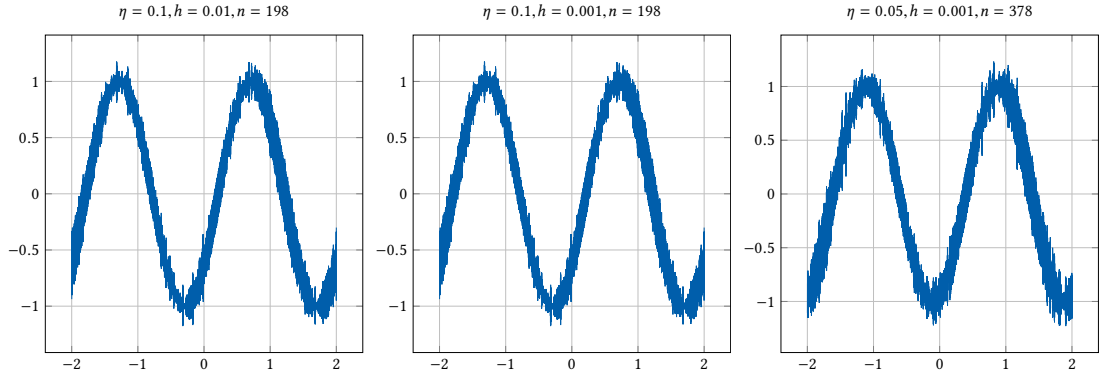


Abbildung 2.2.: Vergleich des instabilen Verhaltens für verschiedene η und h

in (2.1.5)

$$\begin{aligned}
 \text{err}^n &= \max_{i \in \mathbb{Z}} \left| \sin(\pi(x_n - t_i)) - v_i^n \right| \\
 &= \max_{i \in \mathbb{Z}} \left| t_n \frac{1 - \lambda}{2} \partial_x^2 \sin(\pi(x_n - t_i)) \right| \\
 &= t_n \frac{\pi^2 \eta}{2} \max_{i \in \mathbb{Z}} \left| \sin(\pi(x_n - t_i)) \right| \\
 &= t_n \frac{\pi^2 \eta}{2}.
 \end{aligned} \tag{2.2.1}$$

Man sieht in Abbildung 2.1, dass es zu einem exponentiellem Anstieg des Fehlers kommt, den die Entwicklung nicht vorhersagt. Betrachtet man nun die Plots in Abbildung 2.2, so sieht man, dass sich hochfrequente Oszillationen aufschaukeln und die richtige Lösung überdecken. Die Existenz solcher Oszillationen in den Anfangsdaten wurde im regulären Ansatz bisher ignoriert. Vergleicht man die Plots untereinander, so erkennt man, dass die maximale Amplitude der Oszillation scheinbar unabhängig von h mit der Anzahl der Iterationen n wächst. Verringert man jedoch den Wert für η , so ändert sich auch die Rate, um die die Amplitude wächst. Wir werden dieses Verhalten in unseren Approximationen wiederfinden und geben ferner Abschätzungen für das Wachstum der Amplitude an. Die konkreten Iterationen n für die Plots in den Abbildungen wurden mit Hilfe der Abschätzung $(1 + 2\eta)^n$ aus dem Unterkapitel 2.4 ausgewählt.

2.3. Diskrete Ansätze auf Gitterniveau

Wir führen hier Raumzeit-Koordinaten auf einer kurzen Skala ein. Genau genommen machen wir unsere Ansatzfunktionen zusätzlich von den diskreten Gitterkoordinaten (n, i) abhängig. Es gilt zwar $n = \frac{t_n}{\lambda h}$ und $i = \frac{x_i}{h}$, jedoch soll unsere Annahme sein, dass der Ansatz unstetig in n und i ist. Möchte man jedoch für $h \rightarrow 0$ einen Punkt (t, x) in der Raumzeit approximieren, so

gilt immer $n, i \rightarrow \infty$ und dies könnte uns zusätzliche Bedingungen liefern. Unser Ansatz lautet dieses mal

$$v_i^n = u_0(n, i, t_n, x_i) + hu_1(n, i, t_n, x_i) + h^2u_2(n, i, t_n, x_i) + o(h^2). \quad (2.3.1)$$

Zunächst fällt auf, dass wir im Gegensatz zum regulärem Ansatz hier Terme bis zur Ordnung $O(h^2)$ entwickeln. Durch die kurze Zeit- und Ortskala wirken Terme in einer Ordnung niedriger als zuvor. Daher werden Terme von u_2 Gleichungen in $O(h)$ beeinflussen und müssen betrachtet werden. Im Anhang A.1.3 haben wir die einzelnen Summanden von (2.0.3) ausgerechnet. Setzt man diese, (A.1.39) und (A.1.40), nun in (2.0.3) ein, liefert uns das die Gleichungen

in der Ordnung $O(1)$:

$$u_0(n+1, i, t_n, x_i) - u_0(n, i, t_n, x_i) + \lambda(u_0(n, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i)) = 0 \quad (2.3.2)$$

in der Ordnung $O(h)$:

$$\lambda(\partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i)) = \begin{aligned} & - (u_1(n+1, i, t_n, x_i) - u_1(n, i, t_n, x_i)) \\ & - \lambda(u_1(n, i, t_n, x_i) - u_1(n, i-1, t_n, x_i)) \end{aligned} \quad (2.3.3)$$

in der Ordnung $O(h^2)$:

$$\begin{aligned} & \lambda(\partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i)) = \begin{aligned} & \frac{\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \frac{\lambda^2}{2} \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \\ & - (u_2(n+1, i, t_n, x_i) - u_2(n, i, t_n, x_i)) \\ & - \lambda(u_2(n, i, t_n, x_i) - u_2(n, i-1, t_n, x_i)) \end{aligned} \end{aligned} \quad (2.3.4)$$

in der Ordnung $O(h^3)$:

$$\begin{aligned} & \lambda(\partial_t u_2(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_2(n, i-1, t_n, x_i)) = \begin{aligned} & - \left(\frac{\lambda}{6} \partial_x^3 u_0(n, i-1, t_n, x_i) + \frac{\lambda^3}{6} \partial_t^3 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \right) \\ & - \left(\frac{\lambda}{2} \partial_x^2 u_1(n, i-1, t_n, x_i) + \frac{\lambda^2}{2} \partial_t^2 u_1(n+1, i, t_n, x_i) \right) \end{aligned} \end{aligned} \quad (2.3.5)$$

Mit den Anfangsbedingungen:

$$u_0(0, i, 0, x_i) = U(x_i), \quad u_1(0, i, 0, x_i) = 0 \quad \text{und} \quad u_2(0, i, 0, x_i) = 0 \quad \forall i \in \mathbb{Z}. \quad (2.3.6)$$

Diese Gleichungen gelten nun für alle $h > 0$ und alle $n, i \in \mathbb{N}$. Noch gelingt es uns nicht, aus diesen Bedingungen eine eindeutige Lösung für unsere Ansatzfunktionen u_0, u_1 und u_2 zu bestimmen. Daher folgt im nächsten Kapitel ein konkreterer Ansatz. Trotzdem beweisen wir hier noch zwei Lemmata, um besser zu verstehen wie man von Bedingungen auf dem Gitter auf Bedingungen im Raum schließen kann.

Lemma 2.1 (Konstanz für eine Dimension). Sei $f: \mathbb{N} \times \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}$ eine Abbildung. Sei weiter $G_h \subset \mathbb{R}_0^+$ ein äquidistantes Gitter mit $G_h(n) = t_n^h = nh$, für $n \in \mathbb{N}$. Wenn ein $F: \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}$ für alle $h > 0$ und somit alle Gitter G_h mit

$$F(t_n^h) = f(n, t_n^h) \quad \text{für alle } n \in \mathbb{N} \quad (2.3.7)$$

existiert, dann gilt für alle $t \in \mathbb{R}_0^+$ und alle $n \in \mathbb{N}$

$$F(t) = f(n, t).$$

Der Beweis dieses Lemmas ist denkbar einfach. Die Existenz eines solchen F ist wie eine Gleichmäßigkeitsbedingung über alle möglichen Gitter. Zu gegebenen $t \in \mathbb{R}_0^+$ wähle man sich einfach die richtige Gitterweite $h > 0$.

Beweis. Sei $F: \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben und sei $t \in \mathbb{R}_0^+$ beliebig. Wähle $h = \frac{t}{n}$, dann gilt $t_n^h = nh = n \frac{t}{n} = t$. Da (2.3.7) für alle $h > 0$ gilt, folgt hiermit

$$F(t) = F(t_n^h) = f(n, t_n^h) = f(n, t). \quad \square$$

Das Lemma 2.1 bedeutet, dass f , oder die Folge f_n , in solchen Fällen unabhängig von, bzw. konstant in $n \in \mathbb{N}$ ist. Wir wollen dies auf unseren Fall übertragen und beweisen nun das zweidimensionale Analogon,

Lemma 2.2 (Punktweise Konvergenz in zwei Dimensionen). Sei $f: (\mathbb{N} \times \mathbb{Z}) \times (\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$ eine Abbildung, so dass $f(n, i, \cdot, \cdot)$ für alle $n \in \mathbb{N}$ und $i \in \mathbb{Z}$ differenzierbar ist. Sei weiter $G_h \subset \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$ ein äquidistantes Gitter mit $G_h(n, i) = (t_n^h, x_i^h) = h \cdot (\lambda n, i)$, für $n \in \mathbb{N}$. Wenn ein differenzierbares $F: \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ für alle $h > 0$ und somit alle Gitter G_h mit

$$F(t_n^h, x_i^h) = f(n, i, t_n^h, x_i^h) \quad \text{für alle } (n, i) \in \mathbb{N} \times \mathbb{Z} \quad (2.3.8)$$

existiert, dann gilt für alle $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$, dass für alle $n \in \mathbb{N}$ ein $i(n) \in \mathbb{Z}$ existiert mit

$$|F(t, x) - f(n, i(n), t, x)| \leq \frac{t}{\lambda n} \left(|f_x(n, i(n), t, x)| + |F_x(t, x)| \right) \quad (2.3.9)$$

Beweis. Ähnlich wie in Lemma 2.1 setzen wir $h = \frac{t}{\lambda n}$. Dann gilt $t_n = \lambda nh = t$ und $x_i = ih$ für $i \in \mathbb{Z}$. O. B. d. A. gelte $x > 0$. Dann gibt es ein kleinstes $i(n) = i \in \mathbb{N}$, für das $x_{i-1} < x \leq x_i$ gilt. Dies impliziert $x_i - x < h$ und wegen $t_n = t$ folgt auch

$$\|(t, x) - (t_n, x_i)\| = |x - x_i| < h.$$

Weil f und F differenzierbar in x sind, folgt somit

$$|f(n, i, t_n, x_i) - f(n, i, t, x)| = |(x_i - x)f_x(n, i, t, x) + o(h)| \leq h |f_x(n, i, t, x)| + o(h)$$

und

$$|F(t_n, x_i) - F(t, x)| = |(x_i - x)F_x(t, x) + o(h)| \leq h |F_x(t, x)| + o(h).$$

Zusammen ergibt das

$$\begin{aligned}
|F(t, x) - f(n, i, t, x)| &\leq |F(t, x) - F(t_n, x_i)| + \underbrace{|F(t_n, x_i) - f(n, i, t_n, x_i)|}_{=0} + |f(n, i, t, x) - f(n, i, t_n, x_i)| \\
&\leq h \left(|f_x(n, i, t, x)| + |F_x(t, x)| \right) \\
&= \frac{t}{\lambda n} \left(|f_x(n, i, t, x)| + |F_x(t, x)| \right). \quad \square
\end{aligned}$$

Sollte das Lemma 2.2 exakt sein, so zeigt uns das, dass wir gleichmäßige Schranken von $f(n, i, \cdot, \cdot)$ benötigen, um von Aussagen auf Gitterebene auf Aussagen über alle Raumzeitpunkte zu schließen. Selbst dann, wenn man das Lemma dahingehend abschwächt, dass man nur die gleichmäßige Stetigkeit in n und i braucht. Und diese Bedingung tritt schon ein, ohne dass wir die Sublinear-Growth Bedingung überhaupt benutzt haben.

2.4. Ein Ansatz mit alternierenden Gittervorzeichen

Hier präzisieren wir unseren Ansatz (2.3.1) aus dem letztem Unterkapitel. Sei $\varepsilon_M > 0$ die Maschinengenauigkeit. Diese Größe ist von System zu System unterschiedlich und ist in der Regel in der Größenordnung von etwa 10^{-16} groß. Die Anfangsbedingung für u_0 in (2.3.6) lautet

$$\begin{aligned}
u_0(0, i, 0, x_i) &= \varepsilon_M \left\lfloor \frac{U(x_i)}{\varepsilon_M} \right\rfloor = U(x_i) - \underbrace{\left(U(x_i) - \varepsilon_M \left\lfloor \frac{U(x_i)}{\varepsilon_M} \right\rfloor \right)}_{=: \Delta_{\varepsilon_M} U(x_i)} \\
&= U(x_i) - \Delta_{\varepsilon_M} U(x_i),
\end{aligned}$$

Das Vorzeichen der Rundungsfehler kann nach der ersten Iteration jedoch von Gitterzelle zur Gitterzelle schon anders sein! Deshalb motiviert das hier den Ansatz, dass Oszillationen im Raum und auf Gitterniveau vorhanden sind und wir untersuchen, wie sich die Amplitude in der Zeit ausbreitet. Weil wir in (2.0.1) eine lineare Differentialgleichung betrachten, vermuten wir, dass man u_k für $k = 0, 1, 2$ und alle Iterationen $n \in \mathbb{N}$ als Summe einer glatten und einer unstetigen, hochfrequenten Funktion schreiben kann. Daher wählen wir für u_0, u_1 und u_2 aus (2.3.1) nun konkreter

$$u_k(n, i, t, x) = w_k(t, x) + (-1)^i \Omega(n) z_k(t, x), \quad \text{für } k = 0, 1, 2$$

für glatte Funktionen w_k, z_k , $\Omega(0) = 1$ und

$$\begin{aligned}
w_0(0, x_i) &= U(x_i), & z_0(0, x_i) &= V(x_i), \\
w_1(0, x_i) &= 0, & z_1(0, x_i) &= 0, \\
w_2(0, x_i) &= 0, & z_2(0, x_i) &= 0.
\end{aligned} \tag{2.4.1}$$

Wobei U und V derart sind, dass alle nötigen Regularitätsbedingungen für die kommenden Betrachtungen erfüllt seien sollen. Setzt man dies in die vorherigen Rechnungen ein, so erhält man anstelle von Gleichung (2.3.2)

in der Ordnung $O(1)$:

$$-(-1)^i z_0(t_n, x_i) \left[\Omega(n+1) - (1-2\lambda)\Omega(n) \right] = 0. \quad (2.4.2)$$

Da diese Gleichung für alle Gitterpunkte (n, i) gilt und die Funktion $F(t, x) = 0$ glatt ist, können wir unter der Annahme, dass $z_0 \neq 0$ gilt, Lemma 2.2 benutzen.

Satz 2.3. *Es gilt*

$$\Omega(n) = (1-2\lambda)^n.$$

Beweis. Weil $z_0 \neq 0$ gilt, existiert ein Punkt $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$ mit $z_0(t, x) \neq 0$. Nach Lemma 2.2 existiert für jedes $n \in \mathbb{N}$ ein $i \in \mathbb{Z}$ mit

$$\left| (-1)^i z_0(t, x) \left(\Omega(n+1) - (1-2\lambda)\Omega(n) \right) \right| \leq \left| (-1)^i \frac{t}{\lambda n} \partial_x z_0(t, x) \left(\Omega(n+1) - (1-2\lambda)\Omega(n) \right) \right|.$$

Angenommen es gelte $\Omega(n+1) - (1-2\lambda)\Omega(n) \neq 0$. Hieraus folgt wiederum für alle $n \in \mathbb{N}$

$$|z_0(t, x)| \leq \frac{t}{\lambda n} |\partial_x z_0(t, x)|,$$

was zu $z_0(t, x) = 0$ führt, ein Widerspruch zur Voraussetzung $z_0(t, x) \neq 0$. Das impliziert $\Omega(n+1) - (1-2\lambda)\Omega(n) = 0$ für alle $n \in \mathbb{N}$ und mit $\Omega(0) = 1$ folgt die Behauptung. \square

Setzt man Satz 2.3 nun in den Ansatz ein, so fallen die Anteile von u_2 in der Gleichung (2.3.4) für diskrete Ansätze weg. Setzen wir $\lambda = 1+\eta$ für ein $\eta > 0$, dann reduziert sich dieser Ansatz hier zu

$$v_i^n = w_0(t_n, x_i) + h w_1(t_n, x_i) + (-1)^{i+n} (1+2\eta)^n \left(z_0(t_n, x_i) + h z_1(t_n, x_i) \right) + o(h) \quad (2.4.3)$$

und sortiert man, wie im Anhang A.1.4 gezeigt, die Gleichungen (2.3.3) und (2.3.4) nach stetigen und hochfrequenten Anteilen, so erhalten wir aufgrund der Glattheit der Abbildungen w_k und z_k die Gleichungen

in der Ordnung $O(h)$:

$$\partial_t w_0(t, x) + \partial_x w_0(t, x) = 0 \quad (2.4.4)$$

$$\partial_t z_0(t, x) + \frac{1}{1+2\eta} \partial_x z_0(t, x) = 0 \quad (2.4.5)$$

in der Ordnung $O(h^2)$:

$$\partial_t w_1(t, x) + \partial_x w_1(t, x) = -\frac{\eta}{2} \partial_x^2 w_0(t, x) \quad (2.4.6)$$

$$\partial_t z_1(t, x) + \frac{1}{1+2\eta} \partial_x z_1(t, x) = \frac{\eta}{2(1+2\eta)^2} \partial_x^2 z_0(t, x) \quad (2.4.7)$$

Mit den Anfangsbedingungen in (2.4.1)

Betrachtet man den Ansatz (2.4.3) nun genauer, so erkennt man, dass der Faktor $(1 + 2\eta)^n$ für $\eta > 0$ und $n \rightarrow \infty$ unbeschränkt ist. Das heißt, der Ansatz kann bestenfalls nur für feste $h > 0$ gelten und hilft, wenn überhaupt, zu verstehen, wie sich das Verfahren unter solchen Bedingungen und in endlich vielen Iterationen verhält. In diesem Fall gibt es für jede Zeit $t > 0$ und zu jeder Schranke $X > 0$ ein $h > 0$, so dass $|v_i^n| > X$ und $n\lambda h = t_n < t$ gilt. Das heißt, dass es für $h \rightarrow 0$ gar kein Zeitintervall geben kann, in dem der Ansatz (2.4.3) konvergiert. Allerdings bedeutet das auch, dass wir im Gegensatz zum regulären Fall die Lösungen w_k

$$w_0(t, x) = U(x - t) \quad \text{und} \quad (2.4.8)$$

$$w_1(t, x) = -t \frac{\eta}{2} \partial_x^2 U(x - t) \quad (2.4.9)$$

hinnehmen, da wir uns sowieso nicht wie z. B. für den Fall $\lambda < 1$ für das Langzeitverhalten der Lösung interessieren.

Der Faktor $\frac{\eta}{2(1+2\eta)^2}$ in Gleichung (2.4.7) ist für $\eta > 0$ positiv! Das heißt, dass sich z_0 diffusiv in der Zeit ausbreitet. Wie die Autoren in [JY04] kann man für diesen Fall eine langsame Zeitskala $\tau_n = ht_n$ für z_0 in den Ansatz einbauen. Dann gilt

$$\begin{aligned} \partial_t z_0(t, \tau, x) + \frac{1}{1 + 2\eta} \partial_x z_0(t, \tau, x) &= 0 \\ \partial_t z_1(t, \tau, x) + \frac{1}{1 + 2\eta} \partial_x z_1(t, \tau, x) &= \frac{\eta}{2(1 + 2\eta)^2} \partial_x^2 z_0(t, \tau, x) - \partial_\tau z_0(t, \tau, x) \end{aligned}$$

und fordert, dass

$$\partial_\tau z_0(t, \tau, x) = \frac{\eta}{2(1 + 2\eta)^2} \partial_x^2 z_0(t, \tau, x)$$

gilt. Mit $z_1(0, 0, x) = 0$ folgt also $z_1 = 0$ und

$$\begin{aligned} z_0(t, \tau, x) &= (V * G_\tau) \left(x - \frac{t}{1 + 2\eta} \right) \\ G_\tau(y) &= \sqrt{\frac{1}{\tau} \frac{(1 + 2\eta)^2}{2\pi\eta}} \exp \left(-\frac{y^2}{\tau} \frac{(1 + 2\eta)^2}{2\pi\eta} \right) \end{aligned}$$

Wenn wir alle Ergebnisse zusammensetzen gelangen wir zu dem folgendem Ausdruck

$$v_i^n = U(x_i - t_n) + (-1)^{i+n} (1 + 2\eta)^n (V * G_{\tau_n}) \left(x - \frac{t_n}{1 + 2\eta} \right) - \frac{h\eta}{2} t_n \partial_x^2 U(x_i - t_n) + o(h). \quad (2.4.10)$$

Wir nehmen für ein konkretes Beispiel die Startwerte $U(x) = \sin(\pi x)$ und $V(x) = \varepsilon_M$. Wenn wir das in (2.4.10) einsetzen, so gilt zunächst für alle $x, \tau \in \mathbb{R}$: $(V * G_\tau)(x) = \varepsilon_M$ und es gilt $\partial_x^2 U(x_i - t_n) = -\pi^2 \sin(\pi(x_i - t_n))$ für alle $(t_n, x_i) \in G_h$. Ersetzt man ferner $t_n = n(1 + \eta)h$ so erhält man insgesamt

$$v_i^n \sim \sin(\pi(x_i - t_n)) \left(1 + n \frac{\pi^2}{2} h^2 \eta (1 + \eta) \right) + (-1)^{i+n} (1 + 2\eta)^n \varepsilon_M. \quad (2.4.11)$$

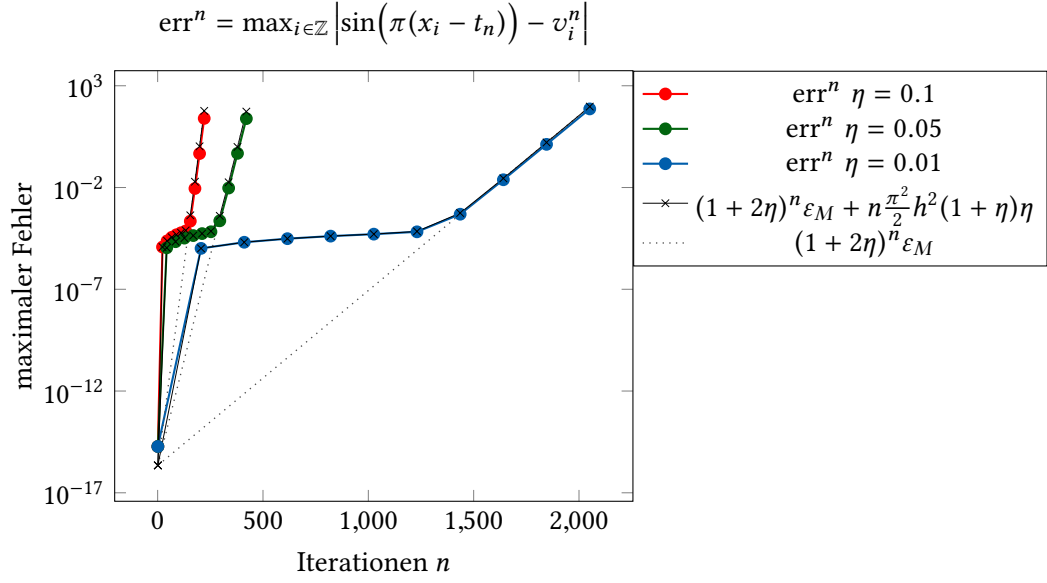


Abbildung 2.3.: Hier vergleichen wir die maximalen Fehler der numerischen Lösungen für die Startwerte $U(x) = \sin(\pi x)$, $V(x) = \varepsilon_M$ und $h = 10^{-3}$ für $\eta = 0.1, 0.05$ und 0.001 zur echten Lösung $u(t, x) = \sin(\pi(x - t))$ mit dem geschätztem Fehler $u(t_n, x_i) - v_i^n$ in (2.4.12).

Damit ist dann die Fehlerabschätzung verbunden

$$\begin{aligned}
 \text{err}^n &= \max_{i \in \mathbb{Z}} \left| \sin(\pi(x_i - t_n)) - v_i^n \right| \\
 &= \max_{i \in \mathbb{Z}} \left| \sin(\pi(x_i - t_n)) n \frac{\pi^2}{2} h^2 \eta (1 + \eta) + (-1)^{i+n} (1 + 2\eta)^n \varepsilon_M \right| \\
 &\leq \max_{i \in \mathbb{Z}} \left(\left| \sin(\pi(x_i - t_n)) n \frac{\pi^2}{2} h^2 \eta (1 + \eta) \right| + \left| (-1)^{i+n} (1 + 2\eta)^n \varepsilon_M \right| \right) \\
 &= (1 + 2\eta)^n \varepsilon_M + n \frac{\pi^2}{2} h^2 \eta (1 + \eta) + o(h)
 \end{aligned} \tag{2.4.12}$$

In Abbildung 2.3 vergleichen wir den maximalen Fehler der Beispiele im Unterkapitel 2.2 mit dem Fehler des Ansatzes v_i^n aus (2.4.12). Dabei erkennt man, dass dieses Modell schon eine ganz gute Approximation für das Wachstum der Rundungsfehler für verschiedene $\eta > 0$ liefert. Es bleibt trotzdem unbefriedigend, dass man über keine Konvergenz für $h \rightarrow 0$ im klassischen Sinne sprechen kann. Für $h \rightarrow 0$ gilt stets $h \ll \eta$, was bedeutet, dass dieser Ansatz hier Aussagen für beliebig große η trifft. Darin liegen auch die Grenzen von (2.4.10) begründet. Dieses Problem gehen wir mit dem nächsten Unterkapitel an.

2.5. Kleine Störungen der Courant-Friedrich-Lewy Bedingung

$h \ll \eta$ führt fundamental zu dem Problem, dass kleine Rundungsfehler zu jeder noch so kleinen Zeit $t > 0$ beliebig groß werden und die richtige Lösung komplett überdecken. Wir rechnen in der Praxis jedoch mit einem positivem $h > 0$, für das eventuell auch $h \sim \eta$ gelten kann. Konkrete numerische Realisierungen existieren und entwickeln Oszillationen für feste h zu positiven Zeiten $t > 0$. Gerade für Probleme, bei denen numerische Daten nur in einem "kurzem" Zeitintervall unter instabilen Bedingungen gerechnet werden, könnte es also interessante Einblicke geben, das asymptotische Verhalten eines Verfahrens für "kleine" Störungen der CFL Zahl zu kennen. Der bisherige Ansatz hat dies ignoriert und obwohl Abbildung 2.3 zeigt, dass (2.4.10) bereits gute Approximationen liefert, werden solche Überlegungen spätestens für die Advektion mit variabler Geschwindigkeit oder auch nichtlineare Probleme von Nöten sein. Daher betrachten wir nun die Koppelung $\eta = h$ und setzen $\lambda = 1 + h$ in die Gleichungen ein (2.3.2) bis (2.3.5) ein:

in der Ordnung $O(1)$:

$$u_0(n+1, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i) = 0 \quad (2.5.1)$$

in der Ordnung $O(h)$:

$$\begin{aligned} \partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i) = & - \left(u_0(n, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i) \right) \\ & - \left(u_1(n+1, i, t_n, x_i) - u_1(n, i-1, t_n, x_i) \right) \end{aligned} \quad (2.5.2)$$

in der Ordnung $O(h^2)$:

$$\begin{aligned} \partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) + \\ \partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i) = & \frac{1}{2} \left(\partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \right) \\ & - \left(u_1(n, i, t_n, x_i) - u_1(n, i-1, t_n, x_i) \right) \\ & - \left(u_2(n+1, i, t_n, x_i) - u_2(n, i-1, t_n, x_i) \right) \end{aligned} \quad (2.5.3)$$

in der Ordnung $O(h^3)$:

$$\begin{aligned} \partial_t u_2(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_2(n, i-1, t_n, x_i) + \\ \partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) = & \frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \\ & - \frac{1}{6} \left(\partial_x^3 u_0(n, i-1, t_n, x_i) + \partial_t^3 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \right) \\ & \frac{1}{2} \left(\partial_x^2 u_1(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_1(n+1, i, t_n, x_i) \right) \\ & - \left(u_2(n, i, t_n, x_i) - u_2(n, i-1, t_n, x_i) \right) \end{aligned} \quad (2.5.4)$$

mit den Anfangsbedingungen

$$\begin{aligned} w_0(0, x_i) &= U(x_i), & z_0(0, x_i) &= V(x_i), \\ w_1(0, x_i) &= 0, & z_1(0, x_i) &= 0, \\ w_2(0, x_i) &= 0, & z_2(0, x_i) &= 0 \end{aligned} \quad (2.5.5)$$

Setzt man wieder den oszillatorischen Produktansatz

$$u_k(n, i, t, x) = w_k(t, x) + (-1)^i \Omega(n) z_k(t, x), \quad k = 0, 1, 2$$

ein, so folgt aus (2.5.1)

$$(-1)^i z_0(t_n, x_i) (\Omega(n+1) + \Omega(n)) = 0,$$

und das impliziert ganz analog wie in Satz 2.3, dass $\Omega(n) = (-1)^n$ gilt. Folglich ist unser Ansatz durch

$$\begin{aligned} v_i^n &= w_0(t_n, x_i) + h w_1(t_n, x_i) + h^2 w_2(t_n, x_i) \\ &\quad + (-1)^{i+n} (z_0(t_n, x_i) + h z_1(t_n, x_i) + h^2 z_2(t_n, x_i)) \end{aligned} \quad (2.5.6)$$

gegeben. Hieraus folgen dieses mal die Gleichungen:

In der Ordnung $O(h)$

$$\begin{aligned} \partial_t w_0(t, x) + \partial_x w_0(t, x) &= 0 \quad \text{und} \\ \partial_t z_0(t, x) + \partial_x z_0(t, x) &= 2z_0(t, x) \end{aligned}$$

woraus Wegen der Anfangsbedingungen (2.5.5) $w_0(t, x) = U(x - t)$ und $z_0(t, x) = V(x - t)e^{2t}$ folgt.

In der Ordnung $O(h^2)$

$$\begin{aligned} \partial_t w_1(t, x) + \partial_x w_1(t, x) &= 0 \quad \text{und} \\ \partial_t z_1(t, x) + \partial_x z_1(t, x) &= 2z_1(t, x). \end{aligned}$$

Dieses mal folgt aus $w_1(0, x) = z_1(0, x) = 0$ sogar $z_1 = w_1 = 0$.

In der Ordnung $O(h^3)$

$$\begin{aligned} \partial_t w_2(t, x) + \partial_x w_2(t, x) &= -\frac{1}{2} \partial_x^2 w_0(t, x) \quad \text{und} \\ \partial_t z_2(t, x) + \partial_x z_2(t, x) &= \frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) - \partial_t^2 z_0(t, x) + 2z_2(t, x) \\ &= \frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) - \partial_t (z_0(t, x) - \partial_x z_0) + 2z_2(t, x) \\ &= \frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) + \partial_x z_0(t, x) - z_0(t, x) + \partial_x (z_0 - \partial_x z_0) + 2z_2(t, x) \\ &= -\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) + 2\partial_x z_0(t, x) - z_0(t, x) + 2z_2(t, x) \end{aligned}$$

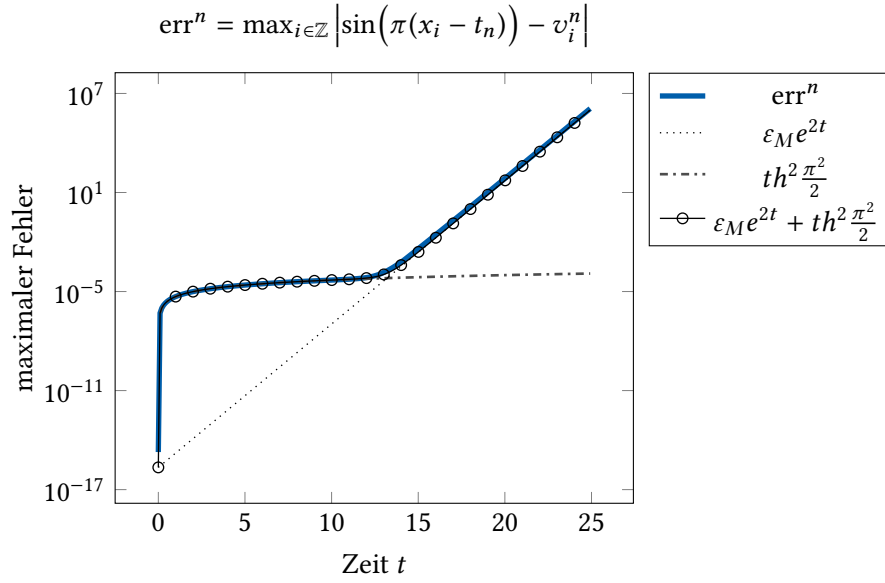


Abbildung 2.4.: Hier vergleichen wir die maximalen Fehler der numerischen Lösungen für die Startwerte $U(x) = \sin(\pi x)$, $V(x) = \varepsilon_M$ und $\eta = h = 10^{-3}$ zur echten Lösung $u(t, x) = \sin(\pi(x - t))$ mit dem geschätztem Fehler $\varepsilon_M e^{2t}$ aus der asymptotischen Entwicklung in .

Um die Differentialgleichung für z_2 zu lösen, machen wir den Ansatz

$$z(t, x) = e^{2t} A(t, x).$$

Dann gilt

$$\begin{aligned} \partial_x z(t, x) &= e^{2t} \partial_x A(t, x) \\ \partial_t z(t, x) &= 2e^{2t} A(t, x) + e^{2t} \partial_t A(t, x) \\ &= 2z(t, x) + e^{2t} \partial_t A(t, x). \end{aligned}$$

Wenn also

$$\partial_t z(t, x) + \partial_x z(t, x) = -\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) + 2\partial_x z_0(t, x) - z_0(t, x) + 2z(t, x)$$

gelten soll, so müssen wir A derart bestimmen, so dass

$$\partial_t A(t, x) + \partial_x A(t, x) = e^{-2t} \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) + 2\partial_x z_0(t, x) - z_0(t, x) \right)$$

gilt. Da nun $z_0(t, x) = e^{2t} V(x - t)$ gilt, folgt

$$\partial_t A(t, x) + \partial_x A(t, x) = -\frac{1}{2} \partial_x^2 V(x - t) + 2\partial_x V(x - t) - V(x - t)$$

und das ist die inhomogene Transportgleichung für A . Somit ist die Lösung durch

$$A(t, x) = t \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 V(x-t) + 2 \partial_x V(x-t) - V(x-t) \right)$$

gegeben und es gilt insgesamt

$$z(t, x) = t e^{2t} \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 V(x-t) + 2 \partial_x V(x-t) - V(x-t) \right)$$

$$w_2(t, x) = -t \frac{1}{2} \partial_x^2 U(x-t) \quad \text{und}$$

$$z_2(t, x) = t e^{2t} \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 V(x-t) + 2 \partial_x V(x-t) - V(x-t) \right)$$

Denn es gilt

$$\begin{aligned} \partial_t z_2(t, x) &= \partial_t \left(e^{2t} \int_0^t e^{-2s} \left[-\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(s, x) + 2 \partial_x z_0(s, x) - z_0(s, x) \right] ds \right) \\ &= 2z_2(t, x) + e^{2t} e^{-2t} \left[-\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) + 2 \partial_x z_0(t, x) - z_0(t, x) \right] \\ &= 2z_2(t, x) - \frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t, x) + 2 \partial_x z_0(t, x) - z_0(t, x) \end{aligned}$$

2.6. Andere Frequenzen auf Gitterniveau – ein Exponentialansatz

3. Die lineare Transportgleichung mit ortsabhängiger Geschwindigkeit

4. Die Burgersgleichung

Ich weiß noch gar nicht, ob nichtlineare Verfahren überhaupt so anzugehen sind. Wenn ich hier was schaffen, dann vermutlich nicht viel und kann nur einen Ausblick geben. Vielleicht komme ich ja noch das Gudonov Verfahren für die Burgersgleichung auseinander zu nehmen. Jedenfalls stelle ich mir vor, dass man da noch andere, schwächere Ergebnisse als im linearen Fall erwarten kann.

$$\partial_t u(t, x) + u(t, x) \partial_x u(t, x) = 0$$

$$\partial_t u(t, x) + \partial_x (u^2(t, x)) = 0$$

$$v_i^{n+1} = v_i^n - \lambda (g(v_i^n, v_{i+1}^n) - g(v_{i-1}^n, v_i^n))$$

$$g(v, w) = \frac{(u(v, w))^2}{2}, \quad u(v, w) = \begin{cases} v, & \text{wenn } v \geq w \text{ und } \frac{v+w}{2} > 0 \\ w, & \text{wenn } v \geq w \text{ und } \frac{v+w}{2} \leq 0 \\ v, & \text{wenn } v < w \text{ und } v > 0 \\ w, & \text{wenn } v < w \text{ und } w < 0 \\ 0, & \text{wenn } v \leq 0 \leq w. \end{cases}$$

Literatur

- [1] Michael Junk und Zhaoxia Yang. „Asymptotic Analysis of Finite Difference Methods“. In: *Appl. Math. Comput.* 158.1 (Okt. 2004), S. 267–301. ISSN: 0096-3003. DOI: [10.1016/j.amc.2003.08.097](https://doi.org/10.1016/j.amc.2003.08.097). URL: <http://dx.doi.org/10.1016/j.amc.2003.08.097>.

A. Anhang

A.1. Die lineare Transportgleichung

A.1.1. Analytische Lösungen

Im Laufe der asymptotischen Entwicklung von (2.0.3) stellt sich heraus, dass die Ansatzfunktionen häufig selbst Lösungen der Transportgleichung (2.0.1) oder Variationen von dieser sind. Deshalb ist es nützlich und sinnvoll, die richtige Lösung solcher Gleichungen auch analytisch zu untersuchen. Wir betrachten hier bekannte Gleichungen, deren Lösungen u sogar exakt zu bestimmen sind. Bei der Lösungskonstruktion nutzen wir die Methode der Charakteristiken. Dabei bestimmen wir Kurven $\varphi: \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$ durch die Zeit-Raum Ebene, welche uns Gleichungen liefern, mit denen zunächst $u \circ \varphi$ bestimmt werden kann und schließen dann auf Lösungen von u . Im Fall unserer linearen partiellen Differentialgleichungen werden diese Kurven φ immer Geraden sein. Zunächst betrachten wir

Die homogene Transportgleichung

$$\partial_t u(t, x) + \partial_x u(t, x) = 0, \quad u(0, x) = U(x). \quad (\text{A.1.1})$$

Wenn u eine Lösung von (A.1.1) ist, dann ist u konstant auf Geraden der Steigung 1. Betrachte nämlich die Zeit-Raum Kurve

$$\varphi_t(\tau) = (\tau, x + \tau - t). \quad (\text{A.1.2})$$

Dann gilt für alle $t, \tau \in \mathbb{R}_0^+ : D\varphi_t(\tau) = (1, 1)$ und folglich auch

$$Du(\varphi_t(\tau)) = \partial_t u(\tau, x + \tau - t) + \partial_x u(\tau, x + \tau - t) = 0. \quad (\text{A.1.3})$$

Insbesondere impliziert das wegen des Hauptsatzes für die Integral und Differentialrechnung für alle $t \in \mathbb{R}_0^+$

$$u(t, x) - u(0, x - t) = \int_0^t Du(\tau, x + \tau - t) d\tau = \int_0^t Du(\varphi_t(\tau)) d\tau = 0 \quad (\text{A.1.4})$$

und wegen der Anfangsbedingung $u(0, x) = U(x - t)$ gilt also auch für alle $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$

$$u(t, x) = U(x - t). \quad (\text{A.1.5})$$

Dies zeigt die Eindeutigkeit von Lösungen von (A.1.1). Andererseits ist jedes so definierte $u(t, x) = U(x - t)$ auch eine Lösung von (A.1.1), solange das für U , im womöglich schwachem Sinne, möglich ist. Denn es gilt

$$\partial_t U(x - t) + \partial_x U(x - t) = DU(x - t) \cdot (-1) + DU(x - t) \cdot 1 = 0. \quad (\text{A.1.6})$$

Die inhomogene Transportgleichung

Sei $F \in L^1(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R})$. Wir betrachten nun die lineare Transportgleichung mit nichtverschwindender rechten Seite

$$\partial_t u(t, x) + \partial_x u(t, x) = F(t, x), \quad u(0, x) = U(x). \quad (\text{A.1.7})$$

Dann gilt für Lösungen u von (A.1.7) ganz analog wie im homogenen Fall mit φ wie in (A.1.2)

$$Du(\varphi_t(\tau)) = F(\tau, x + \tau - t). \quad (\text{A.1.8})$$

Demnach folgt wieder mit dem Hauptsatz

$$u(t, x) - u(0, x - t) = \int_0^t F(\tau, x + \tau - t) d\tau. \quad (\text{A.1.9})$$

Wir werden oft den Spezialfall sehen, dass F selbst Lösung von (A.1.1) ist. Es gilt dann nämlich $F(\tau, x + \tau - t) = F(0, x - t)$ für alle $\tau, t \in \mathbb{R}_0^+$ und somit folgt für alle $t \in \mathbb{R}_0^+$

$$u(t, x) - u(0, x - t) = \int_0^t F(0, x - t) d\tau = tF(0, x - t), \quad (\text{A.1.10})$$

also auch für alle $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$

$$u(t, x) = U(x - t) + tF(0, x - t). \quad (\text{A.1.11})$$

Eine homogene Exponentialgleichung

Sei $a \in \mathbb{R}$ eine reelle Zahl. Wir betrachten nun die Differentialgleichung

$$\partial_t u(t, x) + \partial_x u(t, x) = au(t, x), \quad u(0, x) = U(x). \quad (\text{A.1.12})$$

Sei wieder φ aus (A.1.2) gegeben. Dann gilt dieses mal

$$Du(\varphi_t(\tau)) = au(\varphi_t(\tau)), \quad \text{mit } u(\varphi_t(0)) = U(x - t). \quad (\text{A.1.13})$$

D. h. u erfüllt entlang der Kurve φ_t die Differentialgleichung (A.1.13). Die Lösung dieser Differentialgleichung lautet bekanntlich $u(\varphi_t(\tau)) = U(x - t)e^{a\tau}$ und es folgt weiterhin

$$\begin{aligned} u(t, x) - u(0, x - t) &= \int_0^t Du(\tau, x + \tau - t) d\tau \\ &= \int_0^t Du(\varphi_t(\tau)) d\tau \\ &= \int_0^t au(\varphi_t(\tau)) d\tau \\ &= \int_0^t aU(x - t)e^{a\tau} d\tau \\ &= U(x - t)e^{at} - U(x - t). \end{aligned} \quad (\text{A.1.14})$$

Wegen $u(0, x - t) = U(x - t)$ impliziert das hiermit für alle $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$

$$u(t, x) = U(x - t)e^{at}. \quad (\text{A.1.15})$$

Eine inhomogene Exponentialgleichung

Sei $a \in \mathbb{R}$ eine reelle Zahl und $F \in L^1(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R})$. Betrachte nun das Anfangswertproblem

$$\partial_t u(t, x) + \partial_x u(t, x) = au(t, x) + F(t, x), \quad \text{für } u(0, x) = U(x). \quad (\text{A.1.16})$$

Diesesmal kriegen wir für $u \circ \varphi_t$ die Differentialgleichung

$$Du(\varphi_t(\tau)) = au(\varphi_t(\tau)) + F(\varphi_t(\tau)). \quad (\text{A.1.17})$$

Dies ist eine gewöhnliche lineare Differentialgleichung, deren homogene Lösung wir schon in (A.1.13) bestimmt haben. Nun wenden wir die Methode der Variation der Konstanten an, um eine Lösung von (A.1.17) zu bestimmen. Wir machen den Ansatz

$$u(\varphi_t(\tau)) = A(\tau)e^{a\tau} \quad (\text{A.1.18})$$

und gesucht ist eine Koeffizientenabbildung A , so dass für alle $\tau \in \mathbb{R}_0^+$

$$D[A(\tau)e^{a\tau}] = au(\varphi_t(\tau)) + F(\varphi_t(\tau)) \quad \text{mit } A(0) = U(x-t) \quad (\text{A.1.19})$$

gilt. Mit der Produktregel folgt

$$\begin{aligned} D[A(\tau)e^{a\tau}] &= A(\tau) \cdot ae^{a\tau} + e^{a\tau} DA(\tau) \\ &= au(\varphi_t(\tau)) + e^{a\tau} DA(\tau) \end{aligned} \quad (\text{A.1.20})$$

und somit muss für alle $\tau \in \mathbb{R}_0^+$

$$e^{a\tau} DA(\tau) = F(\varphi_t(\tau)) \quad (\text{A.1.21})$$

bzw. nach dem Anwenden des Hauptsatzes der Integral- und Differentialrechnung

$$\begin{aligned} A(t) - A(0) &= \int_0^t e^{-a\tau} F(\varphi_t(\tau)) \, d\tau \\ &= \int_0^t e^{-a\tau} F(\tau, x + \tau - t) \, d\tau \end{aligned} \quad (\text{A.1.22})$$

gelten. Für den speziellen Fall, dass F selbst Lösung der homogenen partiellen Differentialgleichung (A.1.12) mit $F(0, x) = V(x)$ ist, folgt $F(t, x) = e^{at}V(x-t)$ und somit gilt

$$A(\tau) = A(0) + \int_0^\tau e^{-as} F(\varphi_t(s)) \, ds \quad (\text{A.1.23})$$

$$= U(x-t) + \int_0^\tau e^{-as} e^{as} V(x-t) \, ds \quad (\text{A.1.24})$$

$$= U(x-t) + \tau V(x-t) \quad \text{für alle } \tau, t \in \mathbb{R}_0^+. \quad (\text{A.1.25})$$

Insgesamt erhält man ganz analog wie bisher in diesem Spezialfall die folgende Lösung für alle $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$:

$$u(t, x) = A(t)e^{at} = (U(x-t) + tV(x-t))e^{at}. \quad (\text{A.1.26})$$

A.1.2. Rechnungen für den regulären Ansatz

Ohne langsame Zeitskala

Sei der Ansatz aus (2.1.1)

$$v_i^n = u_0(t_n, x_i) + hu_1(t_n, x_i) + o(h) \quad (\text{A.1.27})$$

für glatte Abbildungen $u_0, u_1 \in C^\infty(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R})$ gegeben. Wir rechnen nun die beiden Summanden aus (2.0.3) aus und benutzen dabei, dass $t_n = nh\lambda$ und $x_i = ih$ gilt. Das impliziert nämlich

$$\begin{aligned} v_i^{n+1} - v_i^n &= (u_0(t_{n+1}, x_i) + hu_1(t_{n+1}, x_i)) - (u_0(t_n, x_i) + hu_1(t_n, x_i)) \\ &= (u_0(t_{n+1}, x_i) - u_0(t_n, x_i)) + h \cdot (u_1(t_{n+1}, x_i) - u_1(t_n, x_i)) \\ &= (u_0(t_n + h\lambda, x_i) - u_0(t_n, x_i)) + h \cdot (u_1(t_n + h\lambda, x_i) - u_1(t_n, x_i)) \\ &= \left(h \cdot \lambda \partial_t u_0(t_n, x_i) + \frac{(h\lambda)^2}{2} \partial_t^2 u_0(t_n, x_i) + o(h^2) \right) \\ &\quad + h \cdot \left(h\lambda \partial_t u_1(t_n, x_i) + o(h) \right) \\ &= h \cdot \lambda \partial_t u_0(t_n, x_i) + h^2 \cdot \left(\frac{\lambda^2}{2} \partial_t^2 u_0(t_n, x_i) + \lambda \partial_t u_1(t_n, x_i) \right) + o(h^2) \end{aligned} \quad (\text{A.1.28})$$

und

$$\begin{aligned} \lambda(v_i^n - v_{i-1}^n) &= \lambda \left[(u_0(t_n, x_i) + hu_1(t_n, x_i)) - (u_0(t_n, x_{i-1}) + hu_1(t_n, x_{i-1})) \right] \\ &= \lambda \left[(u_0(t_n, x_i) - u_0(t_n, x_{i-1})) + h \cdot (u_1(t_n, x_i) - hu_1(t_n, x_{i-1})) \right] \\ &= \lambda \left[(u_0(t_n, x_i) - u_0(t_n, x_i - h)) + h \cdot (u_1(t_n, x_i) - hu_1(t_n, x_i - h)) \right] \\ &= \lambda \left[h \cdot \partial_x u_0(t_n, x_i) - \frac{h^2}{2} \partial_x^2 u_0(t_n, x_i) + o(h^2) \right. \\ &\quad \left. + h \cdot (h \cdot \partial_x u_1(t_n, x_i) + o(h)) \right] \\ &= h \cdot \lambda \partial_x u_0(t_n, x_i) + h^2 \cdot \left(-\frac{\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t_n, x_i) + \lambda \partial_x u_1(t_n, x_i) \right) + o(h^2). \end{aligned} \quad (\text{A.1.29})$$

Sortiert man diese Ergebnisse nun nach den Ordnungen von h so erhält man die beiden Gleichungen für alle Gitterpunkte $(t_n, x_i) \in G_h$

$$\begin{aligned} \lambda \cdot (\partial_t u_0(t_n, x_i) + \partial_x u_0(t_n, x_i)) &= 0 \\ \lambda \cdot (\partial_t u_1(t_n, x_i) + \partial_x u_1(t_n, x_i)) &= \lambda \left(\frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(t_n, x_i) - \frac{\lambda}{2} \partial_t^2 u_0(t_n, x_i) \right) \end{aligned}$$

Diese Gleichungen gelten nun für alle Gitterweiten $h > 0$. Teilt man die Gleichungen durch $\lambda > 0$ und verwendet die stetige Differenzierbarkeit der Ansatzfunktionen, so erhält man hieraus

für alle $(t, x) \in \mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R}$

$$\partial_t u_0(t, x) + \partial_x u_0(t, x) = 0 \quad (\text{A.1.30})$$

$$\begin{aligned} \partial_t u_1(t, x) + \partial_x u_1(t, x) &= \frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(t, x) - \frac{\lambda}{2} \partial_t^2 u_0(t, x) \\ &= \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t, x) \end{aligned} \quad (\text{A.1.31})$$

wobei wir in (A.1.31) schon die Gleichung (A.1.30) für u_0 benutzt haben, denn es gilt

$$\begin{aligned} \partial_t^2 u_0(t, x) &= \partial_t \left(\partial_t u_0(t, x) \right) \\ &= \partial_t \left(-\partial_x u_0(t, x) \right) \\ &= -\partial_x \left(\partial_t u_0(t, x) \right) \\ &= -\partial_x \left(-\partial_x u_0(t, x) \right) \\ &= \partial_x^2 u_0(t, x). \end{aligned}$$

Mit langsamer Zeitskala

Wir betrachten nun den Ansatz (2.1.6)

$$v_i^n = u_0(t, \tau, x) + h u_1(t, \tau, x) + o(h) \quad (\text{A.1.32})$$

mit $\tau = ht$. Die beiden Summanden aus dem Upwind-Verfahren (2.0.3) ergeben nun

$$\begin{aligned} v_i^{n+1} - v_i^n &= \left(u_0(t_{n+1}, \tau_{n+1}, x_i) + h u_1(t_{n+1}, \tau_{n+1}, x_i) \right) - \left(u_0(t_n, \tau_n, x_i) + h u_1(t_n, \tau_n, x_i) \right) \\ &= \left(u_0(t_{n+1}, \tau_{n+1}, x_i) - u_0(t_n, \tau_n, x_i) \right) + h \cdot \left(u_1(t_{n+1}, \tau_{n+1}, x_i) - u_1(t_n, \tau_n, x_i) \right) \\ &= \left(u_0(t_n + h\lambda, \tau_n + h^2\lambda, x_i) - u_0(t_n, \tau_n, x_i) \right) \\ &\quad + h \cdot \left(u_1(t_n + h\lambda, \tau_n + h^2\lambda, x_i) - u_1(t_n, \tau_n, x_i) \right) \\ &= \left(h \cdot \lambda \partial_t u_0(t_n, \tau_n, x_i) + \frac{(h\lambda)^2}{2} \partial_t^2 u_0(t_n, \tau_n, x_i) + h^2 \lambda \partial_\tau u_0(t_n, \tau_n, x_i) + o(h^2) \right) \\ &\quad + h \cdot \left(h \lambda \partial_t u_1(t_n, \tau_n, x_i) + o(h) \right) \\ &= h \cdot \lambda \partial_t u_0(t_n, \tau_n, x_i) \\ &\quad + h^2 \cdot \left(\frac{\lambda^2}{2} \partial_t^2 u_0(t_n, \tau_n, x_i) + \lambda \partial_\tau u_0(t_n, \tau_n, x_i) + \lambda \partial_t u_1(t_n, \tau_n, x_i) \right) + o(h^2) \end{aligned} \quad (\text{A.1.33})$$

und, weil τ_n nicht von i abhängt, folgt ganz analog wie in (A.1.29) für die zweite Differenz

$$\begin{aligned} \lambda(v_i^n - v_{i-1}^n) &= \lambda \left[\left(u_0(t_n, \tau_n, x_i) + h u_1(t_n, \tau_n, x_i) \right) - \left(u_0(t_n, \tau_n, x_{i-1}) + h u_1(t_n, \tau_n, x_{i-1}) \right) \right] \\ &= h \cdot \lambda \partial_x u_0(t_n, \tau_n, x_i) + h^2 \cdot \left(-\frac{\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t_n, \tau_n, x_i) + \lambda \partial_x u_1(t_n, \tau_n, x_i) \right) + o(h^2). \end{aligned} \quad (\text{A.1.34})$$

Addiert man beide Summanden (A.1.33) und (A.1.34), teilt durch λ , sortiert nach den Ordnungen von h und benutzt wieder die stetige Differenzierbarkeit der Ansatzfunktionen u_0 und u_1 , so erhält man für alle (t, τ, x) das Gleichungssystem

$$\partial_t u_0(t, \tau, x) + \partial_x u_0(t, \tau, x) = 0 \quad (\text{A.1.35})$$

$$\partial_t u_1(t, \tau, x) + \partial_x u_1(t, \tau, x) = \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(t, \tau, x) - \partial_\tau u_0(t, \tau, x) \quad (\text{A.1.36})$$

A.1.3. Rechnungen für diskrete Ansätze

In diesem Kapitel betrachten wir den allgemeinen Ansatz (2.3.1) mit der diskreten Skala (n, i)

$$v_i^n = u_0(n, i, t_n, x_i) + h u_1(n, i, t_n, x_i) + h^2 u_2(n, i, t_n, x_i) + o(h^2),$$

wobei $u_k(n, i, \cdot, \cdot) \in C^\infty(\mathbb{R}_0^+ \times \mathbb{R})$ für alle $n \in \mathbb{N}$, $i \in \mathbb{Z}$ und $k = 0, 1, 2$ gilt. Wir rechnen nun die einzelnen Summanden von (2.0.2) aus und benutzen dabei ganz wesentlich folgende Gleichungen für alle $k = 0, 1, 2$:

$$\begin{aligned} u_k(n+1, i, t_{n+1}, x_i) \\ - u_k(n, i, t_n, x_i) &= u_k(n+1, i, t_n + \lambda h, x_i) - u_k(n, i, t_n, x_i) \\ &= u_k(n+1, i, t_n, x_i) - u_k(n, i, t_n, x_i) + \lambda h \partial_t u_k(n+1, i, t_n, x_i) \\ &\quad + \frac{(\lambda h)^2}{2} \partial_t^2 u_k(n+1, i, t_n, x_i) + \frac{(\lambda h)^3}{6} \partial_t^3 u_k(n+1, i, t_n, x_i) \end{aligned} \quad (\text{A.1.37})$$

und

$$\begin{aligned} u_k(n, i, t_n, x_i) \\ - u_k(n, i-1, t_n, x_{i-1}) &= u_k(n, i, t_n, x_i) - u_k(n, i-1, t_n, x_i - h) \\ &= u_k(n, i, t_n, x_i) - u_k(n, i-1, t_n, x_i) + h \partial_x u_k(n, i-1, t_n, x_i) \\ &\quad - \frac{h^2}{2} \partial_x^2 u_k(n, i-1, t_n, x_i) + \frac{h^3}{6} \partial_x^3 u_k(n, i-1, t_n, x_i) + o(h^3). \end{aligned} \quad (\text{A.1.38})$$

Somit folgt mit (A.1.37) zunächst für die Differenz in n

$$\begin{aligned} v_i^{n+1} - v_i^n &= \sum_{k=0}^2 h^k \left(u_k(n+1, i, t_{n+1}, x_i) - u_k(n, i, t_n, x_i) \right) \\ &= \sum_{k=0}^2 h^k \left(u_k(n+1, i, t_n, x_i) - u_k(n, i, t_n, x_i) + \lambda h \partial_t u_k(n+1, i, t_n, x_i) \right. \\ &\quad \left. + \frac{(\lambda h)^2}{2} \partial_t^2 u_k(n+1, i, t_n, x_i) + \frac{(\lambda h)^3}{6} \partial_t^3 u_k(n+1, i, t_n, x_i) + o(h^3) \right). \end{aligned}$$

und sortiert man das nach den Ordnungen von h , so erhält man weiterhin

$$\begin{aligned}
v_i^{n+1} - v_i^n &= u_0(n+1, i, t_n, x_i) - u_0(n, i, t_n, x_i) \\
&+ h \cdot \left(\lambda \partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) + u_1(n+1, i, t_n, x_i) - u_1(n, i, t_n, x_i) \right) \\
&+ h^2 \cdot \left(\frac{\lambda^2}{2} \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \lambda \partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + u_2(n+1, i, t_n, x_i) - u_2(n, i, t_n, x_i) \right) \\
&+ h^3 \cdot \left(\frac{\lambda^3}{6} \partial_t^3 u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \frac{\lambda^2}{2} \partial_t^2 u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \lambda \partial_t u_2(n+1, i, t_n, x_i) \right) \\
&+ o(h^3).
\end{aligned} \tag{A.1.39}$$

Mit (A.1.38) folgt ganz analog für die Differenz in i

$$\begin{aligned}
\lambda(v_i^n - v_{i-1}^n) &= \lambda \cdot \left[\sum_{k=0}^2 h^k \left(u_k(n, i, t_n, x_i) - u_k(n, i-1, t_n, x_{i-1}) \right) \right] \\
&= \lambda \cdot \left[\sum_{k=0}^2 h^k \left(u_k(n, i, t_n, x_i) - u_k(n, i-1, t_n, x_i) + h \partial_x u_k(n, i-1, t_n, x_i) \right. \right. \\
&\quad \left. \left. - \frac{h^2}{2} \partial_x^2 u_k(n, i-1, t_n, x_i) + \frac{h^3}{6} \partial_x^3 u_k(n, i-1, t_n, x_i) + o(h^3) \right) \right] \\
&= \lambda \cdot \left(u_0(n, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i) \right) \\
&+ h \cdot \left(\lambda \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i) + \lambda \left(u_1(n, i, t_n, x_i) - u_1(n, i-1, t_n, x_i) \right) \right) \\
&+ h^2 \cdot \left(-\frac{\lambda}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) + \lambda \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) + \lambda \left(u_2(n, i, t_n, x_i) - u_2(n, i-1, t_n, x_i) \right) \right) \\
&+ h^3 \cdot \left(\frac{h^3}{6} \partial_x^3 u_k(n, i-1, t_n, x_i) - \frac{\lambda}{2} \partial_x^2 u_1(n, i-1, t_n, x_i) + \lambda \partial_x u_2(n, i-1, t_n, x_i) \right) \\
&+ o(h^3).
\end{aligned} \tag{A.1.40}$$

A.1.4. Rechnungen für alternierende Vorzeichen

ROHFASSUNG

Es gilt

$$u_k(n, i, t_n, x_i) = w_k(t_n, x_i) + (-1)^i (1 - 2\lambda)^n z_k(t_n, x_i) \quad \text{für } k = 0, 1, 2$$

und aus (2.3.3) folgt

In der Ordnung $O(h)$:

$$\begin{aligned}
0 &= \partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i) \\
&= \partial_t w_0(t_n, x_i) + (-1)^i (1-2\lambda)^{n+1} \partial_t z_0(t_n, x_i) \\
&\quad + \partial_x w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i-1} (1-2\lambda)^n \partial_x z_0(t_n, x_i) \\
&= \partial_t w_0(t_n, x_i) + \partial_x w_0(t_n, x_i) \\
&\quad + (-1)^i (1-2\lambda)^n \left((1-2\lambda) \partial_t z_0(t_n, x_i) - \partial_x z_0(t_n, x_i) \right)
\end{aligned}$$

also

$$\begin{aligned}
\partial_t w_0(t_n, x_i) + \partial_x w_0(t_n, x_i) &= 0 \quad \text{und} \\
\partial_t z_0(t_n, x_i) + \frac{1}{2\lambda-1} \partial_x z_0(t_n, x_i) &= 0.
\end{aligned}$$

Hieraus folgt insbesondere auch $\partial_t^2 w_0 = \partial_x^2 w_0$ und $\partial_t^2 z_0 = \frac{1}{(2\lambda-1)^2} \partial_x^2 z_0$.

In der Ordnung $O(h^2)$:

$$\partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) = \frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \frac{\lambda}{2} \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i)$$

Es gilt

$$\begin{aligned}
&\frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) \\
&- \frac{\lambda}{2} \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) = \frac{1}{2} \left(\partial_x^2 w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i-1} (1-2\lambda)^n \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) \right) \\
&\quad - \frac{\lambda}{2} \left(\partial_t^2 w_0(t_n, x_i) + (-1)^i (1-2\lambda)^{n+1} \partial_t^2 z_0(t_n, x_i) \right) \\
&= \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) \\
&\quad + (-1)^i (1-2\lambda)^n \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) - \frac{\lambda(1-2\lambda)}{2} \partial_t^2 z_0(t_n, x_i) \right) \\
&= \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) \\
&\quad + (-1)^i (1-2\lambda)^n \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) - \frac{\lambda(1-2\lambda)}{2(2\lambda-1)^2} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) \right) \\
&= \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) \\
&\quad + (-1)^i (1-2\lambda)^n \left(-\frac{1}{2} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) + \frac{\lambda}{2(2\lambda-1)} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) \right) \\
&= \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) \\
&\quad + (-1)^i (1-2\lambda)^n \left(\frac{1-\lambda}{2(2\lambda-1)} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) \right)
\end{aligned}$$

und ganz analog wie bei $O(h)$ gilt ferner

$$\begin{aligned} \partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) \\ + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) &= \partial_t w_1(t_n, x_i) + \partial_x w_1(t_n, x_i) \\ &+ (-1)^i (1-2\lambda)^n \left((1-2\lambda) \partial_t z_1(t_n, x_i) - \partial_x z_1(t_n, x_i) \right) \end{aligned}$$

und hieraus folgt für alle (t_n, x_i)

$$\begin{aligned} \partial_t w_1(t_n, x_i) + \partial_x w_1(t_n, x_i) &= \frac{1-\lambda}{2} \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) \\ \partial_t z_1(t_n, x_i) + \frac{1}{2\lambda-1} \partial_x z_1(t_n, x_i) &= \frac{\lambda-1}{2(2\lambda-1)^2} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) \end{aligned}$$

A.1.5. Rechnung des Ansatzes für kleine Störungen der CFL Zahl

Unsere Ansatzfunktionen sind dieses mal durch

$$u_k(n, i, t, x) = w_k(t, x) + (-1)^{i+n} z_k(t, x) \quad k = 0, 1, 2 \quad (\text{A.1.41})$$

gegeben. Hieraus folgt zunächst für alle $k = 0, 1, 2$

$$u_k(n+1, i, t, x) - u_k(n, i-1, t, x) = 0. \quad (\text{A.1.42})$$

und somit gilt in Ordnung $O(h)$ auf der linken Seite von (2.5.2)

$$\begin{aligned} \partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) \\ + \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i) &= \partial_t w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n+1} \partial_t z_0(t_n, x_i) \\ &+ \partial_x w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n-1} \partial_x z_0(t_n, x_i) \\ &= \partial_t w_0(t_n, x_i) + \partial_x w_0(t_n, x_i) \\ &- (-1)^{i+n} \left(\partial_t z_0(t_n, x_i) + \partial_x z_0(t_n, x_i) \right). \end{aligned} \quad (\text{A.1.43})$$

Auf der rechten Seite von (2.5.2) finden wir wegen (A.1.42)

$$\begin{aligned} -\left(u_0(n, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i) \right) &= -\left(w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n} z_0(t_n, x_i) \right. \\ &\quad \left. - \left(w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n-1} z_0(t_n, x_i) \right) \right) \\ &= -(-1)^{i+n} 2z_0(t_n, x_i) \end{aligned} \quad (\text{A.1.44})$$

Setzt man (A.1.43) und (A.1.44) nun gleich, so leitet man hieraus in $O(h)$ die beiden Gleichungen

$$\partial_t w_0(t, x) + \partial_x w_0(t, x) = 0 \quad \text{und} \quad (\text{A.1.45})$$

$$\partial_t z_0(t, x) + \partial_x z_0(t, x) = 2z_0(t, x) \quad (\text{A.1.46})$$

ab. Insbesondere gelten dann

$$\begin{aligned}
\partial_t^2 w_0(t, x) &= \partial_x^2 w_0(t, x) \\
&\text{und} \\
\partial_t^2 z_0(t, x) &= \partial_t (2z_0(t, x) - \partial_x z_0(t, x)) \\
&= 2\partial_t z_0(t, x) - \partial_t (\partial_x z_0(t, x)) \\
&= 2\partial_t z_0(t, x) - \partial_x (\partial_t z_0(t, x)) \\
&= 2(2z_0(t, x) - \partial_x z_0(t, x)) - \partial_x (2z_0(t, x) - \partial_x z_0(t, x)) \\
&= 4z_0(t, x) - 4\partial_x z_0(t, x) + \partial_x^2 z_0(t, x).
\end{aligned} \tag{A.1.47}$$

AB HIER ROHFASSUNG

In der Ordnung $O(h^2)$ steht auf der linken Seite wegen (A.1.44) in der Gleichung (2.5.3) die Summe

$$\begin{aligned}
&\partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) \\
&\quad + \underbrace{\partial_t u_0(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_0(n, i-1, t_n, x_i)}_{=-(u_0(n, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i))} \\
&= \partial_t u_1(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_1(n, i-1, t_n, x_i) \\
&\quad - \underbrace{(u_0(n, i, t_n, x_i) - u_0(n, i-1, t_n, x_i))}_{= -(-1)^{i+n} 2z_0(t_n, x_i)} \\
&= \partial_t w_1(t_n, x_i) + (-1)^{i+n+1} \partial_t z_1(t_n, x_i) + \partial_x w_1(t_n, x_i) + (-1)^{i+n-1} \partial_x z_1(t_n, x_i) \\
&\quad - (-1)^{i+n} 2z_0(t_n, x_i) \\
&= \partial_t w_1(t_n, x_i) + \partial_x w_1(t_n, x_i) \\
&\quad - (-1)^{i+n} (\partial_t z_1(t_n, x_i) + \partial_x z_1(t_n, x_i) + 2z_0(t_n, x_i))
\end{aligned} \tag{A.1.48}$$

und wegen der Gleichungen in (A.1.47) gilt

$$\begin{aligned}
&\partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \\
&= \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n-1} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) - (\partial_t^2 w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n+1} \partial_t^2 z_0(t_n, x_i)) \\
&= \partial_x^2 w_0(t_n, x_i) - (-1)^{i+n} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) - (\partial_t^2 w_0(t_n, x_i) - (-1)^{i+n} \partial_t^2 z_0(t_n, x_i)) \\
&= -(-1)^{i+n} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n} \partial_t^2 z_0(t_n, x_i) \\
&= -(-1)^{i+n} \partial_x^2 z_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n} (4z_0(t, x) - 4\partial_x z_0(t, x) + \partial_x^2 z_0(t, x)) \\
&= (-1)^{i+n} 4(z_0(t, x) - \partial_x z_0(t, x)).
\end{aligned} \tag{A.1.49}$$

und man erhält auf der rechten Seite

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{2} \underbrace{\left(\partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \right)}_{= -(-1)^{i+n} 4z_0(t_n, x_i)} \\
& \quad - \underbrace{\left(u_1(n, i, t_n, x_i) - u_1(n, i-1, t_n, x_i) \right)}_{= -(-1)^{i+n} 2z_1(t_n, x_i)} \\
& \quad - \underbrace{\left(u_2(n+1, i, t_n, x_i) - u_2(n, i-1, t_n, x_i) \right)}_{=0} \\
& = -(-1)^{i+n} \left(2z_0(t_n, x_i) + 2z_1(t_n, x_i) \right). \tag{A.1.50}
\end{aligned}$$

Insgesamt erhalten wir also die beiden Gleichungen in der Ordnung $O(h^2)$:

$$\partial_t w_1(t, x) + \partial_x w_1(t, x) = 0 \quad \text{und} \tag{A.1.51}$$

$$\partial_t z_1(t, x) + \partial_x z_1(t, x) = 2z_1(t, x) \tag{A.1.52}$$

Wegen $w_1(0, x) = z_1(0, x) = 0$ in Anfangsbedingungen aus (2.5.5) folgt somit $w_1 = z_1 = 0$. Daher wird die Gleichung (2.5.4) für die Ordnung in $O(h^3)$ zu

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \\
& \partial_t u_2(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_2(n, i-1, t_n, x_i) = -\frac{1}{6} \left(\partial_x^3 u_0(n, i-1, t_n, x_i) + \partial_t^3 u_0(n+1, i, t_n, x_i) \right) \tag{A.1.53} \\
& \quad - \left(u_2(n, i, t_n, x_i) - u_2(n, i-1, t_n, x_i) \right).
\end{aligned}$$

Die linke Seite dieser Gleichung ist analog wie in (A.1.43) durch

$$\begin{aligned}
& \partial_t u_2(n+1, i, t_n, x_i) + \partial_x u_2(n, i-1, t_n, x_i) = \frac{\partial_t w_2(t_n, x_i) + \partial_x w_2(t_n, x_i)}{-(-1)^{i+n} \left(\partial_t z_2(t_n, x_i) + \partial_x z_2(t_n, x_i) \right)}. \tag{A.1.54}
\end{aligned}$$

gegeben. Um die rechte Seite von (A.1.53) auszurechnen, betrachten die einzelnen Zeilen. Es gilt wegen (A.1.47)

$$\begin{aligned}
& \frac{1}{2} \partial_x^2 u_0(n, i-1, t_n, x_i) - \partial_t^2 u_0(n+1, i, t_n, x_i) = \frac{1}{2} \left(\partial_x^2 w_0(t_n, x_i) + (-1)^{i+n-1} \partial_x^2 z_0(t, x) \right) - 4z_0(t, x) - \partial_x^2 u_0(n, x) \tag{A.1.55}
\end{aligned}$$

A.1.6. WKB Ansatz

Es seien die Ansätze

$$u_l(n, k, t, x) = w_l(t, x) + e^{i(\omega k - \theta n)} z_l(t, x) \quad \text{für } l = 0, 1, 2 \tag{A.1.56}$$

gegeben. Dann gilt

$$\begin{aligned}
& u_l(n+1, k, t_n, x_k) - u_l(n, k, t_n, x_k) = w_l(t, x) + e^{i(\omega k - \theta(n+1))} z_l(t, x) - \left(w_l(t, x) + e^{i(\omega k - \theta n)} z_l(t, x) \right) \\
& = e^{i(\omega k - \theta n)} (e^{-i\theta} - 1) z_l(t, x). \tag{A.1.57}
\end{aligned}$$

und

$$\begin{aligned} u_l(n, k, t_n, x_k) - u_l(n, k-1, t_n, x_k) &= w_l(t, x) + e^{i(\omega k - \theta n)} z_l(t, x) - \left(w_l(t, x) + e^{i(\omega(k-1) - \theta n)} z_l(t, x) \right) \\ &= e^{i(\omega k - \theta n)} (1 - e^{-i\omega}) z_l(t, x). \end{aligned} \quad (\text{A.1.58})$$

also folgt aus

$$u_0(n+1, k, t_n, x_k) - u_0(n, k, t_n, x_k) + \lambda(u_0(n, k, t_n, x_k) - u_0(n, k-1, t_n, x_k)) = 0 \quad (\text{A.1.59})$$

auch

$$0 = e^{i(\omega k - \theta n)} (e^{-i\theta} - 1) z_0(t, x) + \lambda e^{i(\omega k - \theta n)} (1 - e^{-i\omega}) z_0(t, x) \quad (\text{A.1.60})$$

$$= e^{i(\omega k - \theta n)} z_0(t, x) (\lambda - 1 + e^{-i\theta} - \lambda e^{-i\omega}) \quad (\text{A.1.61})$$

Somit muss

$$e^{-i\theta} - \lambda e^{-i\omega} = 1 - \lambda \quad (\text{A.1.62})$$

gelten und das liefert uns das Gleichungssystem

$$\text{Im} \left(e^{-i\theta} - \lambda e^{-i\omega} \right) = 0 \quad \text{und} \quad (\text{A.1.63})$$

$$\text{Re} \left(e^{-i\theta} - \lambda e^{-i\omega} \right) = 1 - \lambda. \quad (\text{A.1.64})$$

Die Abbildungen $S_1: \theta \mapsto e^{-i\theta}$ bzw. $S_\lambda: \omega \mapsto \lambda e^{-i\omega}$ beschreiben jeweils einen Kreis in der komplexen Zahlenebene mit den Radien 1 und $\lambda > 1$. Wegen der Dreiecksungleichung haben zwei Komplexe Zahlen $z_\theta \in S_1$ und $z_\omega \in S_\lambda$ nur dann Abstand $|z_\theta - z_\omega| = \lambda - 1$, wenn $z_\theta = \lambda z_\omega =: \lambda z$ gilt. Das folgt beispielsweise aus

$$(|z_\theta - z_\omega|)^2 = (z_\theta - z_\omega)^2 = (1 - \lambda)^2 \quad (\text{A.1.65})$$

$$z_\theta^2 - 2z_\theta z_\omega + z_\omega^2 = 1 - 2\lambda + \lambda^2 \quad \Leftrightarrow \quad (\text{A.1.66})$$

$$z_\theta z_\omega = \lambda = |z_\theta| \cdot |z_\omega| \quad \Leftrightarrow \quad (\text{A.1.67})$$

Aus Gleichung (A.1.63) folgt, dass z reell sein muss und aus (A.1.64) folgt $z = 1$. Im Wesentlichen kommt nun raus, dass der Ansatz (A.1.56) nur funktionieren kann, wenn wir keine Oszillationen annehmen. Der Unterschied zum diskreten Ansatz mit alternierenden Gitterzeichen ist, dass wir hier keine in n steigende Amplitudenfunktion angenommen haben, die uns einen zusätzlichen Freiheitsgrad bei der Bestimmung der gibt. Das korrigieren wir, indem wir $\Omega(n)$ als Faktor hinzufügen und so erhalten wir nun den diskreten Ansatz

$$u_l(n, k, t, x) = w_l(t, x) + \Omega(n) e^{i(\omega k - \theta n)} z_l(t, x) \quad \text{für } l = 0, 1, 2 \quad (\text{A.1.68})$$

mit den Gleichungen

$$u_0(n+1, k, t_n, x_k)$$

$$-u_0(n, k, t_n, x_k) = w_0 + \Omega(n+1) e^{i(\omega k - \theta(n+1))} z_0(t, x) - \left(w_0(t, x) + \Omega(n) e^{i(\omega k - \theta n)} z_0(t, x) \right) \quad (\text{A.1.69})$$

$$= e^{i(\omega k - \theta n)} (\Omega(n+1) e^{-i\theta} - \Omega(n)) z_0(t, x). \quad (\text{A.1.70})$$

und

$$u_0(n, k, t_n, x_k)$$

$$-u_0(n, k-1, t_n, x_k) = w_0(t, x) + \Omega(n) e^{i(\omega k - \theta n)} z_0(t, x) - \left(w_0(t, x) + \Omega(n) e^{i(\omega(k-1) - \theta n)} z_0(t, x) \right) \quad (\text{A.1.71})$$

$$= e^{i(\omega k - \theta n)} \Omega(n) (1 - e^{-i\omega}) z_0(t, x). \quad (\text{A.1.72})$$

Es gilt weiterhin immernoch (A.1.59), also folgt aus

$$e^{i(\omega k - \theta n)}(\Omega(n+1)e^{-i\theta} - \Omega(n))z_0(t, x) + \lambda e^{i(\omega k - \theta n)}\Omega(n)(1 - e^{-i\omega})z_0(t, x) = 0 \quad (\text{A.1.73})$$

die Gleichung

$$0 = \Omega(n+1)e^{-i\theta} - \Omega(n) + \lambda\Omega(n)(1 - e^{-i\omega}) \quad (\text{A.1.74})$$

$$= \Omega(n+1)e^{-i\theta} - \lambda\Omega(n)e^{-i\omega} + (\lambda - 1)\Omega(n) \quad (\text{A.1.75})$$

$$= \Omega(n+1)e^{-i\theta} + \Omega(n)(\lambda(1 - e^{-i\omega}) - 1) \quad (\text{A.1.76})$$

A.2. Für diese Arbeit geschriebene Quelltexte

Hier listen wir der Vollständigkeit wegen alle Programme auf, die für das Erzeugen der Daten und Plots in dieser Arbeit verantwortlich sind. Anhand dieser Quelltexte kann im Zweifel am genauesten nachvollzogen werden, was die Plots zeigen.

Upwind Verfahren

```

1 % Perform the upwind method given by
2 %
3 %      v(n+1,i) = v(n,i) - lambda(i)*(v(n,i) - v(n,i-1))
4 %
5 % Parameter
6 %      u0      - initial value function
7 %      lambda  - grid aspect ratio times velocity, possibly space dependent
8 %      N       - number of iterations
9 function V = upwind(u0, lambda, N)
10     I = length(u0);
11     V = zeros(N, I);
12     V(1,:) = u0;
13     for n = 1:N-1
14         V(n+1,:) = V(n,:) - lambda(:) .* (V(n,:) - shift(V(n,:), 1));
15     end
16 end

```

octave/upwind.m

Führe das Upwind Verfahren mit den Anfangsdaten $U(x) = \sin(\pi x)$ aus

```

1 % Use the upwind(u0, lambda, N) method to solve
2 %
3 %      u_t(t,x) + u_x(t,x) = 0,    u(0,x) = sin(x)
4 %
5 % With lambda = 1 + eta. Returns data to use as gnuplot table.
6 % Parameter
7 %      eta - measure of "instabilty"
8 %      h   - grid length
9 %      N   - number of time steps
10 function V = transport_example(eta, h, N)
11     % Setup Properties and Initial Conditions
12     % space dimensions [x0, xN]

```

```

13     x0 = [-2,2];
14     % grid ratios
15     lambda = 1 + eta;
16
17     % space vector
18     x = x0(1)+h:h:x0(2);
19     % initial values
20     u0 = sin(pi*x);
21
22     % Call Numerical Method
23     V = upwind(u0, lambda, N);
24     V = V';
25 end

```

octave/transport_example.m

Plotdaten für das erste Beispiel und Fehler für den alternierenden Ansatz

```

1 % create plots for section 2.2 "Ein Beispiel fuer instabiles Verhalten"
2 %
3 % save gnuplot table data in data/max_errors_*.dat and data/V_sinus_*.dat
4 % files.
5
6 % guess iterations with same error, depending on eta
7 step_fn = @(err,eta) ...
8     floor((log(err).-log(eps))./log(1+2*eta));
9
10 % examples = [ (eta, h) ]
11 examples = { [1e-1, 1e-2],
12             [1e-1, 1e-3],
13             [5e-2, 1e-3] };
14
15 x0 = [-2, 2];
16
17 for i = 1:length(examples)
18     eta = examples{i}(1);
19     h = examples{i}(2);
20     X = [x0(1)+h:h:x0(2)]';
21
22     % guess iteration for given errors
23     % make as many iterations as needed for the largest error
24     wanted_error = 1;
25     max_N = step_fn(wanted_error, eta);
26     V = transport_example(eta, h, max_N);
27
28     % save numerical solution to file for example plot
29     V = [X, V(:, max_N)];
30     file_name = sprintf('./data/V_sinus_eta_%.3f_h_%.3f.dat', eta, h);
31     fid = fopen(file_name, "w");
32     fdisp(fid, V);
33     fclose(fid);
34 end

```

octave/create_example_plots.m

Fehlerplots für Beispiele

```
1 warning ("off", "Octave:broadcast");
2 format long e;
3 % calculate max difference between numerical scheme and true solution
4 sinus_max_err_fn = @(N,X,V,h,eta) ...
5     max(abs( sin(pi*(X-(N-1)*(h+h*eta))) - V(:,N) ));
6
7 % guess iterations with same error, depending on eta
8 step_fn = @(err,eta) ...
9     floor((log(err).-log(eps))./log(1+2*eta));
10
11 % compare errors with formulas
12 exptected_err_fn_1 = @(n,h,eta) ...
13     (1+2*eta).^n*eps;
14 % compare errors with formulas
15 exptected_err_fn = @(n,h,eta) ...
16     (1+2*eta).^n*eps+(pi^2/2)*h*eta*(h+h*eta).*n;
17
18 % examples = [ (eta, h) ]
19 examples = { [1e-1, 1e-2],
20             [1e-1, 1e-3],
21             [5e-2, 1e-3],
22             [1e-2, 1e-3] };
23
24
25 x0 = [-2, 2];
26
27 for i = 1:length(examples)
28     eta = examples{i}(1);
29     h = examples{i}(2);
30     X = [x0(1)+h:h:x0(2)]';
31
32     % guess iteration for given errors
33     wanted_error = 100;
34     max_N = step_fn(wanted_error, eta);
35
36     T = 0:h*(1+eta):max_N*h*(1+eta);
37
38     V = transport_example(eta, h, max_N);
39
40     % calculate real and estimated errors and skip some indices
41     indizes = 1:floor((max_N)/10):max_N;
42     max_errors = [
43         indizes;
44         sinus_max_err_fn(indizes, X, V, h, eta);
45         exptected_err_fn(indizes-1, h, eta);
46         exptected_err_fn_1(indizes-1, h, eta);
47         (indizes-1).*(pi*pi/2)*h*h*eta*(1+eta);
48     ]';
49
50     % save errors to files for error plot
51     % note: can't use the 'save'-function since we have variable file names
```

```

52     file_name = sprintf('./data/max_errors_eta_%.3f_h_%.3f.dat', eta, h);
53     fid = fopen(file_name, "w");
54     fprintf(fid, max_errors);
55     fclose(fid);
56 end

```

octave/create_error_plots.m

Fehlerplots für kleine η

```

1  warning ("off", "Octave:broadcast");
2  format long e;
3  % calculate max difference between numerical scheme and true solution
4  sinus_max_err_fn = @(N,X,V,h,eta) ...
5      max(abs( sin(pi*(X-(N-1)*(h+h*eta))) - V(:,N) ));
6
7  eta = 1e-3;
8  h = 1e-3;
9  T = 0:h*(1+eta):25;
10 X = [-2+h:h:2]';
11 max_N = length(T);
12 V = transport_example(eta, h, max_N);
13
14 N = 1:100:max_N;
15
16 max_errors = [
17     T(N);
18     sinus_max_err_fn(N, X, V, h, eta);
19     eps*exp(2*T(N));
20     eps*exp(2*T(N)) + T(N).*(pi*pi/2)*h^2;
21     T(N).*(pi*pi/2)*h^2;
22 ];
23
24 save 'data/max_errors_small_eta_0.001.dat' max_errors

```

octave/create_error_plots_small_eta.m