

NumProg WS 20/21 : Tutorübung 10

- 1. Begriffe aus der Vorlesung
- 2. Wiederholung AWP von ODEs + Quadratur
- 3. Anwendung Euler-Verfahren: Zinsberechnung
- 4. Mehrschrittverfahren



lokaler Diskretisierungsfehler:

globaler Diskretisierungsfehler:



lokaler Diskretisierungsfehler:

Fehler zwischen analytischer und approximierter

Lösung eines ODEs nach einem Zeitschritt:

$$|y_{k+1} - y(t_{k+1})|$$
, wobei $y_k = y(t_k)!$

globaler Diskretisierungsfehler:



lokaler Diskretisierungsfehler:

Fehler zwischen analytischer und approximierter

Lösung eines ODEs nach einem Zeitschritt:

$$|y_{k+1} - y(t_{k+1})|$$
, wobei $y_k = y(t_k)!$

globaler Diskretisierungsfehler:

Größter Fehler zwischen den Approximationen und analytischen Lösungen für alle Zeitschritte:

$$\max\{|y_k - y(t_k)|\}$$
 oder

Der Fehler im letzten Zeitschritt (Ende Intervall):

$$|y_N - y(t_N)|$$
, wobei $I \coloneqq [0, N]$



lokaler Diskretisierungsfehler:

Fehler zwischen analytischer und approximierter Lösung eines ODEs nach einem Zeitschritt:

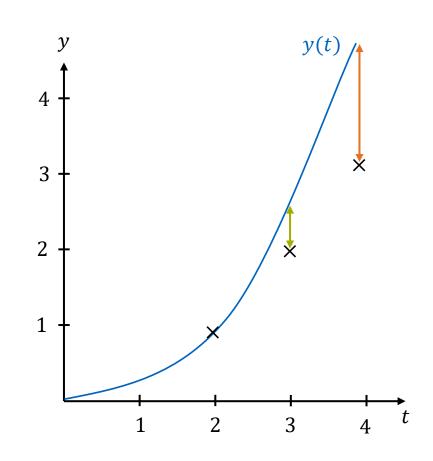
$$|y_{k+1} - y(t_{k+1})|$$
, wobei $y_k = y(t_k)!$

globaler Diskretisierungsfehler:

Größter Fehler zwischen den Approximationen und analytischen Lösungen für alle Zeitschritte: $\max\{|y_k - y(t_k)|\}$ oder

Der Fehler im letzten Zeitschritt (Ende Intervall):

$$|y_N - y(t_N)|$$
, wobei $I := [0, N]$





Konvergenz:

Konsistenz:

Stabilität:

Steifheit:



Konvergenz:	kleine Zeitschritte $\delta t ightarrow$ kleiner globaler Diskretisierungsfehlei
Konsistenz:	
Stabilität:	
Steifheit:	



Konvergenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner globaler Diskretisierungsfehler

Konsistenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner lokaler Diskretisierungsfehler

Stabilität:

Steifheit:



Konvergenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner globaler Diskretisierungsfehler

Konsistenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner lokaler Diskretisierungsfehler

Stabilität: Die Summe kleiner lokaler Fehler ergibt einen kleinen globalen Fehler

(Kein Verstärken kleiner lokaler Fehler)

Steifheit:



Konvergenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner globaler Diskretisierungsfehler

Konsistenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner lokaler Diskretisierungsfehler

Stabilität: Die Summe kleiner lokaler Fehler ergibt einen kleinen globalen Fehler

(Kein Verstärken kleiner lokaler Fehler)

Steifheit: Gelten Konvergenz, Konsistenz und Stabilität nur für sehr kleine δt , so

nennt man das dazugehörige ODE steif.



Konvergenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner globaler Diskretisierungsfehler

Konsistenz: kleine Zeitschritte $\delta t \rightarrow$ kleiner lokaler Diskretisierungsfehler

Stabilität: Die Summe kleiner lokaler Fehler ergibt einen kleinen globalen Fehler

(Kein Verstärken kleiner lokaler Fehler)

Steifheit: Gelten Konvergenz, Konsistenz und Stabilität nur für sehr kleine δt , so

nennt man das dazugehörige ODE steif.

Konvergenz → Konsistenz

Konvergenz ↔ Konsistenz + Stabilität



Quadratur und AWP-Lösung

Hauptsatz Integral-/ Differentialrechnung:

$$y(t_{k+1}) - y(t_k) = \int_{t_k}^{t_{k+1}} y'(t) dt$$

"Dumme Rechtecksregel":

$$\int_{a}^{b} f(t) dt \approx (b - a) \cdot f(a)$$

Trapezregel:

$$\int_{a}^{b} f(t) dt \approx (b - a) \cdot \frac{1}{2} (f(a) + f(b))$$

Euler-Verfahren:

$$y_{k+1} = y_k + \delta t \cdot f(t_k, y_k)$$

Heun-Verfahren:

$$y_{k+1} = y_k + \delta t \cdot \frac{1}{2} \Big(f(t_k, y_k) + f(t_{k+1}, y_k + \delta t \cdot f(t_k, y_k)) \Big)$$



ODE: y'(t) =

analytische Funktion: y(t) =

Startkapital: $y_0 =$

Zinssatz: $\frac{p}{100} =$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank			
Spaßkasse			
Virtuelle Bank			



ODE:
$$y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$$

analytische Funktion:
$$y(t) =$$

Startkapital:
$$y_0 =$$

Zinssatz:
$$\frac{p}{100} =$$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank			
Spaßkasse			
Virtuelle Bank			



ODE: $y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$

analytische Funktion: $y(t) = y_0 \cdot e^{\frac{pt}{100}}$

Startkapital: $y_0 =$

Zinssatz: $\frac{p}{100} =$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank			
Spaßkasse			
Virtuelle Bank			



ODE: $y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$

analytische Funktion: $y(t) = y_0 \cdot e^{\frac{pt}{100}}$

Startkapital: $y_0 = 100.000 \in$

Zinssatz: $\frac{p}{100} = \frac{2}{100} = \frac{1}{50} = 0.02$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank			
Spaßkasse			
Virtuelle Bank			



ODE: $y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$

analytische Funktion: $y(t) = y_0 \cdot e^{\frac{pt}{100}}$

Startkapital: $y_0 = 100.000 \in$

Zinssatz: $\frac{p}{100} = \frac{2}{100} = \frac{1}{50} = 0.02$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank	Euler-Verfahren	1	102.000,00€
Spaßkasse			
Virtuelle Bank			



ODE: $y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$

analytische Funktion: $y(t) = y_0 \cdot e^{\frac{pt}{100}}$

Startkapital: $y_0 = 100.000 \in$

Zinssatz: $\frac{p}{100} = \frac{2}{100} = \frac{1}{50} = 0.02$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank	Euler-Verfahren	1	102.000,00€
Spaßkasse	Euler-Verfahren	$\frac{1}{4}$	102.015,05€
Virtuelle Bank			



ODE: $y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$

analytische Funktion: $y(t) = y_0 \cdot e^{\frac{pt}{100}}$

Startkapital: $y_0 = 100.000 \in$

Zinssatz: $\frac{p}{100} = \frac{2}{100} = \frac{1}{50} = 0.02$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank	Euler-Verfahren	1	102.000,00€
Spaßkasse	Euler-Verfahren	$\frac{1}{4}$	102.015,05€
Virtuelle Bank	Analytische Lösung	kontinuierlich	102.020,13€



ODE: $y'(t) = \frac{p}{100} \cdot y(t)$

analytische Funktion: $y(t) = y_0 \cdot e^{\frac{pt}{100}}$

Startkapital: $y_0 = 100.000 \in$

Zinssatz: $\frac{p}{100} = \frac{2}{100} = \frac{1}{50} = 0.02$

Bank	Verfahren	Schrittweite [Jahr]	Kontostand nach einem Jahr
Diga-Bank	Euler-Verfahren	1	102.000,00€ 、
Spaßkasse	Euler-Verfahren	$\frac{1}{4}$	102.015,05€ ≈ Δ15€ ≈ Δ5€
Virtuelle Bank	Analytische Lösung	kontinuierlich	102.020,13€



Mehrschrittverfahren

Bisher haben wir nur mit Einschrittverfahren gerechnet, also die analytische Lösung Zeitschritt für Zeitschritt approximiert.

Dabei wurde jede Lösung an einem Zeitschritt nur mit der Lösung im vorherigen Teilschritt berechnet, alle anderen Lösungen davor wurden verworfen.



Mehrschrittverfahren

Bisher haben wir nur mit Einschrittverfahren gerechnet, also die analytische Lösung Zeitschritt für Zeitschritt approximiert.

Dabei wurde jede Lösung an einem Zeitschritt nur mit der Lösung im vorherigen Teilschritt berechnet, alle anderen Lösungen davor wurden verworfen.

Bei **Mehrschrittverfahren** nutzen wir nicht nur die Lösung direkt vor dem aktuellen Zeitschritt, sondern auch noch **weitere Lösungen zuvor**.



Mehrschrittverfahren

Bisher haben wir nur mit Einschrittverfahren gerechnet, also die analytische Lösung Zeitschritt für Zeitschritt approximiert.

Dabei wurde jede Lösung an einem Zeitschritt nur mit der Lösung im vorherigen Teilschritt berechnet, alle anderen Lösungen davor wurden verworfen.

Bei **Mehrschrittverfahren** nutzen wir nicht nur die Lösung direkt vor dem aktuellen Zeitschritt, sondern auch noch **weitere Lösungen zuvor**.

Konkret behandeln wir hier in Aufgabe 4 ein Zweischrittverfahren, die Mittelpunktsregel.



Mittelpunktsregel

Die Mittelpunktsregel ist ein **Zweischrittverfahren**.

Wir benutzen die zwei Lösungen in den **vorherigen zwei Zeitschritten**, um die Lösung im **aktuellen Zeitschritt** zu berechnen.

Um starten zu können, benötigen wir neben y_0 auch noch y_1 , welches wir durch ein einfacheres Einschrittverfahren (hier Euler) berechnen.

$$t_k = t_0 + k \cdot \delta t$$

 y_0 gegeben
 $y_1 = y_0 + \delta t \cdot f(t_0, y_0)$ expliziter Euler
 $y_{k+1} = y_{k-1} + 2\delta t \cdot f(t_k, y_k)$ $k \in [1, N-1]$