

## Serie 2

Abgabe: bis Fr., 11.3.11, 12 Uhr im 4. Stock

**2.1. (schriftlich)** Für hinreichend glatte Funktionen  $f$  bezeichnet  $t \mapsto y_{t_0, y_0}(t)$  die (eindeutige) Lösung des AWP

$$y' = f(t, y), \quad y(t_0) = y_0. \tag{1}$$

Ziel der Aufgabe ist, die stetige Differenzierbarkeit der Funktion  $y_0 \mapsto y_{t_0, y_0}(t)$  zu zeigen.

Sei  $G \subset \mathbb{R}^2$  ein Gebiet und  $f \in C^2(G, \mathbb{R})$ . Sei  $J \subset \mathbb{R}$  ein offenes Intervall mit  $t_0 \in J$  und  $y_{t_0, y_0} \in C^1(J, \mathbb{R})$  die Lösung des AWP (1). Definieren Sie die Funktion  $R$  als Lösung des *linearen* AWP

$$R'(t) = \partial_y f(t, y_{t_0, y_0}(t)) R(t), \quad R(t_0) = 1. \tag{2}$$

Zeigen Sie mit Satz 1.5 der Vorlesung, daß für  $\Delta_h(t) = \frac{1}{h} (y_{t_0, y_0+h}(t) - y_{t_0, y_0}(t))$  gilt:

$$\lim_{h \rightarrow 0} \Delta_h(t) = R(t), \quad t \in J.$$

Schließen Sie, daß  $R(t) = \frac{\partial}{\partial y_0} y_{t_0, y_0}(t)$ .

*Hinweis:* Setzen Sie  $\delta(t) := \Delta_h(t) - R(t)$  und versuchen Sie, für  $\delta$  eine Differentialgleichung der Form  $\delta'(t) = \partial_y f(t, y_{t_0, y_0}(t))\delta(t) + z(t, h)$  zu finden. Kontrollieren Sie  $z$  mittels Satz 1.5 der VO.

**2.2.** Betrachten Sie das *autonome* Anfangswertprobleme

$$y' = f(t, y) := Ay + g(y), \quad y(0) = y_0, \tag{3}$$

wobei  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine reell diagonalisierbare Matrix ist, deren Eigenwerte  $\lambda_i, i = 1, \dots, n$  die Bedingung  $\lambda_i \leq -\rho < 0, i = 1, \dots, n$  erfüllen. Die Funktion  $g \in C^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$  erfüllt für ein  $C_g > 0$  die Abschätzung  $\|g(y)\|_2 \leq C_g \|y\|_2^2$  für alle  $y \in \mathbb{R}^n$ .

- a) Zeigen Sie: Es existiert ein  $\varepsilon > 0$  so daß für alle  $y_0 \in \mathbb{R}^n$  mit  $\|y_0\|_2 \leq \varepsilon$  jede auf ganz  $\mathbb{R}$  definierte Lösung  $y \in C^1(\mathbb{R}, \mathbb{R}^n)$  von (3) die asymptotische Beziehung  $\lim_{t \rightarrow \infty} \|y(t)\|_2 = 0$  erfüllt. *Hinweis:* Sehen Sie sich noch einmal den Beweis von Serie 1, Aufg. 2 an.
- b) In Teilaufg. a) wurden nur Lösungen betrachtet, die auf ganz  $\mathbb{R}$  existieren. Zeigen Sie: Für hinreichend kleine  $\varepsilon > 0$  folgt (z.B. mit Hilfe Aussage über die Mindestlänge des Existenzintervalls des Satzes von Picard-Lindelöf), daß für jedes (offene) Intervall  $J = (a, b) \subset \mathbb{R}$  mit  $a < 0$  gilt: Jede Lösung  $y \in C^1(J, \mathbb{R}^n)$  von (3) läßt sich zu einer Lösung von (3) auf  $(a, \infty)$  (eindeutig) fortsetzen.
- c) Gilt die Aussage aus Teilaufg. b), daß sich Lösungen "bis  $\infty$ " fortsetzen lassen, auch für "große"  $\varepsilon$  oder muß mit "blow up" gerechnet werden?

**2.3.** Zeigen Sie das *diskrete Gronwall-Lemma*: Seien  $(e_i)_{i=0}^N, (\eta_i)_{i=0}^N, (\delta_i)_{i=0}^N$  drei Folgen mit nicht-negativen Elementen, die

$$e_{i+1} \leq (1 + \delta_i)e_i + \eta_i, \quad i = 0, \dots, N - 1$$

erfüllen. Dann ist

$$|e_i| \leq \left( e_0 + \sum_{j=0}^{i-1} \eta_j \right) e^{\sum_{j=0}^{i-1} \delta_j} \quad i = 0, 1, \dots, N. \quad (\text{Konvention: leere Summe} = 0)$$

**2.4.** Zur numerischen Lösung des Anfangswertproblems

$$y' = f(t, y) \text{ in } [a, b], \quad y(a) = y_0$$

wird ein explizites Einschrittverfahren verwendet gemäß der Rekursion

$$y_{\nu+1} = y_{\nu} + h_{\nu} \Phi(t_{\nu}, y_{\nu}, h_{\nu}) \text{ für } \nu = 0, 1, 2, \dots, N - 1.$$

Weiters sei  $\tilde{y}_\nu$  eine Folge, die dadurch entsteht, daß in jedem Schritt eine Störung gemacht wird (z.B. durch Rundungsfehler):

$$\tilde{y}_{\nu+1} = \tilde{y}_\nu + h_\nu \Phi(t_\nu, \tilde{y}_\nu, h_\nu) + \varepsilon_\nu.$$

Nehmen Sie an, daß die Störungen  $\varepsilon_\nu$  die Abschätzung  $|\varepsilon_\nu| \leq \varepsilon$  für alle  $\nu$  erfüllen. Zeigen Sie: Ist die Inkrementfunktion  $\Phi(t, y, h)$  Lipschitz-stetig in  $y$  mit Lipschitzkonstante  $L > 0$ , so gilt

$$|y_\nu - \tilde{y}_\nu| \leq (|y_0 - \tilde{y}_0| + \nu\varepsilon) \exp(L|t_\nu - t_0|), \quad \nu = 0, \dots, N.$$

## 2.5. (Programmieraufgabe 2.5)

Das implizite Eulerverfahren ist durch  $y_\nu = y_{\nu-1} + hf(t_\nu, y_\nu)$  definiert. Schreiben Sie eine MATLAB-Funktion

$$[t, y] = \text{ieuler}(a, b, N, y_0, M, g)$$

die das implizite Eulerverfahren realisiert für die Differentialgleichung

$$y' = M(t)y + g(t), \quad y(a) = y_0$$

auf dem Intervall  $[a, b]$ . Hier kann  $y : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  vektorwertig sein und  $M$  eine matrixwertige Funktion.  $N \in \mathbb{N}$  ist die Anzahl Schritte (d.h.  $h = (b - a)/N$ ). Neben den Daten  $a, b, N$  und  $y_0$  sollen auch die Function-Handles der Funktionen  $M=M(t)$  und  $g=g(t)$  übergeben werden. Die übergebenen Funktionen können dann beispielsweise mit `feval(M, t)` aus der Funktion `ieuler` heraus aufgerufen werden. Als Rückgabeparameter liefere die Funktion `ieuler` den Sützstellenvektor  $t \in \mathbb{R}^{N+1}$  und die Matrix der dazugehörigen Funktionswerte  $y \in \mathbb{R}^{n \times (N+1)}$ , d.h. die  $\nu+1$ -te Spalte von  $y$  entspricht der Approximation  $y_\nu$  an der Stelle  $t_\nu$ . Vergleichen Sie die Fehler  $|y(1) - y_N(1)|$  für explizites und implizites Eulerverfahren im (doppelt logarithmischen) Plot über  $N = 2^i, i = 1, \dots, 10$ . Als Beispiel nehmen Sie das Modellproblem

$$y' = \lambda y \text{ auf } [0, 1], \quad y(0) = 1$$

mit exakter Lösung  $y(t) = \exp(\lambda t)$  für verschiedene konstante Werte von  $\lambda \in \{\pm 1, \pm 10\}$ . Was beobachten Sie?