

Arbeitsblatt  
**Numerisches Praktikum**

**Thema**

Implementation eines Runge-Kutta-Fehlberg-Verfahrens mit Schrittweitensteuerung.

**Aufgabenstellung**

Eine Verfahrensklasse zur numerischen Lösung von Anfangswertproblemen bei gewöhnlichen Differentialgleichungen

$$y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0,$$

wobei  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $x_0 \in \mathbb{R}$ ,  $y_0 \in \mathbb{R}^n$ , sind Runge-Kutta-Fehlberg-Verfahren. Diese können in der Form

$$k_i = hf(x_0 + c_i h, y_0 + \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} k_j), \quad i = 1, \dots, s,$$
$$y_1 = y_0 + \sum_{i=1}^s b_i k_i,$$
$$\hat{y}_1 = y_0 + \sum_{i=1}^s \hat{b}_i k_i$$

geschrieben werden.

Die Verfahren sind so konstruiert, daß der Wert  $\hat{y}_1$  im Vergleich zu  $y_1$  in einem gewissen Sinn besser ist. Das wird dann dazu genutzt, die Schrittweite  $h$  an den jeweiligen Lösungsverlauf anzupassen. Man kann dabei folgendermaßen vorgehen. Man schätzt den aktuellen Diskretisierungsfehler durch

$$\text{ERR} = \|\hat{y}_1 - y_1\|.$$

Gibt man einen maximal zulässigen Fehler  $\text{TOL} > 0$  vor, so gehört dazu eine "optimale" Schrittweite

$$\bar{h} = \text{RED} \cdot h \cdot \sqrt[p+1]{\frac{\text{TOL}}{\text{ERR} + \text{SAV}}},$$

etwa mit  $\text{RED} = 0.9$  und  $\text{SAV} = \text{eps}$ , wobei  $p$  die zu  $y_1$  gehörige sogenannte Ordnung des Verfahrens ist. Zusätzlich wird  $\bar{h}$  eventuell noch so abgeändert, daß  $\bar{h}$  der Bedingung

$$\text{RMIN} \leq \frac{\bar{h}}{h} \leq \text{RMAX},$$

etwa mit  $RMIN = 0.2$  und  $RMAX = 2$ , genügt. Gilt nun  $ERR \leq TOL$ , so wird der aktuelle Schritt akzeptiert und der nächste Schritt mit  $\bar{h}$  versucht, wobei  $y_1$  oder  $\hat{y}_1$  die Rolle von  $y_0$  übernimmt und  $x_0$  durch  $x_1$  ersetzt wird. Ansonsten wird der Schritt verworfen und mit  $\bar{h}$  wiederholt. Diese Prozedur wird solange durchgeführt, bis ein vorgegebener Endpunkt für  $x$  erreicht ist.

Ein konkretes Runge-Kutta-Fehlberg-Verfahren ist das auf Dormand und Prince zurückgehende Verfahren DOPRI45 mit der Ordnung  $p = 4$ . Die zugehörigen Koeffizienten  $a_{ij}, b_i, \hat{b}_i, c_i, i, j = 1, \dots, s$ , findet man in der einschlägigen Literatur.

Man implementiere dieses Verfahren samt der oben beschriebenen Schrittweitensteuerung und teste es an einer Reihe von Problemen aus der Literatur.

## Quellen

$\emptyset$