

Nächste Woche: MATLAB-Praktikum (dafür keine VL, keine Übs.)

1. Gruppe: Di, 27.06, von 12:00 bis 14:15 (1 Block - 3 Stunden)

2. Gruppe: Di, 27.06, von 14:30 bis 16:45 (1 Block - 3 Stunden)

1. Gruppe: Mi, 28.06, von 8:30 bis 10:45 (2 Block - 3 Stunden)

2. Gruppe: Fr, 30.06, von 13:30 bis 15:45 (2 Block - 3 Stunden)

Raum BC 2 0.01.16 in Garching Hochbrück

Bitte in TUM online für eine Gruppe anmelden

Bitte möglichst gleichmäßig auf die beiden Gruppen verteilen

# § 13 Newton'sche Bewegungsgleichungen numerisch lösen

(Vorbereitung auf MATLAB-Praktikum Teil 2 Mi/Fr)

Wdh aus VL 12:

$$\begin{array}{l} \text{Masse} \cdot \text{Beschleunigung} = \text{Kraft} \quad \Leftrightarrow \quad m x''(t) = f(x(t)) \quad (N) \\ \text{Newton } \vec{F} \end{array}$$

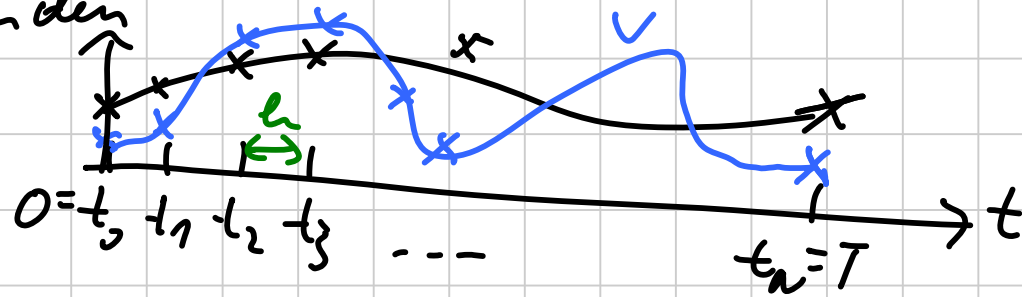
Tübcrübungen: Können (N) als System von 2 Dgl'en 1. Ordnung auffassen:

$$v = x'$$

$$(N) \quad \Leftrightarrow \quad \begin{array}{l} x' = v \\ v' = \frac{1}{m} f(x) \end{array} \quad \Leftrightarrow \quad \begin{pmatrix} x \\ v \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} v \\ \frac{1}{m} f(x) \end{pmatrix} \quad (N')$$

(selbe Form wie z.B. bei Enzyklometrie)

Einfachste numerische Lösungsmethode: explizites Eulerverfahren  
auf (N') anwenden



$$\text{Updating-Schritt: } \frac{1}{h} \begin{bmatrix} x_{n+1} \\ v_{n+1} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} x_n \\ v_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_n \\ \frac{1}{m} f(x_n) \end{bmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{matrix} \text{Auflösen nach} \\ \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ v_{n+1} \end{pmatrix} \end{matrix} \quad \begin{pmatrix} x_{n+1} \\ v_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_n \\ v_n \end{pmatrix} + h \cdot \begin{pmatrix} v_n \\ \frac{1}{m} f(x_n) \end{pmatrix}$$

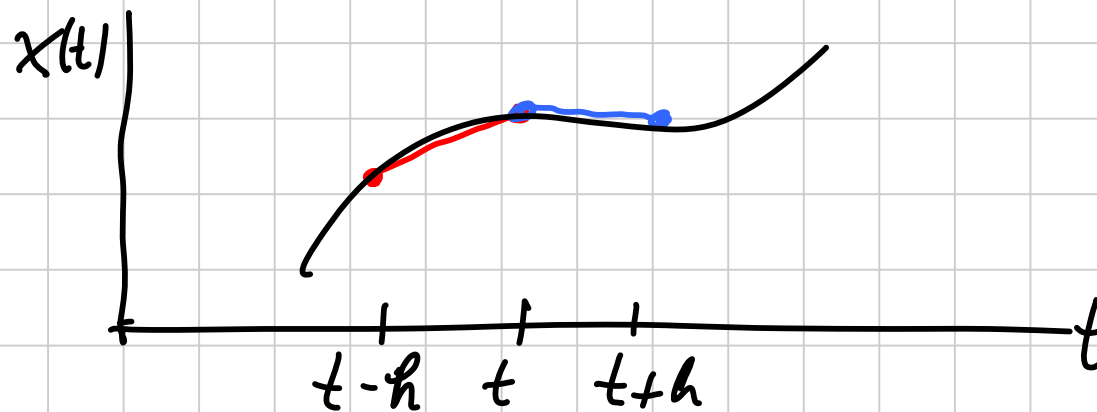
⚠ Nicht sehr genau ...

# Symmetrisches Eulerverfahren

(viel genauer...)

Idee: 2. Ableitung (Beschleunigung) direkt diskretisieren  
d.h. durch Differenzenquotienten ersetzen

1) Erster Diff.quotient: 2 Möglichkeiten



$$(1) \quad x'(t) \approx \frac{x(t+h) - x(t)}{h} \quad \text{Steigung blaue Strecke} \\ \text{(Vorwärtsdifferenzenquotient)}$$

$$(2) \quad x'(t) \approx \frac{x(t) - x(t-h)}{h} \quad \text{Steigung rote Strecke} \\ \text{(Rückwärtsdifferenzenquotient)}$$

Im Grenzwert  $h$  gegen Null beide Näherungen exakt

## 2) 2. Ableitung

Näherungen (1) oder (2) 2mal anwenden  $\rightarrow$  Näherung für  $x''(t)$

$$\begin{aligned}x''(t) &\approx \frac{x'(t+h) - x'(t)}{h} \\ &\text{(1) für } x' \text{ statt } x \\ &\approx \frac{\frac{x(t+h) - x(t)}{h} - \frac{x(t) - x(t-h)}{h}}{h} \\ &\text{(2) für } x \text{ an den Stellen } t+h \text{ u. } t-h \\ &= \boxed{\frac{x(t+h) - 2x(t) + x(t-h)}{h^2}} \quad (*)\end{aligned}$$

Was passiert bei 2mal vorwärts?

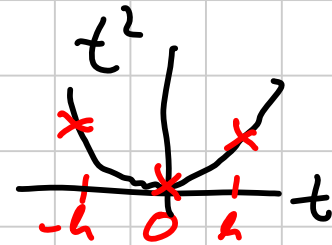
$$x''(t) \approx \frac{x'(t+h) - x'(t)}{h} \text{ (1) für } x'$$

$$\begin{aligned} &\approx \\ (1) & \frac{\frac{x(t+2h) - x(t+h)}{h} - \frac{x(t+h) - x(t)}{h}}{h} \\ &= \frac{x(t+2h) - 2x(t+h) + x(t)}{h^2} \quad (*)' \end{aligned}$$

nicht so gut, da weiter entfernte Werte von  $x$  einbezogen werden müssen

Bsp

$$x(t) = t^2$$



Gesucht: Näherung für  $x''(0)$

Exakt:  $x'(t) = 2t$ ,  $x''(t) = 2$ ,  $x''(0) = 2$

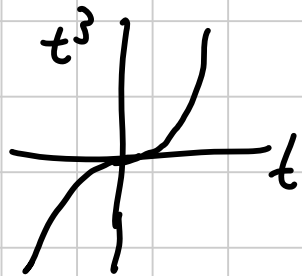
Näherung (\*):

$$\begin{aligned} x''(0) &\approx \frac{x(h) - 2x(0) + x(-h)}{h^2} \\ &= \frac{h^2 - 2 \cdot 0 + h^2}{h^2} = 2 \end{aligned}$$

Näherung (\*):

$$\begin{aligned}x''(0) &\approx \frac{x(2h) - 2x(h) + x(0)}{h^2} \\ &= \frac{4h^2 - 2h^2 + 0}{h^2} = 2\end{aligned}$$

$$x(t) = t^3 \quad x'(t) = 3t^2 \quad x''(t) = 6t \quad x''(0) = 0$$



$$\begin{aligned}(*): \quad x''(0) &\approx \frac{x(h) - 2x(0) + x(-h)}{h^2} \\ &= \frac{h^3 - 2 \cdot 0 - h^3}{h^2} = 0\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}(*): \quad x''(0) &\approx \frac{x(2h) - 2x(h) + x(0)}{h^2} \\ &= \frac{8h^3 - 2h^3 + 0}{h^2} = 6h \neq 0\end{aligned}$$

~) (\*) ist, selbst bei endlichem  $h$ , exakt für alle  $x$  der Form  $x(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^2 + a_3 t^3$

Numerisches Lösungsverfahren durch Einsetzen v. (\*) in (N)

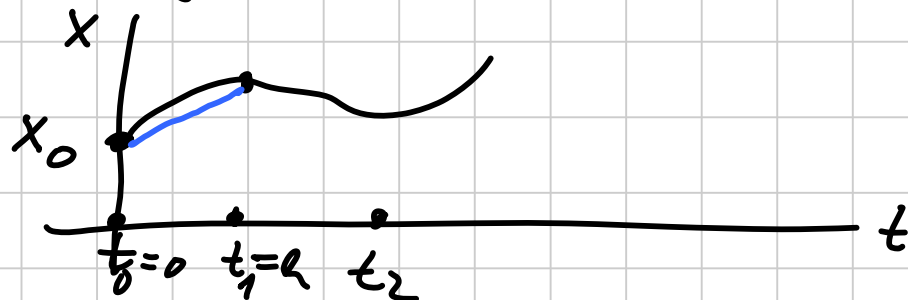
$$m \frac{x(t+h) - 2x(t) + x(t-h)}{h^2} \approx f(x(t)) \quad \left| \cdot \frac{1}{m}, \cdot h^2 \right.$$

$$\Leftrightarrow x(t+h) - 2x(t) + x(t-h) = \frac{h^2}{m} f(x(t)) \quad \left| + 2x(t) - x(t-h) \right.$$

$$\Leftrightarrow x(t+h) = 2x(t) - x(t-h) + \frac{h^2}{m} f(x(t))$$

Aus Kenntnis von  $x(t)$  und  $x(t-h)$  lässt sich  $x(t+h)$  bestimmen.

Anfangsbedingungen: 2 Werte,  $x(t_0)$  und  $x(t_1)$





Exakte Theorie:  $x(0) = x_0$   
 $x'(0) = v_0$

$x_0, v_0$  gegeben

$$x'(0) \stackrel{(1)}{\approx} \frac{x(h) - x(0)}{h}$$

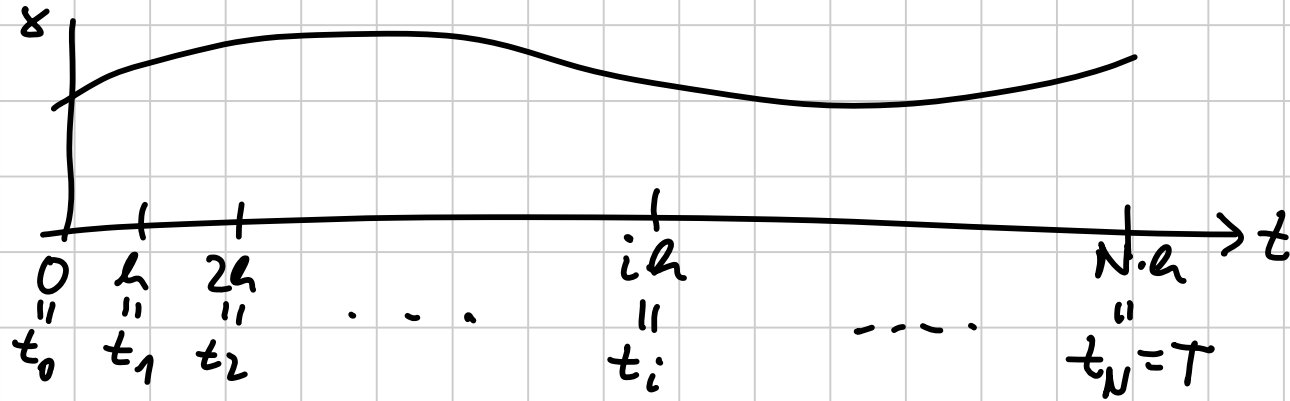
$$\leadsto \begin{aligned} x(0) &= x_0 \\ \frac{x(h) - x(0)}{h} &= v_0 \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{aligned} x(0) &= x_0 \\ x(h) &= x(0) + h v_0 \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\begin{aligned} x(0) &= x_0 \\ x(h) &= x_0 + h \cdot v_0 \end{aligned}}$$

# Symmetrisches Euler-Verfahren

① Zeitachse diskretisieren,  $h > 0$  Schrittweite



$$N = \frac{T}{h} \text{ Anzahl Schritte}$$

$$\text{Diskrete Zeitpunkte: } t_i = i \cdot h, \quad i = 0, 1, \dots, N$$

②  $x(t_0) = x_0$  (vorgegebene Anfangsposition)

$$x(t_1) = x_0 + h \cdot v_0 \quad (v_0 \text{ vorgegebene Anfangsgeschwindigkeit})$$

$$x(t_{i+1}) = 2x(t_i) - x(t_{i-1}) + \frac{h^2}{m} f(x(t_i)) \quad i = 1, \dots, N-1$$

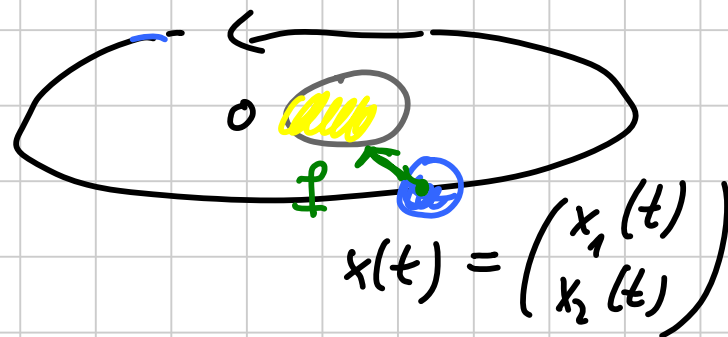
Bsp 1 Schwingungsgl.

$$m x'' = -x$$

$$f(z) = -z$$

Kraft als Fkt. der Auslenkung.

Bsp 2 Planetenbewegung



$$m x''(t) = f(x(t))$$

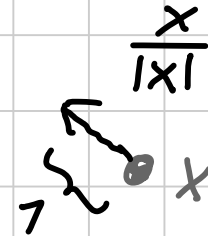
$f$  zeigt in Richtung der Sonne, und der Absolutbetrag (d.h. die Länge des Kraftvektors) ist proportional zu

$$1/\text{Abstand}^2$$

$$\Rightarrow f = -A \cdot \frac{x(t)}{|x(t)|}$$



$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{Länge od. Modultbetrag;} \\ |x| = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$$



$$A = \frac{1}{|x(t)|^2} \quad (\text{Länge des Kraftvektors} = \frac{1}{\text{Abstand}^2})$$

$$\Rightarrow f = - \frac{x(t)}{|x(t)|^3}$$

Euler-Verfahren:

$$\underbrace{x(t+h)} = 2x(t) - \underbrace{x(t-h)} + \frac{h^2}{m} \underbrace{f(x(t))} \\ = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}(t+h) \text{ Positionsvektor} \quad \text{Kraftvektor}$$