



Aufgabe 1: (5 Punkte)

Ergänzen Sie das unten stehende Matlab-Programm so, dass die Anfangswertaufgabe

$$\ddot{x} = -10 \sin(x), \quad x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 5$$

im Intervall  $[0, 2]$  näherungsweise durch das explizite RKV mit der Verfahrensmatrix

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{3} & & \\ 0 & \frac{2}{3} & \\ \frac{1}{4} & 0 & \frac{3}{4} \end{pmatrix}$$

zur Schrittweite  $h = 0.1$  gelöst wird. (Hinweis: Die zu ergänzenden Stellen sind eingerahmt.)

```
clear all;
fid = fopen('ergebnis.aus','w');
```

```
h =
t0 =
y0 =
b =
```

```
y = y0;
t = t0;
while t < b
    t = t+h;
    y = rkv(@F,y,h);
    fprintf(fid,'    %10.5f          %15.8f          %15.8f \n',t,y);
end;
```

```
function z = rkv(F,y,h);
% berechnet einen Schritt eines expliziten RKV:
% z = y + h*V(h,y)
```

```
function dx = F(x);
% Funktion fuer die Dgl. xpunkt = F(x)
```

Aufgabe 2: (5 Punkte)

a) Erstellen Sie eine Matlab-Funktion `sekanten(g,x0,x1,eps)` zur Berechnung einer Nullstelle von der Funktion  $g(x)$  mit dem Sekantenverfahren. Dabei bedeuten  $x_0$  und  $x_1$  zwei Startwerte und  $\mathbf{eps}$  eine Genauigkeitsschranke. Das Verfahren soll abbrechen, falls gilt

$$|x_i - x_{i-1}| < \mathbf{eps} \quad \text{und} \quad |g(x_i)| < \mathbf{eps} \quad .$$

b) Schreiben Sie ein Matlab-Programm, welches unter Verwendung der Matlab-Funktion aus a) eine Nullstelle von  $f(t) = \exp(-t^2) + t^2 - 5$  berechnet (Startwerte  $x_0 = 2$ ,  $x_1 = 3$ , Toleranz  $\mathbf{eps} = 10^{-10}$ ) und auf dem Bildschirm ausgibt.

Aufgabe 3: (5 Punkte)

Lösen Sie das folgende lineare Optimierungsproblem:

Maximiere  $x_1 + x_2 - 2x_3 + 2x_4$  unter den Nebenbedingungen

$$\begin{aligned} 2x_1 - x_2 + 3x_3 + x_4 &\leq 9 \\ -2x_1 + 4x_2 + 2x_4 &\leq 12 \\ -4x_1 + 3x_2 + 8x_3 + x_4 &\leq 10 \\ x_1, x_2, x_3, x_4 &\geq 0 \end{aligned}$$

Aufgabe 4: (5 Punkte)

a) Sei  $B \in \mathbb{R}^{n \times n}$  eine unzerlegbare obere Hessenberg-Matrix. Weiter sei  $\lambda$  eine Eigenwert und  $y = (y_1, \dots, y_n)$  ein zugehöriger Eigenvektor.

Zeigen Sie:  $y_n \neq 0$ .

b) Berechnen Sie die Stabilitätsfunktion des Runge-Kutta-Verfahrens mit der Verfahrensmatrix

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{3} & & & \\ 0 & \frac{2}{3} & & \\ \frac{1}{4} & 0 & \frac{3}{4} & \\ & & & \end{pmatrix} .$$

Aufgabe 5: (5 Punkte)

a) Berechnen Sie  $\text{lub}_2(A)$  und  $\text{cond}_2(A)$  für

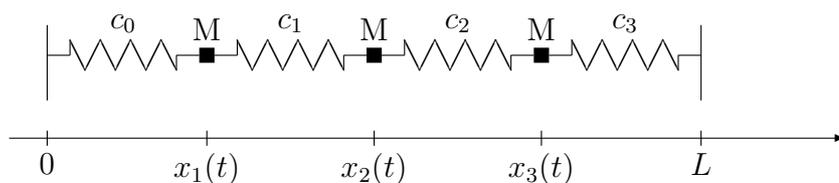
$$A = \begin{pmatrix} -4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -10 & 8 & 0 \\ 0 & 8 & -10 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 10 \end{pmatrix} .$$

b) Zeigen Sie, dass eine Quadraturformel mit  $m + 1$  Stützstellen höchstens den Exaktheitsgrad  $M = 2m + 1$  hat.

*bitte wenden*

Aufgabe 6: (6 Punkte)

Gegeben sei die lineare Kette (das schwingende Federsystem)



mit Massen  $M = 1$ , Gesamtlänge  $L = 26$ , Ruhelänge der Federn jeweils  $L_0 = 5$  und Federkonstanten  $c_0 = 1$ ,  $c_1 = 2$ ,  $c_2 = 2$ ,  $c_3 = 4$ .

Die Bewegungsgleichungen für die Massenpunkte führen auf das Differentialgleichungssystem  $\ddot{x}(t) = b - Ax(t)$ .

- Geben Sie für die obige Kette  $A$  und  $b$  an.
- Bestimmen Sie einen möglichst kleinen Bereich, in dem alle Eigenwerte von  $A$  liegen.
- Berechnen Sie mit dem Verfahren von Hyman das charakteristische Polynom von  $A$  an der Stelle  $\mu = 4$ .