

- Schätzung mittels eingebetteter RKF:

- Grundidee:

Neben der das ESV bestimmende RKF der Ordnung p wird eine weitere \widehat{RKF} mindestens der Ordnung $p+1$ konstr.

Die erste RKF liefert einen lokalen Fehler

$$u(t+\tau) - u_\tau(t+\tau) = O(\tau^{p+1}),$$

für die zweite Formel \widehat{RKf} gilt:

$$u(t+\tau) - \hat{u}_\tau(t+\tau) = O(\tau^{p+2})$$

und somit folgt

$$u(t+\tau) - u_\tau(t+\tau) = \hat{u}_\tau(t+\tau) - u_\tau(t+\tau) + O(\tau^{p+2}).$$

Daher ergibt sich folgende Schätzung für den lok. Fehler:

$$e = \frac{|\hat{u}_\tau(t+\tau) - u_\tau(t+\tau)|}{d} \quad \text{mit } d = \begin{cases} 1 & \text{abs.} \\ |\hat{u}_\tau(t+\tau)| & \text{rel.} \\ \max\{|\hat{u}_\tau(t+\tau)|, 1\} & \end{cases}$$

- Eingebettete RKF:

Um den Aufwand zur Berechnung von $\hat{u}_T(t+\tau)$ möglichst gering zu halten, wählt man die gleichen Werte für c und A in beiden Tableaus: RKF und \widehat{RKF} :

[illegible]

Die beiden Näherungen sind dann gegeben durch:

$$u_\tau(t+\tau) = u + \tau \sum_{i=1}^n b_i f(t+c_i\tau, q_i) \quad \text{und}$$

$$\hat{u}_\tau(t+\tau) = u + \tau \sum_{i=1}^p \hat{b}_i f(t + c_i \tau, g_i)$$