

Άσκηση: Θεωρούμε τη μέθοδο R-K.

$$\begin{array}{cc|c} \partial & 0 & \partial \\ a & 0 & a \\ \hline 1-\partial & \partial & \end{array}$$

Χρησιμοποιήστε αυτή τη μέθοδο για να προσεγγίσετε τη λύση

του ΠΑΤ $y'(t) = t^2$, $0 \leq t \leq 1$, $y(0) = 0$. Βρείτε το χρονικό σφάλμα διακριτοποίησης

Η ακριβής λύση του προβλήματος $y(t) = t^3/3$. Υπάρχουν $a, \partial \in \mathbb{R}$ τ.ω. η μέθοδος να υποψηφίσει ακριβώς τη λύση του ΠΑΤ; ($\delta_n = 0$)

Απόδειξη: $y(t_{n+1}) = \frac{t_{n+1}^3}{3} = \frac{(n+1)^3 h^3}{3}$ $y(t_n) = \frac{n^3 h^3}{3}$

$$J_{n,1} = y(t_n), \quad J_{n,2} = y(t_n) + a \cdot h f(t_n, J_{n,1}) = y(t_n) + a \cdot h (t_n)^2 = y(t_n) + a h t_n^2$$

$$\delta_n = y(t_{n+1}) - \left\{ y(t_n) + (1-\partial) h f(t_n, J_{n,1}) + \partial h f(t_n, J_{n,2}) \right\}$$

$$\begin{aligned}
\delta\eta &= \frac{(n+1)^3 h^3}{3} - \left\{ \frac{\eta^3 h^3}{3} + h(1-\vartheta) \eta^2 h^2 + h\vartheta \cdot (nh+ah)^2 \right\} \\
&= \frac{(n+1)^3 h^3}{3} - h^3 \left\{ \frac{\eta^3}{3} + (1-\vartheta) \eta^2 + \vartheta(n^2 + a^2 + 2na) \right\} \\
&= h^3 \left(\frac{n^3 + 3n^2 + 3n + 1 - (n^3 + 3n^2 - 3n^2\vartheta + 3\vartheta n^2 + 3a^2\vartheta + 6na\vartheta)}{3} \right) \\
&= h^3 \frac{3n + 1 - 3a^2\vartheta - 6na\vartheta}{3} =
\end{aligned}$$

Για να είναι $\delta\eta = 0$ θα πρέπει $3n - 6na\vartheta = 0$ ή $2a\vartheta = 1$
και $3a^2\vartheta = 1$

Αρα $a\vartheta = \frac{1}{2}$ και ως $3a(a\vartheta) = 1$ ή $3a \cdot \frac{1}{2} = 1 \Rightarrow a = \frac{2}{3}$
ως $\vartheta = \frac{1}{2a} = \frac{1}{2 \cdot \frac{2}{3}} = \frac{3}{4}$

- Άσκηση: Δείξτε ότι μια μέθοδος RK έχει ακρίβεια για το πρόβλημα

$$\begin{cases} y'(t) = 1 \\ y(0) = 0 \end{cases}$$

πρόβλεψης αν $\sum_{i=1}^q b_i = 1$.

Απόδειξη: $y(t) = t$

Συνεπώς για μια μέθοδο RK $y_{n+1} = y_n + h \sum_{i=1}^q b_i f(t_{n,i}, y_{n,i}) = y_n + h \sum_{i=1}^q b_i$

Εστω ότι η μέθοδος ακρίβεια. Αν t^* και $nh = t_n \rightarrow t^*$ καθώς $n \rightarrow \infty, h \rightarrow 0$
Τότε έχουμε $y_n \rightarrow y(t^*) = t^*$

Αν $h = \frac{1}{N}$ και $s = \sum_{i=1}^q b_i$ τότε $y_0 = 0, y_1 = y_0 + hs = hs, y_2 = y_1 + hs = 2hs$

$y_N = N \cdot h \cdot s$. Οπότε επειδή η φέρδους συγκρίνει $y_N \rightarrow y(\tau) = 1$, $h \rightarrow 0$.
 $\underbrace{N \cdot h \cdot s}_{1} \rightarrow 1$ ή $s \rightarrow 1$, $s=1$

Αν λοιπόν $s=1$, τότε για το πρόβλημα θα έχουμε $y_n = n \cdot h \cdot s = nh = t_n$

Οπότε αν $t_n \rightarrow t^*$ θα έχουμε $y_n \rightarrow y(t^*)$ επειδή $y_n = t_n$ & $y(t^*) = t^*$.
 $\begin{matrix} h \rightarrow \infty \\ h \rightarrow 0 \end{matrix}$

Ασκηση: Δείξτε ότι οι μέθοδοι

$$\begin{array}{ccc|c} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1/3 & 0 & 0 & 1/3 \\ 0 & 2/3 & 0 & 2/3 \\ \hline 1/4 & 0 & 3/4 & \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc|c} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1/2 & 0 & 0 & 1/2 \\ -1 & 2 & 0 & 1 \\ \hline 1/6 & 2/3 & 1/6 & \end{array}$$

έχουν την ίδια περιοχή αστάθειας.

Απόδειξη: Για το πρόβλημα $y'(t) = \lambda y(t)$, $y(0) = 1$.

Για την n -η μέθοδο:

$$\begin{aligned} y_{n,1} &= y_n, & y_{n,2} &= y_n + h \lambda \frac{1}{3} y_n = y_n \left(1 + \frac{h\lambda}{3}\right) \\ y_{n,3} &= y_n + h \lambda \frac{2}{3} \left(y_n \left(1 + \frac{h\lambda}{3}\right)\right) = y_n \left(1 + \frac{2}{3} h\lambda + \frac{2}{9} (h\lambda)^2\right) \\ y_{n+1} &= y_n + \frac{1}{4} h \lambda y_n + \frac{3}{4} h \lambda y_n \left(1 + \frac{2}{3} h\lambda + \frac{2}{9} (h\lambda)^2\right) = y_n \left(1 + h\lambda + \frac{1}{2} (h\lambda)^2 + \frac{1}{6} (h\lambda)^3\right) \end{aligned}$$

Αρα για να έχουμε για την 1^η μέθοδο την περιοχή ανηγμένη ευσταθίας
αρκεί $|r_1(z)| \leq 1$, $r_1(z) = 1 + z + \frac{1}{2}z^2 + \frac{1}{6}z^3$

Για την δεύτερη μέθοδο: $y_{n,1} = y_n$, $y_{n,2} = y_n \left(1 + \frac{h_1}{2}\right)$, $y_{n,3} = y_n \left(1 + h_1 + (h_1)^2\right)$

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h_1}{6}y_n + \frac{2}{3}h_1 y_n \left(1 + \frac{h_1}{2}\right) + \frac{1}{6}h_1 y_n \left(1 + h_1 + (h_1)^2\right)$$

$$= y_n \left(1 + h_1 + \left(\frac{1}{3} + \frac{1}{6}\right)(h_1)^2 + \frac{1}{6}(h_1)^3\right) = y_n r_2(h_1).$$

$$r_2(z) = 1 + z + z^2 \frac{1}{2} + z^3 \frac{1}{6}$$

Συνεπώς το $r_1 = r_2$ άρα οι μέθοδοι έχουν την ίδια περιοχή ανηγμένη ευσταθίας