

一、理论基础

1. Euler法:

$$\text{考虑 } u = u(t), \text{ s.t. } \begin{cases} \frac{du}{dt} = f(t, u(t)) \\ u(0) = u_0 \end{cases} \quad 0 \leq t \leq T \quad \star$$

将连续问题离散化, 离散化后函数, 将 $[0, T]$ 作 N 等份, $h = T/N$, 节点 $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_N = T$
 取 $t_i = i \cdot h$, 使 $u(t_i) \approx u_i$, 取相邻节点 t_i, t_{i+1} , $u(t_i) \approx \frac{u(t_{i+1}) - u(t_i)}{t_{i+1} - t_i} = \frac{u(t_{i+1}) - u(t_i)}{h}$ ①

又 $t = t_i$, $u(t_i) = f(t_i, u(t_i))$ ②. 由①②联立, 等价变形有:

$$u(t_{i+1}) = u(t_i) + h \cdot f[t_i, u(t_i)]. \text{ 若以 } u_i \approx u(t_i), \text{ 则有}$$

$$u_{i+1} = u_i + h \cdot f[t_i, u_i].$$

2. 欧拉法预报校正.

$$\text{对于式 } \star, \text{ 考虑 } \int_{t_i}^{t_{i+1}} u(t) dt = u(t_{i+1}) - u(t_i) = \int_{t_i}^{t_{i+1}} f(t, u(t)) dt \quad \text{③}$$

③式左端作数值积分近似, 得到预报公式, $u(t_{i+1}) \approx u(t_i) + h \cdot f(t_i, u(t_i))$

以 $u_i \approx u(t_i)$, 有 $u_{i+1} = u_i + h \cdot f(t_i, u_i)$. 同理可得 $u_{i+1} = u_i + h \cdot f(t_{i+1}, u_{i+1})$

作平均: $u_{i+1} = u_i + \frac{h}{2} [f(t_i, u_i) + f(t_{i+1}, u_{i+1})]$ 对 $f(t_{i+1}, u_{i+1})$ 中 u_{i+1}

再用 Euler 法进行预报校正.

3. 二阶 Adams 外插法.

对于式 \star , 单阶为 $u(t_{i+1}) = u(t_i) + \int_{t_i}^{t_{i+1}} f(t, u(t)) dt$, 为提高 $\int_{t_i}^{t_{i+1}} f(t, u(t)) dt$ 精度

在 $[t_i, t_{i+1}]$ 上作 k 次插值多项式, 记作 $s_k(t)$. 又 $\int_{t_i}^{t_{i+1}} f(t, u(t)) dt \approx \int_{t_i}^{t_{i+1}} s_k(t) dt$

对于 Adams 外插法, 求解 $s_k(t)$ 时采用等距节点的 Newton 后插公式.

令 $t = t_i + ch$, ($t_i \leq t \leq t_{i+1}$, $0 \leq c \leq 1$). $\Delta_+ f_{n-1} = f_n - f_{n-1}$, \dots $\Delta_+ f_{n-j}$ 表示 f_n 的

$$j$$
 阶向前差分, 则 $s_k(t) = f_n + c \Delta_+ f_{n-1} + \frac{c(c+1)}{2!} \Delta_+^2 f_{n-2} + \dots + \frac{c(c+1)\dots(c+k-1)}{k!} \Delta_+^k f_{n-k}$.

记 $(s) = \frac{s(s-1)\dots(s-j+1)}{j!}$, 取 $(s) = 1$, 从而可得:

$$u(t_{i+1}) \approx u(t_i) + h \sum_{j=0}^k a_j \Delta_+^j f_n, \text{ 其中 } a_j = \int_0^1 (1-c)^j (s) dc$$

k 阶插值为 2. $u_{i+1} = h \cdot [\frac{3}{2} f_n - \frac{1}{2} f_{n-1}]$.

4. Runge-Kutta

对于微分方程 $u'(t) = f(t, u(t))$ 在 t 处作泰勒展开有

$$u(t+h) = u(t) + \sum_{j=1}^{\infty} \frac{h^j}{j!} u^{(j)}(t) + o(h^3) = u(t) + h \Phi_1(t, u(t), h)$$

$$\text{其中 } \Phi_1(t, u(t), h) = f + \frac{1}{2}h^2 F + \frac{1}{6}(Zdu + G) + o(h^3) \quad (1)$$

$$Z = f_t + f \cdot f_u, \quad G = f_{tt} + 2f \cdot f_{tu} + f^2 \cdot f_{uu}$$

另取 $k_1 = f(t, u(t))$ ，将 $u(t)$ 用 Euler 法，即 $k_2 = f(t+h_1, u(t)+h_1 k_1)$

再将 k_2 按二阶泰勒展开得 $k_2 = f + h_1 F + \frac{h_1^2}{2} G + o(h^3)$

同理 k_3 的展开式， $k_3 = f + h_1 F + h_1^2 C_2 F + \frac{1}{2} C_2^2 G + o(h^3)$

$$\text{令 } \Phi(t, u(t), h) = \sum_{i=1}^3 C_i k_i = (C_1 + C_2 + C_3)F + h(C_2 C_1 F + \frac{1}{2} C_2^2 G) + o(h^3)$$

与 (1) 式对应系数相等，当 $m=4$ 时得到 Runge-Kutta 方法。

二. 算法结构

见文档

三. 程序代码

见文档

四. 实验结果分析

图表已压缩，通过编程实现与理论基础学习，总结对比各种方法如下：

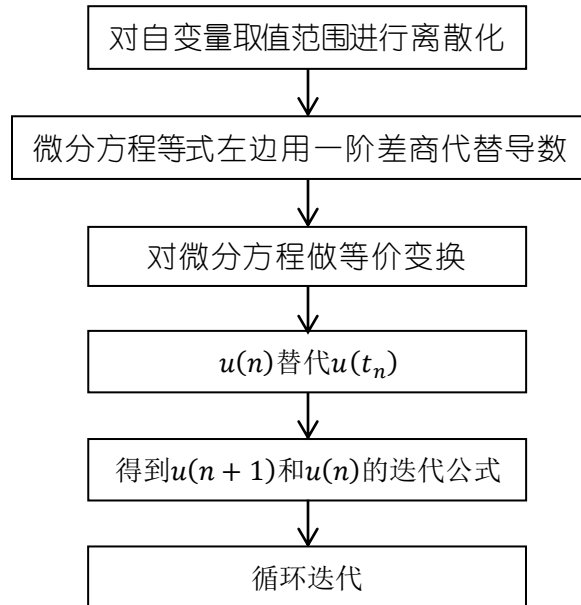
Euler 法实现简单方便，但精度较低，可以考虑使用改进 Euler 法并适当提高精度。

对于 Adams 法以 Runge-Kutta 法，虽然精度高，但理论复杂，计算量大，几种方法应在实际使用中择优选择。

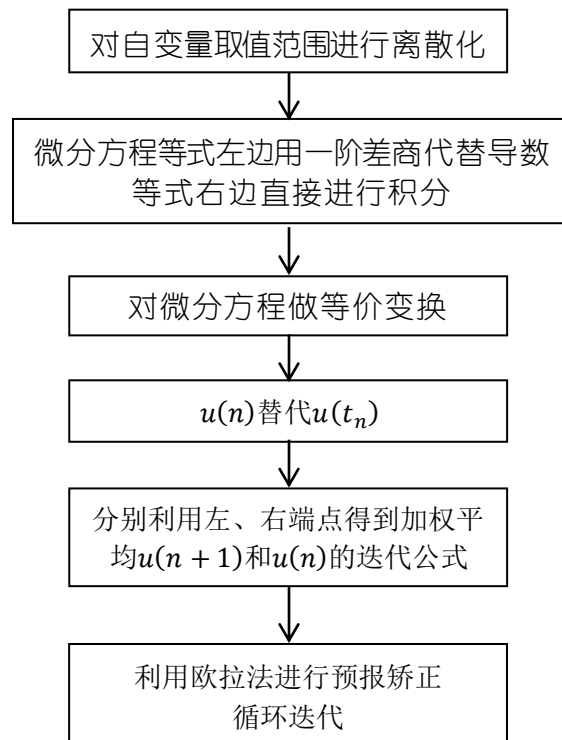
算法结构

考虑微分方程:
$$\begin{cases} \frac{du}{dt} = f(t, u(t)), 0 \leq t \leq T \\ u(0) = u_0 \end{cases}$$

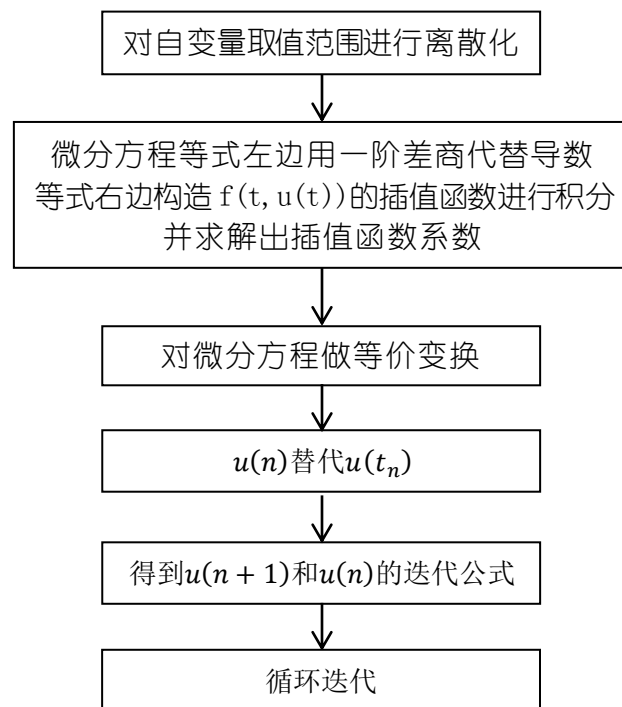
1. 欧拉法:



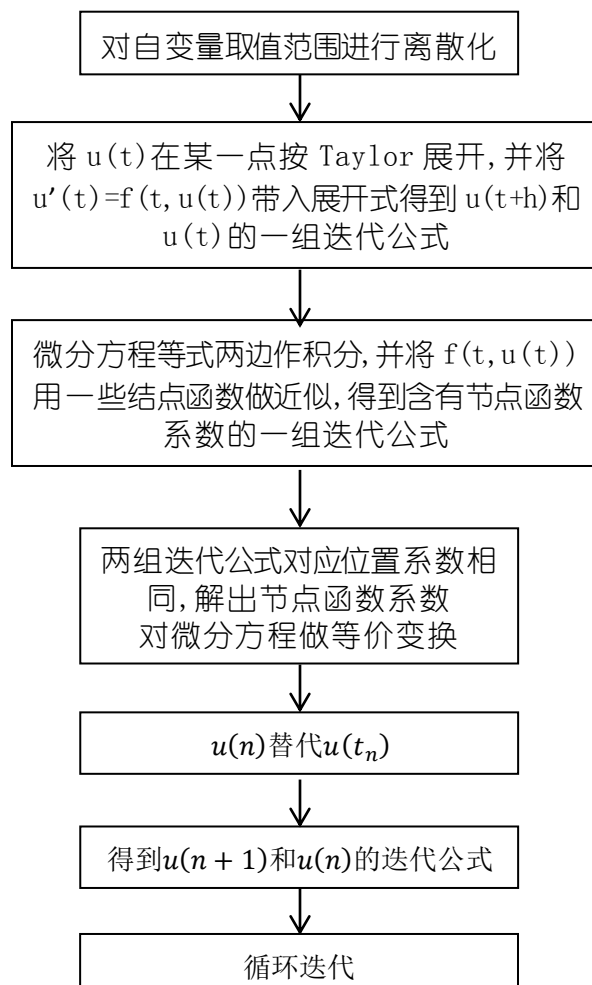
2. 改进欧拉法



3. Adams 外插法



4. 四阶 R-K 方法



代码

1.欧拉法

```
function result = Euler(start, finish, stride, u0) %依次是 起点, 终点, 步长, 初始值
n = (finish - start)/stride;%结点数
t = start;%t(0)
u=[];u(1) = u0;%初始值相同
for i = 1 : n
    u(i+1) = u(i) + stride * t * u(i)^2;
    t = t + stride;
end
result = u;
xlswrite('E:\学习\计算机\微分方程数值解\结课上机\实验项目一\result.xlsx', u, 'Sheet1', 'B2');
end
```

2.改进欧拉法

```
function result = improved_Euler(start, finish, stride, u0) %依次是 起点, 终点, 步长, 初始值
%预报矫正的改进的欧拉法
n = (finish - start)/stride;%结点数
u=[];u(1) = u0;%u(1)是实际上的u(0)
t = start;%t(0)
for i = 1 : n
    u(i+1) = u(i) + stride/2*(...
        t * u(i)^2 ... % f(t, u) = t(i)*u(i)^2
        +...
        ( t + stride )*( u(i) + stride* t *u(i)^2 )^2 );
    %f( t+h, u(i+1) ) = t(i+1)*(u(i) + h*f(t, u))^2, 预报矫正
    t = t + stride;
end
result = u;
xlswrite('E:\学习\计算机\微分方程数值解\结课上机\实验项目一\result.xlsx', u, 'Sheet1', 'B3');
end
```

3. Adams 外插法

```
function result = Adams(start, finish, stride, u0 ) %依次是 起点, 终点, 步长., u(0),
此代码为 2 阶的
n = (finish - start)/stride;%结点数
%题目要求采用 2 阶的 Adams 外插法, 但是只给了一个结点的初始值, 因此还需要一个初
始值
%利用改进欧拉法对 u1 进行预报, 即代码中的 u(2)
u=[];u(1) = u0;%u(1)是实际上的u(0)
t = start;%t(0)
u(2) = u(1) + stride/2*(...
    t * u(1)^2 ... % f(t, u) = t(i)*u(i)^2
    +...
```

```

        ( t + stride )*( u(1) + stride* t *u(1)^2 )^2 );
        %f( t+h,u(i+1) ) = t(i+1)*(u(i) + h*f(t,u))^2, 预报矫正
t = t + stride;
% 从而得到u0 u1 两个初始值 分别存储在 u(1)u(2) 中
for i = 2:n
    u(i+1) = u(i) + stride/2*( 3*t*u(i)^2 - (t-stride)*u(i-1)^2 );
    t = t + stride;
end
result = u;
xlswrite('E:\学习\计算机\微分方程数值解\结课上机\实验项目一\result.xlsx',u,'Sheet1','B4');
end

```

4. 四阶 R-K 方法

```

function result = Runge_Kuuta(start,finish, stride, u0)%依次是 起点, 终点, 步长.
%题目要求四级四阶方法, 对应 m = 4 , f = tu^2
u0 = 1 ; %给定初始值
t = start;%t(0)
n = (finish - start)/stride;%结点数
u=[];u(1) = u0;%u(1)实际的 u(0)
for i = 1:n
    k1 = t*u(i)^2;
    k2 = (t + stride/2)*( u(i) + stride/2 * k1)^2;
    k3 = (t + stride/2)*( u(i) + stride/2 * k2)^2;
    k4 = (t + stride) * ( u(i) + stride * k3)^2;
    u(i+1) = u(i) + stride/6*( k1 + 2*k2 + 2*k3 + k4);
    t = t + stride;
end
result = u ;
xlswrite('E:\学习\计算机\微分方程数值解\结课上机\实验项目一\result.xlsx',u,'Sheet1','B5');
end

```

结果

各种方法计算结果下表:

| t | Euler | improved_Euler | Adams | Runge_Kuuta | 真解 |
|-----|-------------|----------------|-------------|-------------|------------|
| 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 0.1 | 1 | 1.005 | 1.005 | 1.005025136 | 1.00502513 |
| 0.2 | 1.01 | 1.02035441 | 1.020150375 | 1.020408206 | 1.02040816 |
| 0.3 | 1.030402 | 1.047026381 | 1.046321454 | 1.047120522 | 1.04712042 |
| 0.4 | 1.062253848 | 1.086794642 | 1.085179872 | 1.086956728 | 1.08695652 |
| 0.5 | 1.107389178 | 1.142568237 | 1.139414965 | 1.14285752 | 1.14285714 |
| 0.6 | 1.168704718 | 1.218971213 | 1.213232642 | 1.219512844 | 1.2195122 |
| 0.7 | 1.250656961 | 1.323439592 | 1.31324999 | 1.324504352 | 1.32450331 |
| 0.8 | 1.360146959 | 1.46838356 | 1.450177669 | 1.470589653 | 1.47058824 |
| 0.9 | 1.508146939 | 1.675790842 | 1.642177607 | 1.680672908 | 1.68067227 |
| 1 | 1.712852586 | 1.98812569 | 1.922117881 | 1.999991198 | 2 |

作出各种方法与真解的图:

