25. Методы Адамса. Локальная и глобальная погрешности, степень метода

Андрей Бареков Ярослав Пылаев
По лекциям Устинова С.М.

January 11, 2020

$$\frac{dx}{dt} = f(t, x),\ x(t_0) = x_0 \tag{1}$$

$$x_{n+1} = x_n + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(\tau, x(\tau))\, d\tau \tag{2}$$

Основные формулы

1 Методы Адамса

Дальнейшее использование квадратурных формул непосредственно затруднено (средних прямоугольников, Симпсона, Чебышёва, Гаусса), т.к. требуют знаний $x(t)$ внутри промежутка $[t_n, t_{n+1}]$.
Одним из путей решения возникшей проблемы являются методы Адамса.
По предыдущим точкам строится интерполяционный полином для $f(\tau, x(\tau))$, подставляется под знак интеграла в формуле (2) и интегрируется. Так, например, по двум точкам строится полином:

$$Q_1(\tau) = \frac{\tau - t_n}{t_{n-1} - t_n} f_{n-1} + \frac{\tau - t_{n-1}}{t_n - t_{n-1}} f_n$$

$$x_{n+1} = x_n + \frac{h}{2}(3f_n - f_{n-1}) \tag{3}$$

Аналогично по четырём точкам $(t_n, \ldots, t_{n-3})$ строится полином третьей степени, и после интегрирования получаем:

$$x_{n+1} = x_n + \frac{h}{24}(55f_n - 59f_{n-1} + 37f_{n-2} - 9f_{n-3}) \tag{4}$$

Достоинства и недостатки

+ на каждом шаге функция f вычисляется только один раз. Остальные значения берутся с предыдущих шагов.

- методы Адамса не самостартующие. Так, например, метод (4) - разностное уравнение четвертого порядка, а начальное условие только одно. Для старта необходимо рассчитать три дополнительных начальных условия какими-то другими методами, а затем перейти к методу Адамса.

2 Локальная и глобальная погрешность

Локальная погрешность - погрешность, допущенная на одном шаге при условии, что все предыдущие точки были получены точно.
Глобальная погрешность - разность между точным и приближенным решением.
В качестве примера рассмотрим явный метод ломаных Эйлера.

$$x_{n+1} = x_n + hf(t_n, x_n) \tag{5}$$

I.

$$f(t,x) = f(t)$$

Формула (5) превращается в квадратурную формулу левых прямоугольников.

$$x_1 = x_0 + hf(t_0)$$
$$x_2 = x_1 + hf(t_1)$$
$$x_3 = x_2 + hf(t_2)$$

Общая (глобальная) погрешность равна сумме погрешностей (локальных), допущенных на предыдущих шагах.
II. Общий случай

$$f(t,x) = f(t,x)$$

$$x_1 = x_0 + hf(t_0, x_0)$$
$$\underbrace{x_2}_{\text{погр.}} = \underbrace{x_1}_{\text{погр.}} + hf(t_1, \underbrace{x_1}_{\text{погр.}})$$
$$x_3 = x_2 + hf(t_2, x_2)$$

В общем случае глобальная погрешность является очень сложной функцией, зависящей от всех погрешностей, допущенных на предыдущих шагах.

2.1 Устойчивые и неустойчивые методы

Методы делятся на устойчивые и неустойчивые. Если локальная погрешность, допущенная на одном шаге, резко возрастает на последующих шагах (чаще всего экспоненциально), то говорят о неустойчивых методах.
То, как будет накапливаться погрешность, зависит от:

1. вида функции $f(t,x)$
2. величины h
3. выбранного метода

Для обеспечивания малой глобальной погрешности необходимо выполнить два условия:

1. Обеспечить малую локальную погрешность на каждом шаге
2. Обеспечить устойчивость метода