

Теоретические вопросы для подготовки к контрольной работе:

- 1) Сформулировать и доказать теорему для $s=2,3$ о функции устойчивости явного s -стадийного метода Рунге-Кутты s порядка точности. (теорема 7.1.1)
- 2) Сформулировать и доказать теорему об условиях точности многошагового метода p -порядка. (теорема 7.1.3.)
- 3) Сформулировать и доказать теорему о единственности существующего решения краевой задачи с линейным положительным оператором. (теорема 8.5.1.)
- 4) Сформулировать теорему о соответствии между минимумом функционала и существующим решением краевой задачи. Доказать, что если решение краевой задачи существует, то оно доставляет минимум функционалу (метод Ритца). (теорема 8.5.2.)
- 5) Сформулировать теорему о соответствии между минимумом функционала и существующим решением краевой задачи. Доказать, что если существует элемент, доставляющий минимум функционалу, то он является решением краевой задачи (метод Ритца). (теорема 8.5.2.)
- 6) Сформулировать и доказать теорему об ортогональности элемента линейного многообразия (метод Галёркина). (теорема 8.6.1.)

① Th

Если S -стабильный вектор метод Рунге-Кутты имеет порядок точности $p=S=2,3$, то $R(z) = \frac{1}{1+z+\dots+z^S/S!}$.

Вектор метод Рунге-Кутты:

$$\begin{cases} y_{n+1} = y_n + h \sum_{i=1}^s \beta_i f_i \\ f_i = f(x_n + c_i h, y_n + h \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} f_j) \end{cases}$$

Don-ko:

$$\begin{aligned} f_1 &= J \Delta e; \quad f_2 = J(\Delta e + h a_{21} J \Delta e) = J \Delta e (1 + a_{21} z); \\ f_3 &= J(\Delta e + h a_{31} J \Delta e + h a_{32} J(\Delta e + h a_{21} J \Delta e)) = J \Delta e (1 + (a_{31} + a_{32} a_{21}) z + \\ &+ a_{32} a_{21} z^2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Delta e_{n+1} &= \Delta e + z \Delta e (b_1 + b_2 (1 + a_{21} z) + b_3 (1 + (a_{31} + a_{32} a_{21}) z + a_{32} a_{21} z^2)) = \\ &= \Delta e (1 + (b_1 + b_2 + b_3) z + (b_2 a_{21} + b_3 (a_{31} + a_{32} a_{21})) z^2 + b_3 a_{32} a_{21} z^3) \\ \Delta e_{n+1} &= R(z) \Delta e \Rightarrow R(z) = 1 + \underbrace{(b_1 + b_2 + b_3)}_{=1} z + \underbrace{(b_2 a_{21} + b_3 (a_{31} + a_{32} a_{21}))}_{=1/2} z^2 + \underbrace{b_3 a_{32} a_{21}}_{=1/6} z^3 \end{aligned}$$

(условие нормировки)

$$R(z) = 1 + z + \frac{z^2}{2} + \frac{z^3}{3!}$$

① Th

Многочленовый метод $d_k y_{e+k} + d_{k-1} y_{e+k-1} + \dots + d_1 y_{e+1} + d_0 y_e =$
 $= h(\beta_k f_{e+k} + \beta_{k-1} f_{e+k-1} + \dots + \beta_1 f_{e+1} + \beta_0 f_e)$ имеет
 P нулевых корней \Leftrightarrow верно $\sum_{j=0}^k d_j = 0$; $\sum_{j=0}^k d_j \cdot j^q = q \sum_{j=0}^k \beta_j \cdot j^{q-1}$
 $q=1, \dots, P$

Доказ.

$$\sum_{j=0}^k d_j y(x_e + jh) - \sum_{j=0}^k h y'(x_e + jh) p_j = \sum_{j=0}^k d_j \sum_{q=0}^P \frac{j^q}{q!} h^q y^{(q)}(x_e) -$$

$$- \sum_{j=0}^k \beta_j h \sum_{r=0}^P \frac{j^r h^r}{r!} y^{(r)}(x_e) = y(x_e) \sum_{j=0}^k d_j + \sum_{q=1}^P \frac{h^q y^{(q)}(x_e)}{q!} \left[\sum_{j=0}^k d_j j^q - q \sum_{j=0}^k \beta_j j^{q-1} \right] =$$

$$\underset{=0}{=} O(h^{P+1})$$

① T_h (единственность)

Пусть линейный непрерывно определенный оператор L задан на базисе плотном подпространстве D_L банахового пространства H . Тогда если решение правой задачи $Lu=f$, $D_L = \{u: u \in C^1[0,1], u(0)=0, u(1)=0\}$ существует, то оно единственное.

Док-во:

\exists 2 решения, т.е. $Lu_1=f$, $Lu_2=f$

$$L(u_1 - u_2) = 0; \quad (L(u_1 - u_2), (u_1 - u_2)) \geq 0 \Rightarrow \text{т.к. } L(u_1 - u_2) = 0 \Rightarrow u_1 = u_2$$

① Π_h (Торжество)

Пусть линейный самосопряженный положительно определенный оператор L задан на ин-е D_L в силу того, что в изобразован пр-ве h , а $F(u)$ - функционал вида $F(u) = (Lu, u) - \alpha(f, u)$. Если краевая задача $Lu = f$, $D_L = \{u: u \in C^2[0, 1], u(0) = 0, u(1) = 0\}$ имеет решение u_0 , то оно даёт функционалу минимальное значение. Обратно, если \exists элемент $u_0 \in D_L$, который даёт минимальное функционалу, то он будет решением краевой задачи.

Доп-во:

$$\begin{aligned} 1) \text{ } \bar{u} \text{ - решение } Lu &= f, F(u) = (Lu, u) - \alpha(f, u) = (Lu, u) - \alpha(L\bar{u}, u) = \\ &= (Lu, u) - (L\bar{u}, u) - (L\bar{u}, u) = / (L\bar{u}, u) = (\bar{u}, Lu) = (\bar{u}, \bar{u}) / = \\ &= (Lu, u) - (L\bar{u}, u) - (Lu, \bar{u}) = (Lu, u - \bar{u}) - (L\bar{u}, u) + (L\bar{u}, \bar{u}) - (L\bar{u}, \bar{u}) = \\ &= (Lu, u - \bar{u}) - (L\bar{u}, u - \bar{u}) - (L\bar{u}, \bar{u}) = (Lu - L\bar{u}, u - \bar{u}) - (L\bar{u}, \bar{u}) = \\ &= (L(u - \bar{u}), (u - \bar{u})) - (L\bar{u}, \bar{u}) \\ &\geq 0 \text{ (определ.)} \quad \geq 0 \end{aligned}$$

Минимум будет при $(L(u - \bar{u}), (u - \bar{u})) = 0$, $u = \bar{u}$.

Обратно
2) Пусть u составляет минимум функционала $F(u)$. Рассмотрим произвольный вектор η . $\eta = \bar{u} + \eta$

$$\begin{aligned} u = \bar{u} + \alpha\eta. \quad F(u) - F(\bar{u}) &= (Lu, u) - \alpha(f, u) - (L\bar{u}, \bar{u}) + \alpha(f, \bar{u}) = \\ &= (Lu, u) - (L\bar{u}, \bar{u}) - \alpha(f, u - \bar{u}) = (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) - (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) + \\ &+ (Lu, u) - (L\bar{u}, \bar{u}) - \alpha(f, u - \bar{u}) = (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) - (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) + \\ &+ (Lu, u) - (L\bar{u}, \bar{u}) - (L\bar{u}, u) + (L\bar{u}, \bar{u}) - \alpha(f, u - \bar{u}) = \\ &= (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) - \alpha(L\bar{u}, u) + \alpha(L\bar{u}, u) - \alpha(f, u - \bar{u}) = \\ &= (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) + \alpha(L\bar{u}, u - \bar{u}) - \alpha(f, u - \bar{u}) - (L(u - \bar{u}), u - \bar{u}) + \\ &+ \alpha(L\bar{u} - f, u - \bar{u}) \geq 0 \end{aligned}$$

$$u - \bar{u} = \alpha\eta \rightarrow F(u) - F(\bar{u}) = \alpha^2 (L\eta, \eta) + \alpha\alpha (L\bar{u} - f, \eta) \geq 0$$

Дискриминант ≤ 0 .

$$(L\bar{u} - f, \eta)^2 \leq 0 \rightarrow (L\bar{u} - f, \eta) = 0, \eta \text{ - произвольный} \Rightarrow L\bar{u} = f.$$

① Th (метод Тейлора)

Пусть $\{\varphi_n(x)\}$ - полная система функций с нулевой нормой ортогональных на отрезке $[a, b]$. Если непрерывная функция $g(x)$ ортогональна на отрезке $[a, b]$ ко всем функциям $\varphi_n(x)$, т.е. $\int_a^b g(x)\varphi_n(x)dx = 0, n = 1, 2, \dots$, то $g(x) \equiv 0$ при $a \leq x \leq b$.

Док-во:

$$g(x) \approx \sum_{l=1}^{\infty} c_l \varphi_l, c_l = \frac{\int_a^b g(x)\varphi_l(x)dx}{\|\varphi_l(x)\|^2} = 0; \|\varphi_l\|^2 = \int_a^b \varphi_l^2(x)dx > 0, l = 1, 2, \dots$$

$$\|g\|^2 = \int_a^b g^2(x)dx = \sum_{l=1}^{\infty} c_l^2 \|\varphi_l\|^2 = 0 \Rightarrow g(x) \equiv 0.$$