

Construirea unei metode de ordin k numerice de aproximare a problemei Cauchy pentru ecuații diferențiale

Curs Nr. 5

$$\begin{cases} x' = f(t, x) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases} \quad (1)$$

$$x(t + st) = x(t) + \frac{x^{(1)}(t)}{1!}(st) + \frac{x^{(2)}(t)}{2!}(st)^2 + \dots + \frac{x^{(k)}(t)}{k!}(st)^k + O((st)^{k+1})$$

Notăm $st = h$

$$\frac{x(t+h) - x(t)}{h} = \frac{x^{(1)}(t)}{1!} + \frac{x^{(2)}(t)}{2!}h + \dots + \frac{x^{(k)}(t)}{k!}h^{k-1} + O(h^k)$$

Metodă de aproximare pentru (1):

$$\begin{cases} x_0 \\ x_{j+1} = x_j + h\emptyset(t_j; x_j; h), \quad j = \overline{0, N-1} \end{cases} \quad (2)$$

$$\text{unde } (t_0, t_0 + T), \quad N \in \mathbb{N}^*, \quad h = \frac{T}{N} > 0$$

Metoda (2) este de ordin k dacă pentru orice soluție x a problemei Cauchy (1), avem:

$$\max_{j=\overline{0, N-1}} \frac{x(t_{j+1}) - x(t_j)}{h} - \emptyset(t_j, x_j, h) = O(h^k)$$

$$\text{Luăm } \emptyset(t, x, h) = g_0(t, x) + g_1(t, x)h + \dots + g_{k-1}(t, x)h^{k-1}$$

$$g_j(t, x) = \frac{x^{(j+1)}(t)}{(j+1)!}, \quad j = \overline{0, k-1}$$

$$g_0(t, x) = \frac{x^{(1)}(t)}{1!} = x'(t) = f(t, x)$$

Exemplu :

$$\begin{cases} x' = 1 - \frac{x}{t}, \quad t \in [t_0, t_0 + T], \quad t_0 > 0 \\ x(t_0) = t_0 \end{cases}$$

- a) Se poate determina soluția exactă (TEMĂ)
 b) Determinați metoda numerică de ordin $k = 3$.

$$f(t, x) = 1 - \frac{x}{t}$$

$$g_0(t, x) = 1 - \frac{x}{t}$$

$$g_1(t, x) = \frac{x^{(2)}(t)}{2!} = \frac{1}{2} \frac{d}{dt}(x'(t)) = \frac{1}{2} \frac{d}{dt}(f(t, x)) = \frac{1}{2} \left[\frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) \frac{dx}{dt} \right] =$$

$$= \frac{1}{2} \left[\frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) f(t, x) \right]$$

Pentru exemplul considerat:

$$\frac{\partial f}{\partial t} = \frac{x}{t^2}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{-1}{t}$$

$$g_1(t, x) = \frac{1}{2} \left[\frac{x}{t^2} + \left(-\frac{1}{t} \right) \cdot \left(1 - \frac{x}{t} \right) \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{x}{t^2} - \frac{1}{t} + \frac{x}{t^2} \right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow g_1(t, x) = \frac{1}{2} \left(\frac{2x}{t^2} - \frac{1}{t} \right)$$

Am construit metoda de ordin 2.

ordin 1 $\Rightarrow x_0$

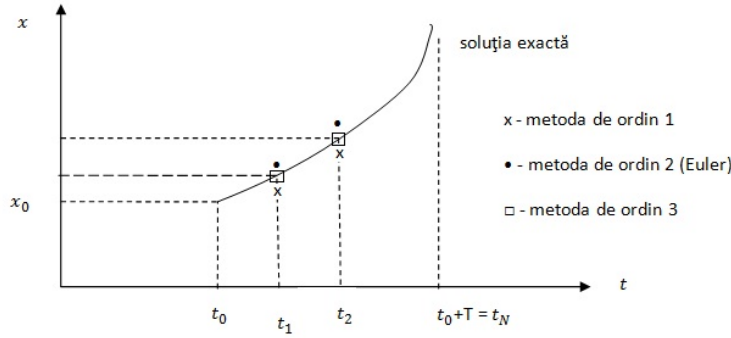
$$x_{j+1} = x_j + hf(t_j, x_j) = x_j + h \left(1 - \frac{x_j}{t_j} \right), \quad j = \overline{0, N-1}$$

ordin 2 $\Rightarrow x_0$

$$x_{j+1} = x_j + h(g_0(t_j, x_j) + g_1(t_j, x_j)h) =$$

$$= x_j + h \left[\left(1 - \frac{x_j}{t_j} \right) + h \frac{1}{2} \left(\frac{2x_j}{t_j^2} - \frac{1}{t_j} \right) \right], \quad j = \overline{1, N-1}$$

$$t_0 = 1, ; x_0 = \frac{3}{2}, \quad [t_0, t_0 + T] = [1, 2], \quad N = 10$$



$$\begin{aligned}
 g_2(t, x) &= \frac{x^{(3)}}{3!} = \frac{1}{6} \frac{d}{dt} [x^{(2)}(t)] = \frac{1}{6} \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) f(t, x) \right] = \\
 &= \frac{1}{6} \left[\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) f(t, x) \right) + \right. \\
 &\quad \left. + \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) f(t, x) \right) \underbrace{\frac{dx}{dt}}_{f(t, x)} \right] = \\
 &= \frac{1}{6} \left[\frac{\partial^2 f}{\partial t^2}(t, x) + \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial t}(t, x) f(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) \frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \right. \\
 &\quad \left. + \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial t}(t, x) + \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(t, x) f(t, x) + \left(\frac{\partial f}{\partial x}(t, x) \right)^2 \right) f(t, x) \right] = \\
 &= \frac{1}{6} \left[\frac{\partial^2 f}{\partial t^2}(t, x) + \frac{\partial f}{\partial x}(t, x) \frac{\partial f}{\partial t}(t, x) + \right. \\
 &\quad \left. + \left(2 \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial t}(t, x) + \frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(t, x) + \left(\frac{\partial f}{\partial x}(t, x) \right)^2 \right) f(t, x) \right]
 \end{aligned}$$

Pentru exemplul considerat:

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} &= 0 \\
 \frac{\partial^2 f}{\partial t^2} &= \frac{-2x}{t^3} \\
 \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial t} &= \frac{1}{t^2}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
g_2(t, x) &= \frac{1}{6} \left[\frac{-2x}{t^3} + \left(-\frac{1}{t}\right) \cdot \frac{x}{t^2} + \left[2 \cdot \frac{1}{t^2} + 0 \cdot \left(1 - \frac{x}{t}\right) + \left(-\frac{1}{t}\right)^2 \right] \cdot \left(1 - \frac{x}{t}\right) \right] = \\
&= \frac{1}{6} \left(\frac{-2x}{t^3} - \frac{x}{t^3} + \frac{2}{t^2} - \frac{2x}{t^3} + \frac{1}{t^2} - \frac{x}{t^3} \right) = \\
&= \frac{1}{6} \left(-\frac{6x}{t^3} + \frac{3}{t^2} \right) = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{t^2} - \frac{2x}{t^3} \right)
\end{aligned}$$

Metoda de ordin 3:

$$\begin{aligned}
&x_0 \\
x_{j+1} &= x_j + h [g_0(t_j, x_j) + g_1(t_j, x_j)h + g_2(t_j, x_j)h^2] = \\
&= x_j + h \left[\left(1 - \frac{x_j}{t_j}\right) + \frac{h}{2} \left(\frac{2x_j}{t_j^2} - \frac{1}{t_j} \right) + \frac{h^2}{6} \left(\frac{-6x_j}{t_j^3} + \frac{3}{t_j^2} \right) \right], \quad j = \overline{0, N-1}
\end{aligned}$$

Temă : Determinați metoda de ordin 4.

Dependența continuă a problemei Cauchy de datele inițiale și de parametrii

Fie problema Cauchy:

$$\begin{cases} x' = f(t, x; \lambda) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases} \quad (1)$$

unde $f : D \times \Lambda \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^2$, D mulțime deschisă, $\Lambda = [\lambda_0, \lambda_1] \subset \mathbb{R}$

Din teorema Cauchy-Picard știm că pentru $\lambda \in \Lambda$ fixat, dacă $f_1(t, x) = f(t, x, \lambda)$ este continuă și $\frac{\partial f}{\partial x}$ este continuă, atunci există și este unică soluția problemei Cauchy (1). Ne interesează în ce condiții există o unică soluție $\phi(t; t_0, x_0, \lambda)$ soluție a problemei Cauchy (1).

$$\begin{aligned}
&\phi : I_1 \times I_0 \times D_1 \times \Lambda \rightarrow \mathbb{R} \\
&I_1 \subset I_0, \quad (t_0, x_0) \in I_1 \subset \mathbb{R} \\
&D_1 \subset \mathbb{R} \text{ astfel încât } I_0 \times D_1 \subset D
\end{aligned}$$

$$\text{Ipoteze : } \begin{cases} f(\cdot; \cdot, \cdot) \text{ este continuă în toate argumentele} \\ \exists \frac{\partial f}{\partial x} \text{ este continuă pe } D \times \Lambda \\ \text{Fie } (\overline{t_0}, \overline{x_0}) \in D \end{cases} \quad (2)$$

Teorema de dependență continuă de date :

Din ipotezele (2) rezultă că :

$$\exists \bar{\alpha} > 0 \text{ astfel încât } \overbrace{[\bar{t}_0 - \bar{\alpha}, \bar{t}_0 + \bar{\alpha}] \times [\bar{x}_0 - \bar{\alpha}, \bar{x}_0 + \bar{\alpha}]}^{D_1} \subset D$$

- a) $\forall (t_0, x_0) \in [\bar{t}_0 - \bar{\alpha}, \bar{t}_0 + \bar{\alpha}] \times [\bar{x}_0 - \bar{\alpha}, \bar{x}_0 + \bar{\alpha}]$ și $\forall \lambda \in [\lambda_0, \lambda_1]$,
 există și este unică soluția problemei (1) notată $x = \phi(t; t_0, x_0, \lambda)$,
 $\phi(\cdot; \cdot, \cdot, \cdot) : [\bar{t}_0 - \bar{\alpha}, \bar{t}_0 + \bar{\alpha}] \times [\bar{x}_0 - \bar{\alpha}, \bar{x}_0 + \bar{\alpha}] \times [\lambda_0, \lambda_1] \times D \rightarrow \mathbb{R}$
 b) $\phi(\cdot; \cdot, \cdot, \cdot)$ de la punctul a este funcție uniform continuă pe domeniul de definiție.

Demonstrație: Fără să se piardă din generalitate, se poate considera $\bar{t}_0 = 0$, $\bar{x}_0 = 0$.
 Se face schimbarea de variabilă:

$$\begin{cases} s = t - t_0 \\ y = x - x_0 \end{cases}$$

(t_0, x_0) din condiția Cauchy

Fie $\delta > 0$ astfel încât $\underbrace{[-2\delta, 2\delta] \times [-2\delta, 2\delta]}_{D_2} \subset D$ și $[\bar{t}_0, \bar{x}_0] = (0, 0) \in D_1$.

$$y(s(t)) = x(t) - x_0, \quad s(t) = t - t_0 \Rightarrow s(t_0) = 0, \quad y(s(t_0)) = 0$$

$$(1), (3) \Rightarrow \begin{cases} y' = f(s + t_0, y + x_0, t_0, x_0, \lambda) \\ y(0) = 0 \end{cases}$$

$$\text{Notăm } g(s; y, t_0, x_0, \lambda) = f(s + t_0, y + x_0, t_0, x_0, \lambda)$$

Dacă f continuă $\Rightarrow g(\cdot; \cdot, \cdot, \cdot)$ este continuă pe $[-\delta, \delta] \times [-\delta, \delta] \times [-\delta, \delta] \times [-\delta, \delta] \times \Lambda$.

$$\exists \frac{\partial f}{\partial x} \text{ continuă} \Rightarrow \frac{\partial g}{\partial y} \text{ continuă.}$$

Aplicând teorema Cauchy-Picard pentru (3) : pentru orice $(t_0, x_0, \lambda) = \mu \in [-\delta, \delta]^2 \times \Lambda$ problema (3) are soluții:

$$y = \psi(s; \mu) \text{ astfel încât } \psi : [-\beta, \beta] \rightarrow [-\delta, \delta], \text{ unde } \beta = \min \left\{ \delta, \frac{\delta}{M} \right\}, \quad M = \sup_{[-\delta, \delta] \times \Lambda} |g(s, y; \mu)|.$$

Considerăm $\phi : [-\alpha, \alpha]^3 \times \Lambda \rightarrow [-\delta, \delta]$ unde $\alpha = \frac{\beta}{2}$, $\phi(t, \mu) = \psi(t - t_0; \mu) + x_0$ și arătăm că:

- ϕ derivabilă și verifică (1)

$$\phi'(t; \mu) = \psi'(t - t_0, \mu)(t - t_0)' = \psi'(t - t_0, \mu) = f(t; \phi(t, \mu); \mu)$$

$$\phi \text{ verifică ecuația diferențială (1)}$$

$$\phi'(t_0; \mu) = \phi'(0, \mu) + x_0 = 0 + x_0 = x_0$$

- graficul lui ϕ este $\Gamma_\phi = (t, \phi(t; \mu)) | t \in [-\alpha, \alpha] \subset D$

Avem $\Gamma_\psi = (s, \psi(s; \mu)) | s \in [-\beta, \beta] \subset [-\delta, \delta]$
 $[-2\delta, 2\delta]^2 \subset D$

Dacă $|\phi(t; \mu)| < 2\delta \Rightarrow \phi(t; \mu) \in [-2\delta, 2\delta]$
 $\phi(t; \mu) = |\psi(t - t_0; \mu) + x_0| \leq \underbrace{|\psi(t - t_0; \mu)|}_{\leq 2\delta} + \underbrace{x_0}_{\leq \delta} \leq 2\delta$

Deci ϕ este bine definită. $\phi : [-\alpha, \alpha]^3 \times \Lambda \rightarrow [-\delta, \delta]$

$$\alpha = \frac{\beta}{2} = \frac{1}{2} \min \left\{ \delta, \frac{\delta}{M} \right\} \leq \delta$$

Avem pentru a) : $\bar{\alpha} = \frac{\beta}{2}$.

b) Cum $\phi(t; \mu) = \psi(t - t_0; \mu) + x_0$ avem că ϕ este uniform continuă dacă ψ este uniform continuă.

Din demonstrația teoremei Cauchy-Picard știm că :

$$\psi_i \xrightarrow[i \rightarrow \infty]{unif} \psi, \text{ cu}$$

$$\begin{cases} \psi_0(s, \mu) = 0 \\ \psi_{i+1}(s; \mu) = 0 + \int_0^s g(r, \psi_i(r; \mu); \mu) dr, \forall i \geq 0, s \in [-\beta, \beta] \end{cases}$$

$(\phi_i)_{i \geq 0}$ este uniform continuă dacă :

$$\begin{aligned} & \forall \epsilon > 0, \exists \eta(\epsilon) > 0, \forall (s', \mu'), (s'', \mu'') \text{ astfel încât } |s' - s''| < \eta(\epsilon) \\ & \text{și } \|\mu' - \mu''\| < \eta(\epsilon) = |t_0| + |x_0| + |\lambda| \\ & \text{Avem } |\psi_i(s', \mu') - \psi_i(s'', \mu'')| < \epsilon \end{aligned} \quad (*)$$

Notăm $h_i(r; \mu) = g(r, \psi_i(r; \mu); \mu)$. g este continuă pe intervalul compact $[-\delta, \delta]^4 \times \Lambda$.
 Deci g și h_i sunt uniform continue.

$$\Rightarrow \begin{cases} \forall \epsilon, \exists \eta(\epsilon) \forall (r', \mu'), (r'', \mu'') \text{ cu } |r' - r''| < \eta(\epsilon), |\mu' - \mu''| < \eta(\epsilon) \\ |h_i(r', \mu') - h_i(r'', \mu'')| < \epsilon \end{cases}$$

Demonstrăm (*) prin inducție:

$$\psi_0(s; \mu) = 0$$

Presupunem adevărat pentru ψ_i și demonstrăm pentru ψ_{i+1} :

$$\begin{aligned}
|\psi_{i+1}(s', \mu') - \psi_{i+1}(s'', \mu'')| &= \left| \int_0^{s'} h_i(r; \mu') \, dr - \int_0^{s''} h_i(r; \mu'') \, dr \right| = \\
&= \left| \int_0^{s'} |h_i(r; \mu') - h_i(r; \mu'')| \, dr - \int_{s'}^{s''} h_i(r; \mu'') \, dr \right| \leq \\
&\leq \left| \int_0^{s'} \underbrace{(h_i(r; \mu') - h_i(r; \mu''))}_{< \epsilon} \, dr \right| + \left| \int_{s'}^{s''} \underbrace{h_i(r; \mu'')}_{\leq M_i} \, dr \right| \leq \\
&\leq \left| \int_0^{s'} \epsilon \, dr \right| + \left| \int_{s'}^{s''} M_i \, dr \right| = \\
&= \underbrace{\epsilon |s'|}_{\delta} + M_i \underbrace{|s'' - s'|}_{< \delta} \leq \delta(\epsilon + M_i) < \bar{\epsilon} \\
\text{unde } M_i &= \sup_{[-\delta, \delta]^4 \times \Lambda} (h_i(r, \mu))
\end{aligned}$$

De unde rezultă că (ψ_i) este șir uniform continuu.