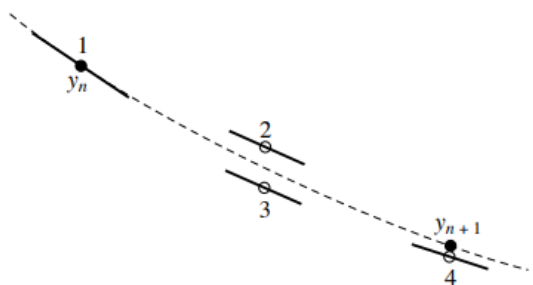


# Runge-Kutta

2017135002/최성윤

# 기본원리

## Fourth-order Runge-Kutta



$$k_1 = hf(x_n, y_n)$$

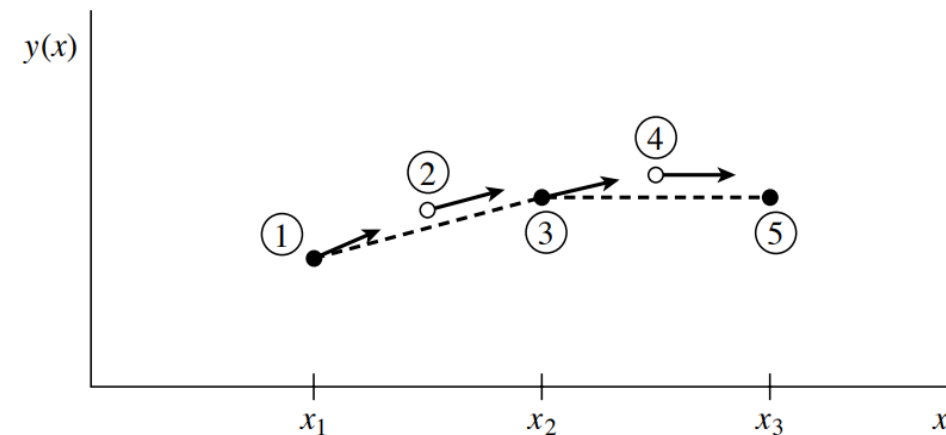
$$k_2 = hf\left(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{k_1}{2}\right)$$

$$k_3 = hf\left(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{k_2}{2}\right)$$

$$k_4 = hf(x_n + h, y_n + k_3)$$

$$y_{n+1} = y_n + \frac{k_1}{6} + \frac{k_2}{3} + \frac{k_3}{3} + \frac{k_4}{6} + O(h^5)$$

## Second Order Runge-Kutta



$$k_1 = hf(x_n, y_n)$$

$$k_2 = hf\left(x_n + \frac{1}{2}h, y_n + \frac{1}{2}k_1\right)$$

$$y_{n+1} = y_n + k_2 + O(h^3)$$

# 실행

```
def der(x,y):  
    return 2*x*y
```

$\frac{dy}{dx}$  설정

Second Order Runge-kutta

```
def rk2(initial,target,h):  
    X = initial[0]  
    Y = initial[1]  
    N = int((target - X) / h)  
    for i in range(N):  
        k1=h*der(X, Y)  
        k2=h*der(X+h/2,Y+k1/2)  
        X+=0.05  
        Y+=k2  
    return Y
```

Fourth Order Runge-kutta

```
def rk4(initial,target,h):  
    X=initial[0]  
    Y=initial[1]  
    N=int((target-X)/h)  
    for i in range(N):  
        k1=h*der(X,Y)  
        k2=h*der(X+h/2,Y+k1/2)  
        k3=h*der(X+h/2,Y+k2/2)  
        k4=h*der(X+h,Y+k3)  
        X+=0.05  
        Y+=k1/6+k2/3+k3/3+k4/6  
    return Y
```

# 결과

Second Order Runge-kutta

0.930452145200617

Fourth Order Runge-kutta

0.9393255029510298

Exact solution

0.9393331287442784

Fourth order 의 경우가 second 인 경우보다 exact solution에 더 근접하다.

# 토의사항

## Step size h?

	$h=0.05(N=16)$	$h=0.005(N=160)$	$h=0.0005(N=1600)$	$h=0.00005(N=16000)$	$h=0.000005(N=160000)$
결과 값	0.9393255029510298	0.9393331278932705	0.9393331287441253	0.9393331287455386	0.9393331287482063
오차 값	$7.625793248644541e-06$	$8.510079307910701e-10$	$1.5309975509580909e-13$	$-1.2602141552520152e-12$	$-3.927858038821341e-12$

Step size h 가 감소 할수록 exact solution에  
근접해간다 (오차가 줄어든다)

h가 어느 지점까지 작아지면  
그 이후로는 오차 증가

Step size을 줄일 수록 Runge-kutta의 loop 내(method 1번 실행) 에서의 오차는 줄어든다

하지만 step size가 작아질수록 N (method 반복 횟수)는 증가해 오차는 점점 축적되면서  
Loop 횟수가 커질수록 오차가 증가한다.

Error propagation 발생!

Error 를 최소화 할 h를 설정 -> 위의 경우 약 0.0005 인 경우 최적

# 토의사항

## Runge Kutta 3/8 rule

Fourth order Runge kutta에서 Midpoint가 아닌 1/3 과 2/3 지점을 사용하여 Method 진행

0				
1/3	1/3			
2/3	-1/3	1		
1	1	-1	1	
<hr/>				
	1/8	3/8	3/8	1/8

$$k_s = f(t_n + c_s h, y_n + h(a_{s1}k_1 + a_{s2}k_2 + \cdots + a_{s,s-1}k_{s-1})).$$

Fourth Order Runge-kutta

```
0.9393255029510298
7.625793248644541e-06
```



Runge Kutta 3/8 rule

```
0.9393261282968886
7.000447389882147e-06
```

오차가 조금 줄어 들었다  
-> 정확도 증가

# 토의사항

## High order of Runge Kutta

5<sup>th</sup> order of Runge kutta with 6 stages (RK56)

$\frac{2}{23}$	$a_{21}$					
$\frac{12}{37}$	$a_{31}$	$\frac{828}{1369}$				
$\frac{27}{29}$	$a_{41}$	$\frac{-8039673}{622340}$	$\frac{24}{5}$			
$\frac{199}{200}$	$a_{51}$	$\frac{-78986676649487}{3964032000000}$	$\frac{103911467638313}{14784768000000}$	$\frac{-308153608007}{5544288000000}$		
1	$a_{61}$	$\frac{-12785194207}{625202172}$	$\frac{904736654489}{125792366742}$	$\frac{-246740990}{4701689307}$	$\frac{-1472000000}{264184008767}$	
	$b_1$	0	$\frac{1145112371}{2326257360}$	$\frac{386882707}{156505608}$	$\frac{-7360000000}{366413327}$	$\frac{721}{40}$

0.0869565	0.0869565					
0.324324	-0.280496	0.604821				
0.931034	9.049492	-12.918400	4.800000			
0.995000	13.948144	-19.925800	7.028270	-0.055580		
1.000000	14.315445	-20.449700	7.192300	-0.052479	-0.005572	
	0.097345	0	0.492260	2.472000	-20.086610	18.025000

Fourth Order Runge-kutta with 4 stages

0.9393255029510298  
7.625793248644541e-06

Fifth order of Runge kutta with 6 stages

0.939150899706205  
0.0001822290380734115

위의 경우에는 Fourth order 경우가 더 적합하다.

# 토의사항

Runge-katta를 이용한 자유낙하 운동 분석

$\frac{dy}{dt} = -9.8t + 15$  (속도) ,  $y(0)=0$  , 초기속도는 15로 설정

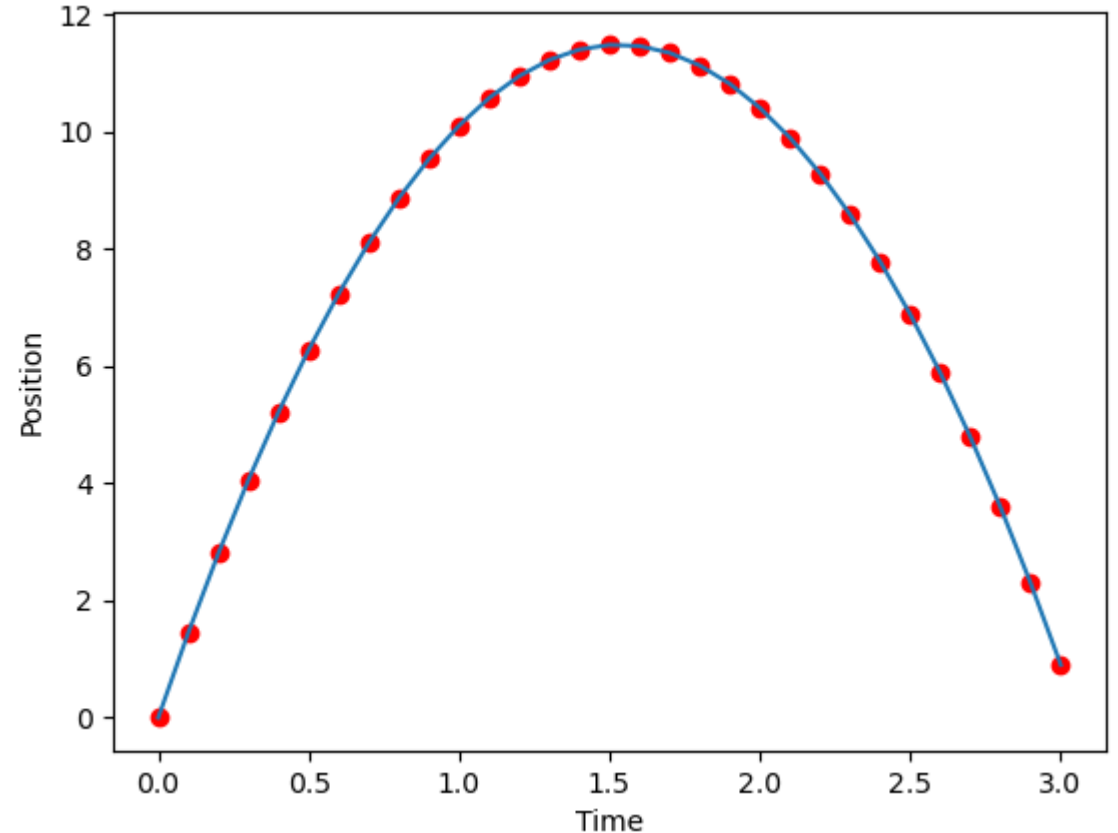
```
def fallder(t,y):  
    return -9.8*t+15
```

```
Yfall,Ylist=fallrk4((0,0),3,0.1)
```

초기값 (0,0) , 3초일때 위치, step size=0.1

선으로 표현된 그래프는 실제 낙하 운동 위치  
점으로 scatter 된 지점은 Step size 마다 Runge를  
통하여 추정된 위치이다.

실제 model 과 예측한 model이 거의 일치하다.



# Reference

Optimal Method of Runge-Kutta of Order 5, Akpini K. A. Michael, 2019/01/24

Error propagation in Runge-Kutta methods, M.N Spijker

Adaptive step size, en.Wikipedia

Runge-Kutta methods, en.Wikipedia