

# 《数值分析》上机期末考试报告

学号：221840189，姓名：王晨光

## § 1 问题

应用 Runge-Kutta-Fehlberg 算法解初值问题：

$$\begin{aligned} y' &= -y + t^2 + 2, \quad 0 \leq t \leq 1, \\ y(0) &= 1 \end{aligned}$$

取  $TOL = 10^{-4}$ ,  $h_{\max} = 0.2$ ,  $h_{\min} = 0.0001$ .

分别用表和图给出计算结果.

## § 2 算法思路

在微分方程数值解法中，步长  $h$  的选择是很重要的. 但是，要做到合理选择也是比较困难的，因为它与问题本身和所选用的数值方法都有关系. 前面介绍的 Runge-Kutta 方法，实际上，往往并不直接应用它们. 一般地，使用者要求数值解与精确解之差不超过某一误差容限. 由这个容限来确定数值方法中应取多大的步长. 为了选取比较合适的步长，一方面必须对局部（每一步）误差有一个估计；另一方面在整个区间不取固定的步长  $h$ ，在区间的某些段上取相对小的  $h$ ，而在另一些段上则取相当大的  $h$ .

以三阶 Runge-Kutta 方法为例，记

$$\tau_{n+1} = (y(t_{n+1}) - y_{n+1})/h$$

则存在常数  $K$  使得

$$\tau_{n+1} \simeq Kh^2$$

可以写成

$$Kh^2 \simeq \frac{1}{h}(u_{n+1} - y_{n+1})$$

由给定的误差容限度  $TOL$ ，我们可以选取  $q$  使得：

$$q \leq \left[ \frac{TOL}{\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h}} \right]^{\frac{1}{2}}$$

假定  $u_n = y_n$  可以得到：

$$\frac{u_{n+1} - y_{n+1}}{h} = \frac{2K_1 + 4K_3 - 6K_2}{9}$$

若

$$\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h} \leq TOL$$

则取  $q = 1$ ，且下一步仍然使用  $h$ ；若：

$$\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h} > TOL$$

则将步长缩小，重新计算为了确保步长缩小不至无限循环下去，我们给出一个步长的下限，如  $h_{\min}$ . 若  $h < h_{\min}$ ，则终止计算；若  $\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h}$  比  $TOL$  小到一定程度，则增大步长.

Fehlberg 于 1970 年提出用五阶 Runge-Kutta 方法:

$$u_{n+1} = u_n + \frac{16}{135}K_1 + \frac{6656}{12825}K_3 + \frac{28561}{56430}K_4 - \frac{9}{50}K_5 + \frac{2}{55}K_6$$

去估计四阶 Runge-Kutta 方法:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{25}{216} + \frac{1408}{2565}K_3 + \frac{2197}{4104}K_4 - \frac{1}{5}K_5$$

其中:

$$\begin{cases} K_1 = hf(t_n, y_n) \\ K_2 = hf\left(t_n + \frac{h}{4}, y_n + \frac{1}{4}K_1\right) \\ K_3 = hf\left(t_n + \frac{3}{8}h, y_n + \frac{3}{32}K_1 + \frac{9}{32}K_2\right) \\ K_4 = hf\left(t_n + \frac{12}{12}h, y_n + \frac{1932}{2197}K_1 - \frac{7200}{2197}K_2 + \frac{7296}{2197}K_3\right) \\ K_5 = hf\left(t_n + h, y_n + \frac{439}{216}K_1 - 8K_2 + \frac{3680}{513}K_3 - \frac{845}{4104}K_4\right) \\ K_6 = hf\left(t_n + \frac{h}{2}, y_n - \frac{8}{27}K_1 + 2K_2 - \frac{3544}{2565}K_3 + \frac{1859}{4104}K_4 - \frac{11}{40}K_5\right) \end{cases}$$

我们称它为 **Runge-Kutta-Fehlberg** 方法, 简称 **R-K-F** 方法. 显然, 这个方法的优点是每一步只要计算 6 个函数值. 而其他四阶和五阶 Runge-Kutta 方法一起使用时, 每一步将要求计算 10 个函数值.

由于两式的局部离散误差分别为  $O(h^6)$  和  $O(h^5)$ , 因此我们有:

$$\tau_{n+1} \simeq Kh^4$$

和

$$Kh^4 \simeq \frac{1}{h}(u_{n+1} - y_{n+1})$$

从而得到了:

$$q \leq \left[ \frac{TOL}{\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h}} \right]^{\frac{1}{4}}$$

实际使用时, 通常取

$$q = \left[ \frac{TOL}{\frac{2|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h}} \right]^{\frac{1}{4}} = 0.84 \left[ \frac{TOL}{\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h}} \right]^{\frac{1}{4}}$$

现在进一步修改得到:

$$\frac{|u_{n+1} - y_{n+1}|}{h} = \left| \frac{1}{360}K_1 - \frac{128}{4275}K_3 - \frac{2197}{75240}K_4 + \frac{1}{50}K_5 + \frac{2}{55}K_6 \right| / h$$

此后继续沿用上述的自适应法则.

---

**Algorithm 1 Runge-Kutta-Fehlberg 方法**


---

**Require:** 区间  $[a, b]$ ; 初值  $\eta$ ; 积分函数  $f$ ; 最大步长  $h_{max}$ ; 最小步长  $h_{min}$ ; 误差容限  $TOL$ .

**Ensure:**  $t, y$ , 步长  $h$

```

1: function RUNGE-KUTTA-FEHLBERG( $a, b, \eta, f, h_{max}, h_{min}, TOL$ )
2:    $t \leftarrow a$ 
3:    $y \leftarrow \eta$ 
4:    $h \leftarrow h_{max}$ 
5:   for  $t < b$  do
6:      $K_1 \leftarrow hf(t, y)$ 
7:      $K_2 \leftarrow hf\left(t + \frac{h}{4}, y + \frac{1}{4}K_1\right)$ 
8:      $K_3 \leftarrow hf\left(t + \frac{3}{8}h, y + \frac{3}{32}K_1 + \frac{9}{32}K_2\right)$ 
9:      $K_4 \leftarrow hf\left(t + \frac{12}{12}h, y + \frac{1932}{2197}K_1 - \frac{7200}{2197}K_2 + \frac{7296}{2197}K_3\right)$ 
10:     $K_5 \leftarrow hf\left(t + h, y + \frac{439}{216}K_1 - 8K_2 + \frac{3680}{513}K_3 - \frac{845}{4104}K_4\right)$ 
11:     $K_6 \leftarrow hf\left(t + \frac{h}{2}, y - \frac{8}{27}K_1 + 2K_2 - \frac{3544}{2565}K_3 + \frac{1859}{4104}K_4 - \frac{11}{40}K_5\right)$ 
12:     $R \leftarrow \left| \frac{1}{360}K_1 - \frac{128}{4275}K_3 - \frac{2197}{75240}K_4 + \frac{1}{50}K_5 + \frac{2}{55}K_6 \right| / h$ 
13:     $\delta \leftarrow 0.84(TOL/R)^{\frac{1}{4}}$ 
14:    if  $R \leq TOL$  then
15:       $t \leftarrow t + h$ 
16:       $y \leftarrow y + \frac{25}{216}K_1 + \frac{1408}{2565}K_3 + \frac{2197}{4104}K_4 - \frac{1}{5}K_5$ 
17:      输出  $t, y, h$ 
18:    end if
19:    if  $\delta \leq 0.1$  then
20:       $h \leftarrow 0.1h$ 
21:    else
22:      if  $\delta \geq 4$  then
23:         $h \leftarrow 4h$ 
24:      else
25:         $h \leftarrow \delta h$ 
26:      end if
27:    end if
28:    if  $h \geq h_{max}$  then
29:       $h \leftarrow h_{max}$ 
30:    end if
31:    if  $h < h_{min}$  then
32:      break
33:    end if
34:  end for
35: end function

```

---

### § 3 结果分析

我们将使用 python 中 scipy 库中的 `integrate.solve_ivp` 函数求解得到的结果作为该初值问题的精确解，并与通过 **R-K-F** 方法得到的结果进行比较.

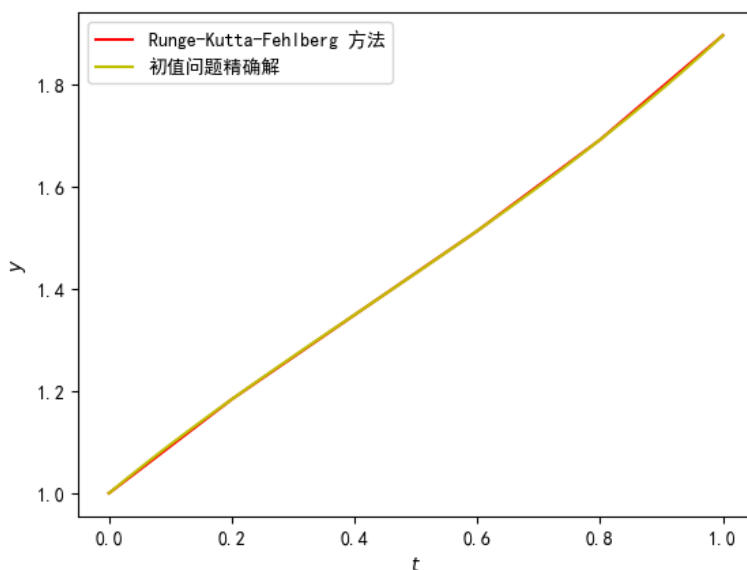


图 1: 使用 **R-K-F** 方法得到的结果与精确结果的比较图

$t$	$y$	Runge-Kutta-Fehlberg
0	1.0	1
0.2	1.1838953507690455	1.1838083076923076
0.4	1.3493627038060534	1.3490406228872582
0.6000000000000001	1.5137912922810752	1.5135657904689523
0.8	1.6919546132170773	1.6920135743911044
1.0	1.896184383974114	1.896361805046761

表 1: 使用 **R-K-F** 方法得到的结果与精确结果的比较表

从图、表中可以看出，**R-K-F** 方法用于求解该微分方程初值问题有非常精确的效果.

### § 4 结论

**Runge-Kutta-Fehlberg** 方法巧妙地将“自适应”的思想引入到微分方程数值解的经典方法五阶 **Runge-Kutta** 方法中，有着很不俗的表现. 可以被我们广泛地用于求微分方程的精确数值解.

## § 5 附录: 程序代码

```

1  import numpy as np
2  import matplotlib.pyplot as plt
3  plt.rcParams['font.sans-serif'] = ['SimHei']
4  plt.rcParams['axes.unicode_minus'] = False
5  # 初始条件和步长
6  x0, y0 = 0, 1
7  x1 = 1
8  h_min = 0.0001
9  h_max = 0.2
10 tol = 1e-4
11 # 定义常微分方程
12 def f(x, y):
13     return -y + x**2 + 2
14
15 def runge_kutta_4(f, x0, x1, y0, tol, hmax, hmin):
16     y1=[]
17     x=[]
18     t = x0
19     y = y0
20     y1.append(y0)
21     x.append(x0)
22     h = hmax
23     while t < x1:
24         k1=h*f(t, y)
25         k2=h*f(t+0.25*h, y+0.25*k1)
26         k3=h*f(t+(3/8)*h, y+(3/32)*k1+(9/32)*k2)
27         k4=h*f(t+(12/13)*h, y+(1932/2197)*k1-(7200/2197)*k2+(7296/2197)*k3)
28         k5=h*f(t+h, y+(439/216)*k1-8*k2+(3680/513)*k3-(845/4104)*k4)
29         k6=h*f(t+(1/2)*h, y-(8/27)*k1+2*k2-(3544/2565)*k3+(1859/4104)*k4-(11/40)*k5)
30         R=np.abs((1/360)*k1-(128/4275)*k3-(2197/75240)*k4+(1/50)*k5+(2/55)*k6)
31         delta=0.84*((tol/R)**(1/4))
32         if R<=tol:
33             t=t+h
34             y=y+(25/216)*k1+(1408/2565)*k3+(2197/4104)*k4-(1/5)*k5
35             x.append(t)
36             y1.append(y)
37         if delta <=0.1:
38             h=0.1*h
39         else:
40             if delta >=4:
41                 h=4*h
42             else:
43                 h=delta*h

```

---

```
44         if h>hmax:
45             h=hmax
46         if h<hmin:
47             print('stop')
48             break
49     return x, y1
50 x_rk4, y_rk4 = runge_kutta_4(f, x0, x1, y0, tol, h_max, h_min)
51 for i in range(len(y_rk4)):
52     print(y_rk4[i])
53     # print(sol.sol(x_rk4)[0][i])
54     # print(x_rk4[i])
55 from scipy.integrate import solve_ivp
56 x_span=(0, 1)
57 y_0=np.array([1])
58 sol=solve_ivp(f, x_span, y_0, method='RK45', dense_output=True)
59 x_values = np.linspace(x_span[0], x_span[1], 1000)
60 y_values = sol.sol(x_values)
61 print("Solution:␣", sol.sol(x_rk4)[0])
62 print("Runge–Kutta␣4␣Method:", y_rk4)
63 plt.plot(x_rk4, y_rk4, label='Runge–Kutta–Fehlberg␣方法', color='r')
64 plt.plot(x_values, y_values[0], label='初值问题精确解', color='y')
65 plt.xlabel('$t$')
66 plt.ylabel('$y$')
67 plt.legend()
68 plt.show()
```

---