



Atividades de apoio para implementações e/ou simulações de métodos numéricos com o auxílio do software GNU Octave

BOLSISTAS DO PROJETO: PAULO HENRIQUE CARDOSO DE NOVAIS e YURE MORAES PIRES
ORIENTADOR DO PROJETO: PROFESSOR GISLAN SILVEIRA SANTOS

Soluções de equações diferenciais ordinárias

1 Método de Runge-Kutta de ordem 3

O método de Runge-Kutta de ordem 3 é um método o qual tem menor erro de aproximação quando comparado ao método de Runge-Kutta de ordem 2, visto que há mais um termo (k_3) que será desenvolvido pela série de Taylor. Dessa forma, tem-se que o método de Runge-Kutta de ordem 3 pode ser descrito por:

$$y_{n+1} = y_n + h(c_1k_1 + c_2k_2 + c_3k_3), \quad (1)$$

onde,

$$k_1 = f(x, y),$$

$$k_2 = f(x + a_2h, y + hb_{21}k_1),$$

$$k_3 = f(x + ha_3, y + h(a_3 - b_{32})k_1 + b_{32}k_2), \quad (2)$$

$$a_2 = b_{21},$$

$$a_3 = b_{31} + b_{32}.$$

Existem infinitos métodos de Runge-Kutta de ordem 3, porém, será demonstrado em (4) uma variação chamada de **método de Heun**, onde $c_1 = \frac{1}{4}$ e $c_2 = 0$.

Obs: Para determinar as demais incógnitas de (2) é necessário resolver o sistema abaixo:

$$\begin{cases} c_1 + c_2 + c_3 = 1 \\ c_2a_2 + c_3a_3 = \frac{1}{2} \\ c_2a_2^2 + c_3a_3^2 = \frac{1}{3} \\ c_3b_{32}a_2 = \frac{1}{3} \end{cases}, \quad (3)$$

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{4}(k_1 + 3k_3),$$

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

$$k_2 = f(x_n + \frac{1}{3}h, y_n + \frac{1}{3}hk_1),$$

$$k_3 = f(x_n + \frac{2}{3}h, y_n + \frac{2}{3}hk_2). \quad (4)$$

1.1 Implementação

Apos definir o método na sessão anterior, o algoritmo será representado da seguinte forma.

```
function solucao=rk3(f,a,b,h1,y0)
    %"f" deve ser do tipo function handle @(t,y)
    %"a" o inicio do intervalo
    %"b" o final do intervalo
```

```

%"y0"      o pvi (y(a)=y0)
%"h1"      o passo (dever ser um n mero inteiro, caso contr rio ser definido um
%novo h)
%o m todo soluciona a edo para o ponto "b" (y(b))
%existem infinitos m todos de Runge–Kutta de ordem 3, o implementado aqui
% conhecido como m todo de Heun, onde c1=1/4, c2=0 e c3=3/4.
s=ceil((b-a)/h1);
h=(b-a)/s
t=(a:h:b)';
y=[y0; zeros(length(t)-1,1)];
k1=zeros(length(t),1);
k2=zeros(length(t),1);
k3=zeros(length(t),1);
for i=1:length(t)-1
    k1(i)=f(t(i,1),y(i,1));
    k2(i)=f(t(i,1)+h/3,y(i,1)+h*k1(i)/3);
    k3(i)=f(t(i,1)+2*h/3,y(i,1)+2*h*k2(i)/3);
    y(i+1)=y(i)+h*(k1(i)+3*k3(i))/4;
endfor
solucao=[t y];
plot(s,y)

```

2 Referências

1. CHAPRA, Steven C.; CANALE, Raymond P.. **Métodos Numéricos para Engenharia, 5ª Edição**. São Paulo, McGraw-Hill, 2011. 809p.
2. EATON, John W.; BATEMAN, David; HAUBERG, Soren; WEHBRING, Rik. **GNU Octave: A high-level interactive language for numerical computations, 5ª edição**. 2020. 1077p.
3. FRANCO, Neide Maria Bertoldi. **Cálculo Numérico**. São Paulo: Universidade de São Paulo, Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação, 2006. 489 p.
4. Todos os Colaboradores. **Cálculo Numérico Um Livro Colaborativo Versão Octave**. Porto Alegre: Projeto REAMAT da UFRGS, 2020. Disponível em:
<https://www.ufrgs.br/reatmat/CalculoNumerico/livro-oct/main.html>