

Санкт-Петербургский политехнический университет  
Высшая школа прикладной математики и вычислительной физики, ФизМех

Направление подготовки  
«01.03.02 Прикладная математика и информатика»

Отчет по курсовой работе  
тема "Сравнение решения ОДУ 2ого порядка методом Рунге-Кутты 3  
порядка и методом конечных разностей 2 порядка"  
Дисциплина "Численные методы"

Выполнил студент гр. 5030102/00001  
Преподаватель:

Солин И.М.  
Добрецова С.Б.

Санкт-Петербург

2022

## 1 Задание

Дано ОДУ 2-ого порядка  $y'' - \operatorname{tg} x \cdot y' + 3y = \sin x$  и отрезок  $[a; b]$ :  $a = 0, b = \frac{\pi}{2}$ . Найти решение задачи Коши для этого уравнения методом Рунге-Кутты 3 порядка. Найти решение краевой задачи для этого уравнения методом конечных разностей 2 порядка. Провести сравнение результатов по графикам ошибок на отрезке для двух значений шага. Исследовать зависимость нормы погрешности от возмущения начальных условий при фиксированном шаге.

## 2 Постановка задачи

Дано ОДУ 2-ого порядка:  $y'' + p(x)y' + q(x)y = f(x)$

$p(x) = -\operatorname{tg} x$

$q(x) = 3$

$f(x) = \sin x$

Отрезок  $[a; b]$ :  $a = 0, b = \frac{\pi}{2}$

Точное решение:  $y = \sin x$

$n + 1$  - число точек

$h$  - шаг,  $h = \frac{b-a}{n}$

Граничные условия задачи Коши:  $y(x_0) = 0, y'(x_0) = -1$

Граничные условия краевой задачи:  $y(x_0) = 0, y(x_n) = 1$

Задача: найти решения задачи Коши и краевой задачи для данного уравнения на данном отрезке.

## 3 Предварительный анализ задачи

Решением поставленных задач будем считать  $y_i^1 = y(x_i^1)$  - компоненты каркаса для численного решения задачи Коши и  $y_i^2 = y(x_i^2)$  - компоненты каркаса для численного решения краевой задачи. Непрерывную задачу сведем к дискретной. Разобьем отрезок  $[a; b]$   $n+1$  точкой, в каждой из которых будем искать значение функции  $y_i$ . Для задачи Коши граничных условий достаточно, чтобы начать (используя разложение функции в ряд Тейлора до 4-й степени) последовательно находить значения функции в точках  $x_i, i = 0..n$ . Для краевой задачи аппроксимируем  $y''$  и  $y'$ , и подставляем полученные аппроксимации в исходное ОДУ, получая тем самым СЛАУ из  $n + 1$  уравнения, где неизвестные - значения  $y_i^2, i = 0..n$ .

### 3.1 Алгоритмы

Для краевой задачи:

а) Условия применимости: Потребуем для функций  $p(x), q(x), f(x)$  непрерывности хотя бы из класса  $C^{(0)}$ . Гарантировать же применимость метода прогонки будет выполнение условия диагонального преобладания для матрицы коэффициентов:  $|d_i| \geq |c_i| + |e_i|$ , где  $d_i, c_i, e_i$  - диагональные элементы, поддиагональные элементы и наддиагональные элементы соответственно. В частности, для метода конечных разностей и приведенного(!) ОДУ это условие сводится к следующему:

Первое условие для данной задачи приобретает вид:  $h \leq 0.16$  (в дальнейшем это соответствует экспериментам)

Второе условие выполняется для всех " $x$ " на отрезке.

б) Этапы решения: Подставить аппроксимированные значения производных в исходное ОДУ, получив тем самым СЛАУ, первая и последняя строки которой определяются граничными условиями 1 типа. Решить систему методом прогонки.

в) Алгоритм: Формулы аппроксимации:

$$y'(x_i) = \frac{y(x_{i+1}) - y(x_{i-1}))}{2h} + O(h^2), \quad y''(x_i) = \frac{y(x_{i+1}) - 2y(x_i) + y(x_{i-1}))}{h^2} + O(h^2)$$

Полученное дискретное ОДУ:

$$\frac{y_{i+1} - 2y_i + y_{i-1}}{h^2} + \frac{y_{i+1} - y_{i-1}}{2h} p_i + q_i y_i = f_i$$

Приведем подобные:

$$(1 - \frac{h}{2} p_i) y_{i-1} - (2 - h^2 q_i) y_i + (1 + \frac{h}{2} p_i) y_{i+1} = h^2 f_i$$

Это уравнение включает в себе строки СЛАУ для  $i = 1..n - 1$ . Первая строка:  $y_0 = A$ , последняя строка:  $y_n = B$ . Решаем СЛАУ методом прогонки, т.е. делаем прямой и обратный ход.

Прямой ход: в  $i$ -й строке выражаем  $y_i$  и для  $i = 1..n - 1$  последовательно подставляем выраженные значения  $y_{i-1}$ .

Обратный ход: в  $i$ -ю строку подставляем значения  $y_{i+1}$  для  $i = n - 1..1$ , получая тем самым искомые значения  $y_i, i = 0..n$ .

г) Теоретические расчёты: Метод конечных разностей изначально предполагается первого порядка. Однако порядок метода в данном случае определяется степенью аппроксимации производных при граничных условиях. Если скоро эти условия 1-ого типа, говорить об аппроксимации не имеет смысла - они выполняются точно и порядок схемы полностью определяется порядком аппроксимации ДУ, и метод приобретает второй порядок, что в теории говорит о том, что при уменьшении величины шага на один порядок, точность должна увеличиваться на два.

Для задачи Коши:

а) Условия применимости: По теореме о существовании и единственности задачи Коши, если в некоторой окрестности точки  $(x_0, y_0)$   $f(x)$  определена, непрерывна и имеет ограниченную по модулю производную, то существует окрестность  $(x_0, y_0)$ , в которой решение будет, и притом единственное.

б) Этапы решения: идею методов Рунге-Кутты для ОДУ 1 порядка экстраполируем на ОДУ 2 порядка, произведя замену  $z = y'$ . Получим систему из двух уравнений. На каждом шаге будем вычислять 4 поправки, которые в своей линейной комбинации и будут составлять значение  $y_i$  на каждом шаге.

в) Алгоритм: Введем обозначения:  $z = y', z' = y'' = -p(x)y' - q(x)y + f(x) = F(x, y, z)$ . Для каждого  $x_i$  будем вычислять следующие выражения:

$$\sigma_0 = F(x_i, y_i, z_i);$$

$$\gamma_0 = z_i;$$

$$\sigma_1 = F(x_i + \frac{h}{2}, y_i + \gamma_0 \frac{h}{2}, z_i + \sigma_0 \frac{h}{2});$$

$$\gamma_1 = z_0 + \sigma_0 \frac{h}{2};$$

$$\sigma_2 = F(x_i + h/2, y_i + \gamma_1 \frac{h}{2}, z_i + \sigma_1 \frac{h}{2});$$

$$\gamma_2 = z_i + \sigma_1 \frac{h}{2};$$

$$\sigma_3 = F(x_i + h, y_i + h\gamma_2, z_i + h\sigma_2);$$

$$\gamma_3 = z_i + h\sigma_2;$$

Причем  $y_0$  и  $z_0$  для  $x_0$  задаются начальными условиями, а для последующих  $x_i, i = 1..n$ ,  $y_{i+1}$  и  $z_{i+1}$  вычисляются по формулам со значениями  $\sigma$  и  $\gamma$  предыдущего шага:

г) Теоретические расчёты: Метод Рунге-Кутты локально имеет 5 порядок, но из-за накопления ошибки порядок снижается до 4-ого. Это означает, что в теории при уменьшении величины шага на один порядок должна прослеживаться тенденция увеличения точности на 4 порядка. При этом надо рассчитывать на то, что для точек, лежащих ближе к правому концу исходного отрезка, четвертый порядок наблюдать не придется.

## 4 Контрольные тесты

ОДУ 2-ого порядка:  $y'' + p(x)y' + q(x)y = f(x)$ ,  $p(x) = -\operatorname{tg} x$ ,  $q(x) = 3$ ,  $f(x) = \sin x$

а) Построим графики решений краевой задачи и задачи Коши для двух шагов:  $h = 0.04$  и  $h = 0.08$ . Исходный отрезок:  $[a; b]$ ,  $a = 0$ ,  $b = \frac{\pi}{2}$ .

б) Измерим погрешность в зависимости от шага. Будем брать шаг  $h = \frac{b-a}{2^i+1}$ ,  $i = 0..13$  (14 значений) и получать бесконечную норму погрешности на отрезке  $[a; b]$ ,  $a = 0$ ,  $b = \frac{\pi}{2}$ . Найдем также координату максимальной погрешности на отрезке.

## 5 Численный анализ

## 6 Выводы

Проводя сравнение погрешностей и координат максимальных ошибок для метода Рунге-Кутты и метода конечных разностей, можно говорить о следующем: для больших шагов (более чем  $10^{-3}$ ) метод конечных разностей дает более точный результат. Тем не менее, для шагов, меньших чем  $10^{-3}$ , метод Рунге-Кутты явно лучше. Полезным может оказаться тот факт, что координаты максимальной ошибки у методов различны, что дает некоторую свободу при выборе метода.