## Grado en Ingeniería Informática y Matemáticas Métodos Numéricos II (curso 2022/23)

## 1 Dado el problema de valores iniciales

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(a) = \mu \end{cases}$$

se pretende utilizar el siguiente método numérico para estimar el valor de x(b), con b>a:

$$x_{n+2} = \alpha_1 x_{n+1} + \alpha_0 x_n + h \left( \beta_1 f(t_{n+1}, x_{n+1}) + \beta_0 f(t_n, x_n) \right)$$

- a) Determina el valor de los parámetros (en función del parámetro  $\alpha_1$ ) para que el método tenga
- b) Estima el error de truncatura local (también en función de  $\alpha_1$ ).
- c) Estudia la estabilidad y la convergencia en función del parámetro  $\alpha_1.$
- d) Si  $\alpha_1=0$  ¿encuentras relación con algún método conocido? ¿Y en el caso  $\alpha_1=1?$
- e) Utiliza este método con  $\alpha_1=1/2$  en el problema de valores iniciales

$$\begin{cases} x'(t) = -3x + t \\ x(0) = 0.3 \end{cases}$$

para estimar el valor de x(1). Realiza cuatro iteraciones del método haciendo uso del método de Euler para calcular los datos iniciales que necesites. Muestra todas las iteraciones.

a) Se impone que 
$$C_1 = C_2 = C_0 = 0$$

$$C_1 = C_2 = C_0 = 0$$

$$C_2 = C_0 = 0$$

$$C_3 = -\frac{1}{2} \alpha_1$$

$$C_4 = 2 - \frac{1}{2} \alpha_1$$

b) Error truncatura

$$C_3 = \frac{8}{6} - \frac{1}{6} \propto_1 - \frac{1}{2} \beta_1 = \frac{1}{3} + \frac{1}{12} \propto_3$$

·) Para 
$$\alpha_1 \neq -4$$
  $R_{n+2} = \left(\frac{1}{3} + \frac{1}{42}\alpha_1\right) \times "(t_n)h^3 + O(h^4)$ 

·) Para 
$$\alpha_1 = -4$$
.  $C_3 = 0 = 0$   $C_4 = \frac{1}{6} = 0$   $R_{n+2} = \frac{1}{6} \times {}^{n}h^{\frac{1}{2}} + O(h^{\frac{1}{2}})$ 

c) Estabilidad + Convergencia

$$b(y) = y_s - \alpha^0 - y\alpha^7 = 0 \Rightarrow y = \frac{s}{\alpha^7 + \sqrt{\alpha_s^7 + 7\alpha^9}}$$

- S ≤ IEN C=0 (1,0) as proud add sing (.
- ·) Rouces fuero de D(0,1) 2=0 ·) | α1-103+170° | > 5 5 < / m + 1 × 1 × 1 (.

•) 
$$\alpha_0 = 4 - \alpha_1$$
 Consistencia  
•)  $\alpha_1 = 2 - \beta_1 - \beta_0$ 

·) 
$$\alpha_1 = 2 - \beta_1 - \beta_0$$