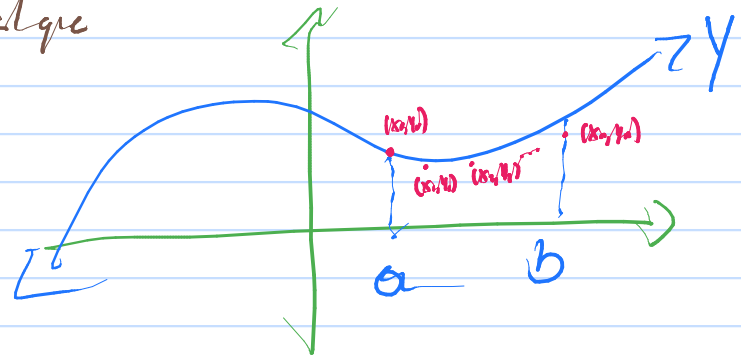


Problema Determinar puntos  $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$  tal que

$$y(x_j) \approx y_j$$

donde  $\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases}$



### Método Predictor-Corrector

$$\begin{cases} \tilde{z}_{n+1} = y_n + h f(x_n, y_n) \rightarrow \text{Predictor (Fórmula de Euler)} \\ y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} (f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, \tilde{z}_{n+1})) \rightarrow \text{Corrector (Promedio)} \end{cases}$$

Ejemplo:  $\begin{cases} y' = y - x^2 + 1 \\ y(0) = 0.5 \end{cases}$  en  $[0, 2]$   $\left\{ \begin{array}{l} \text{Ejemplo de la} \\ \text{lección pasada} \end{array} \right.$

### Método de Runge Kutta (Orden 3)

$$\begin{cases} K_1 = f(x_n, y_n) \\ K_2 = f(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{h}{2} K_1) \\ K_3 = f(x_n + h, y_n + h(2K_2 - K_1)) \end{cases} \left\{ \begin{array}{l} \text{Valores Puntos} \\ \text{Valor actualizado} \end{array} \right.$$

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{6} (K_1 + 4K_2 + K_3)$$

Nota: Los métodos estudiados anteriormente (Euler, Runge y RK3) son métodos que aproximan la solución del problema

$$\left\{ \begin{array}{l} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{array} \right. \quad \text{en } [a, b]$$

A continuación estudiaremos un método para resolver una ecuación diferencial ordinaria de orden 2. Para esto, necesitaremos fórmulas numéricas para aproximar las derivadas.