

# Chap 5 常微分方程的初值问题

2022年11月5日

10:11

## 利普希兹连续:

- 对  $\forall y_1, y_2 \in D \subset \mathbb{R}^2$ , 满足  $|f(t, y_1) - f(t, y_2)| \leq L|y_1 - y_2|$ , 则称  $f$  是利普希兹连续
- 充分条件: 若  $D$  是凸集, 且凸集  $D$  内满足  $\left| \frac{\partial f}{\partial y}(t, y) \right| \leq L$ , 则  $f$  是利普希兹连续的。
- 如果  $f$  是利普希兹连续的, 则初值问题

$$\frac{dy}{dt} = f(t, y), y(a) = \alpha,$$

是良态问题, 方程有解且唯一, 误差线性传播。

## 欧拉方法

- 先用泰勒展开计算出一系列步长为  $h$  的网格点, 再通过插值, 获得想要的点
- $y(t_{i+1}) = y(t_i) + hf(t_i) + \frac{h^2}{2}y^{(2)}(\xi_i)$ , 截断误差为  $O(h)$ .
- 误差范围:  $|y(t_i) - \omega_i| \leq \frac{hM}{2L}[e^{L(t_i-a)} - 1]$ ,  $|y''(t)| \leq M$
- 尽管  $y$  的二阶导不可知, 仍可以用

$$y''(t) = \frac{dy'}{dt}(t) = \frac{df}{dt}(t, y(t)) = \frac{\partial f}{\partial t}(t, y(t)) + \frac{\partial f}{\partial y}(t, y(t)) \cdot f(t, y(t)).$$

来计算  $M$

- 算上舍入误差

$$|y(t_i) - u_i| \leq \frac{1}{L} \left( \frac{hM}{2} + \frac{\delta}{h} \right) [e^{L(t_i-a)} - 1] + |\delta_0|e^{L(t_i-a)},$$

可以得到最佳步长  $h = \sqrt{\frac{2\delta}{M}}$

## n阶泰勒方法

- $\omega_0 = \alpha, \omega_{i+1} = \omega_i + hT^{(n)}(t_i, \omega_i), T^{(n)}(t_i, \omega_i) = \sum_{l=0}^n \frac{h^l}{(l+1)!} f^{(l)}(t_i, \omega_i)$
- 截断误差为  $O(h^n)$

## 荣格-库塔方法

- 二元变量的泰勒展开

Evaluations per step	2	3	4	$5 \leq n \leq 7$	$8 \leq n \leq 9$	$10 \leq n$
Best possible local truncation error	$O(h^2)$	$O(h^3)$	$O(h^4)$	$O(h^{n-1})$	$O(h^{n-2})$	$O(h^{n-3})$

- 中点法(二阶)

- $\omega_{i+1} = \omega_i + hf\left(t_i + \frac{h}{2}, \omega_i + \frac{h}{2}f(t_i, \omega_i)\right)$

- 截断误差与泰勒二阶相同.

- 修正欧拉方法:  $\omega_{i+1} = \omega_i + \frac{h}{2}[f(t_i, \omega_i) + f(t_i + h, \omega_i + hf(t_i, \omega_i))]$

- 高阶

○ 三阶

$$\frac{h}{4} \left( f(t_i, w_i) + 3f \left( t_i + \frac{2h}{3}, w_i + \frac{2h}{3} f \left( t_i + \frac{h}{3}, w_i + \frac{h}{3} f(t_i, w_i) \right) \right) \right)$$

## 微分方程组

- 把y看作向量即可.以四阶荣格库塔为例.

$$\frac{d\vec{u}}{dt} = f(t, \vec{u}), \vec{w}_0 = \vec{\alpha}_0,$$

$$\vec{k}_1 = hf(\vec{w}_j), \vec{k}_2 = hf \left( t_j + \frac{h}{2}, \vec{w}_j + \frac{1}{2} \vec{k}_1 \right),$$

$$\vec{k}_3 = hf \left( t_j + \frac{h}{2}, \vec{w}_j + \frac{1}{2} \vec{k}_2 \right), \vec{k}_4 = hf(t_{j+1}, \vec{w}_j + \vec{k}_3)$$

$$\vec{w}_{j+1} = \vec{w}_j + \frac{1}{6}(\vec{k}_1 + 2\vec{k}_2 + 2\vec{k}_3 + \vec{k}_4)$$

## 高阶微分方程

- 可以经过变换成微分方程组