



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 第7章 常微分方程的数值解法



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

考虑一阶常微分方程的初值问题

$$\begin{cases} u' = f(t, u), & a \leq t \leq b \\ u(a) = u_0 \end{cases} \quad (7-1)$$

或与其等价的积分方程

变上限积分

$$u(t) = u_0 + \int_a^t f(\tau, u(\tau)) d\tau \quad (7-2)$$

若  $f(t, u)$  满足Lipschitz条件, 即存在常数  $L$ , 对任意  $t \in [a, b]$ , 均有

$$|f(t, u) - f(t, \bar{u})| \leq L|u - \bar{u}|$$

则 (7-1) 的解存在且唯一。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 什么是数值解法？

它是一种离散化方法，利用这种方法，可以在一系列事先取定的  $[a, b]$  中的离散点（称为节点）

$$a < t_1 < t_2 < \cdots < t_N \leq b$$

（通常取成等距，即  $t_n = t_0 + nh$ ,  $n = 1, \dots, N$  其中  $h > 0$  称为步长）

上求出未知函数  $u(t)$  之值  $u(t_1), u(t_2), \dots, u(t_N)$  的近似值

$u_1, u_2, \dots, u_N$ 。而  $u_1, u_2, \dots, u_N$  通常称为初值问题的数值解。

构造数值解法一般采用数值积分法和Taylor展开法



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 7.1.2 线性单步法

将节点取为  $t_n = a + nh$   $h = \frac{b-a}{N}$ ,  $n = 0, 1, 2, \dots, N$

由 (7-2) ,

每个节点区  
间求积分

$$\begin{cases} u(t_{n+1}) = u(t_n) + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(t, u(t)) dt \\ u(t_0) = u_0 \end{cases}$$

如果  $u(t_n)$  的近似值  $u_n$  已经求出, 则通过上式右端  
项的数值积分可求出  $u(t_{n+1})$  的近似值  $u_{n+1}$ .



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 一、Euler法

首先，对右端积分项使用左矩形求积公式，则得

$$u(t_{n+1}) = u(t_n) + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(t, u(t)) dt \approx u(t_n) + h f(t_n, u(t_n))$$

$$\text{令} \quad u_{n+1} = u_n + h f(t_n, u_n) \quad (7-3)$$

$$n = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

上式称为Euler求解公式，又称矩形公式。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

例：用Euler公式计算初值问题

$$\begin{cases} u'(t) = t^2 + 100u^2 \\ u(0) = 0 \end{cases}$$

的解  $u(t)$  在  $t = 0.3$  处的数值解  $u_3$ 。(取步长  $h = 0.1$ , 小数点后保留4位)。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

解： 相应的Euler公式：

$$u_{n+1} = u_n + h \left( t_n^2 + 100u_n^2 \right) = u_n + 0.1 \times \left( t_n^2 + 100u_n^2 \right)$$

由初值  $u(0) = u_0 = 0$ ，计算得

$$\begin{aligned} u(0.1) &\approx u_1 = u_0 + 0.1 \times \left( t_0^2 + 100u_0^2 \right) \\ &= 0.0 + 0.1 \times (0.0 + 100 \times 0.0) = 0.0000 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} u(0.2) &\approx u_2 = u_1 + 0.1 \times \left( t_1^2 + 100u_1^2 \right) \\ &= 0.0 + 0.1 \times (0.1^2 + 100 \times 0.0) = 0.0010 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} u(0.3) &\approx u_3 = u_2 + 0.1 \times \left( t_2^2 + 100u_2^2 \right) \\ &= 0.001 + 0.1 \times (0.2^2 + 100 \times (0.0010)^2) = 0.0051 \end{aligned}$$

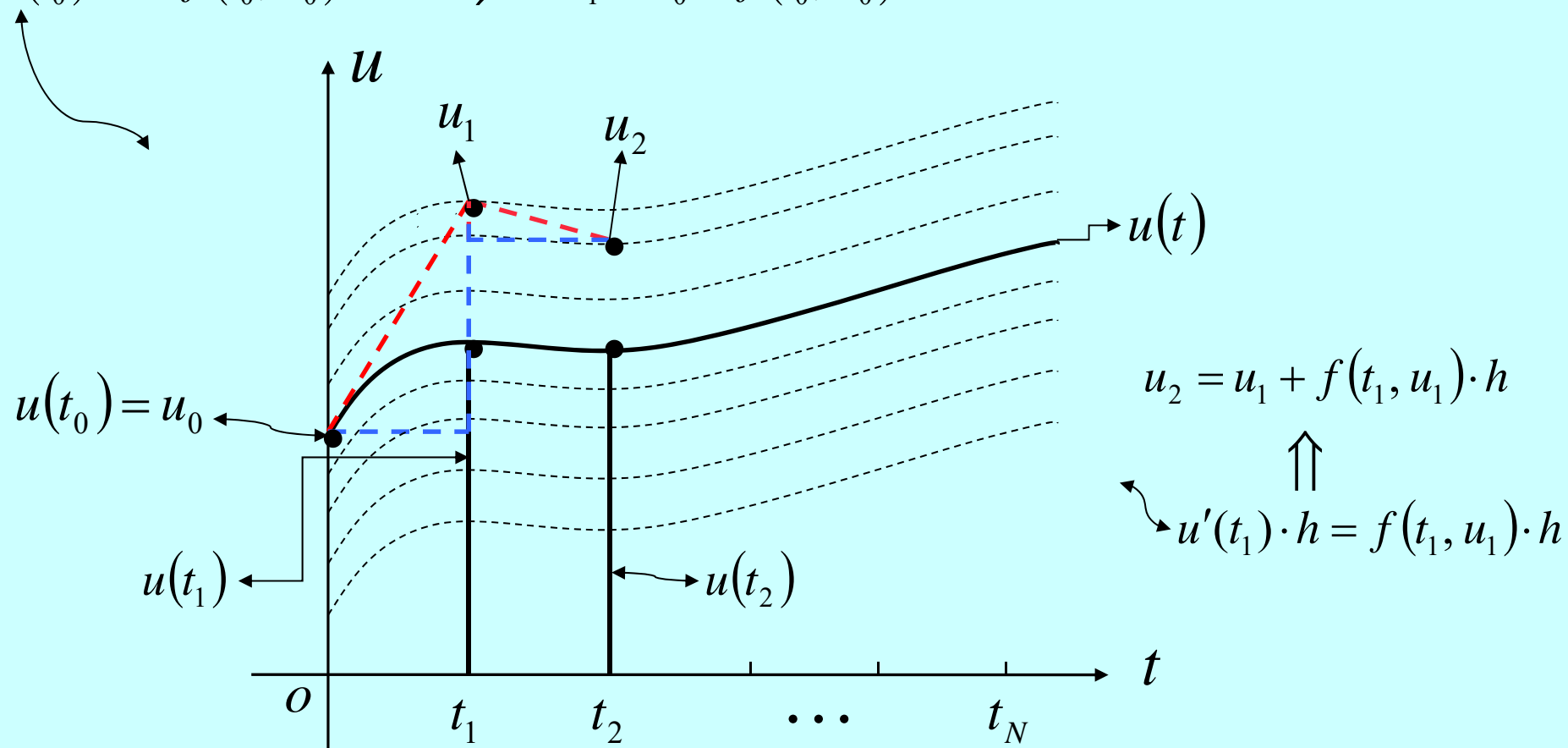


DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

$$u'(t_0) \cdot h = f(t_0, u_0) \cdot h \Rightarrow u_1 = u_0 + f(t_0, u_0) \cdot h$$



Euler法（切线法）的几何解释





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 隐Euler法

首先，对右端积分项使用右矩形求积公式，则得

$$u(t_{n+1}) = u(t_n) + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(t, u(t)) dt \approx u(t_n) + h f(t_{n+1}, u(t_{n+1}))$$

令

$$u_{n+1} = u_n + h f(t_{n+1}, u_{n+1})$$

$$n = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

上式称为**隐Euler公式**，又称右矩形公式，或向后Euler公式。

隐式公式需要求解方程，或者利用迭代法求解



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 二、梯形法

对右端的积分使用梯形求积公式计算,

$$\int_{t_n}^{t_{n+1}} f(t, u(t)) dt \approx \frac{h}{2} [f(t_n, u(t_n)) + f(t_{n+1}, u(t_{n+1}))]$$

则得

$$u(t_{n+1}) \approx u(t_n) + \frac{h}{2} (f(t_n, u(t_n)) + f(t_{n+1}, u(t_{n+1})))$$

令

$$u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2} (f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_{n+1})) \quad (7-5)$$

$$n = 0, 1, 2, \dots, N$$

上式称为**梯形公式**, 简称梯形法.

将Euler公式与隐式Euler公式做算术平均, 也可得出梯形公式



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

梯形公式与Euler公式相比要精确的多，但是梯形公式的计算量要大一些。每步计算要解一个关于  $u_{n+1}$  的非线性方程，从而要用如下迭代公式：

$$u_{n+1}^{[k+1]} = u_n + \frac{h}{2} \left( f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_{n+1}^{[k]}) \right)$$

$$k=0, 1, 2, \dots$$

取初值为  $u_{n+1}^{[0]} = u_n$ ，反复迭代，即

$$u_{n+1}^{[\mathfrak{L}]} = u_n + \frac{h}{2} \left[ f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_{n+1}^{[\mathfrak{L}]}) \right]$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

如此迭代下去得到迭代序列:

$$u_{n+1}^{[0]}, \quad u_{n+1}^{[1]}, \quad u_{n+1}^{[2]}, \quad \cdots, \quad u_{n+1}^{[k]}, \quad \cdots$$

若序列  $\{u_{n+1}^{[k]}\}_{k=0}^{\infty}$  收敛于  $u_{n+1}^{[*]}$ , 当  $k \rightarrow \infty$  时, 得到:

$$u_{n+1}^{[*]} = u_n + \frac{h}{2} (f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_{n+1}^{[*]}))$$

则取  $u_{n+1} = u_{n+1}^{[*]}$  为第  $n + 1$  个近似值。

在实际计算中, 通常要求满足  $|u_{n+1}^{[k+1]} - u_{n+1}^{[k]}| < \varepsilon$  为终止条件, 此时取  $u_{n+1}^{[k+1]}$  作为  $u(t_{n+1})$  的近似值  $u_{n+1}$ 。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

为了避免求解非线性代数方程，可以用Euler法将它显化，  
建立预测——校正系统：

$$\begin{cases} u(t_0) = u_0 \\ \bar{u}_{n+1} = u_n + hf(t_n, u_n) \\ u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, \bar{u}_{n+1})) \end{cases} \quad (6-6)$$

先用Euler  
法预估

再用梯形  
法校正

求解公式(6-6)称为改进的Euler法，其中  $\bar{u}_{n+1}$  称为预测值，  
 $u_{n+1}$  称为校正值。其求解顺序为：

$$u_0 \rightarrow \bar{u}_1 \rightarrow u_1 \rightarrow \bar{u}_2 \rightarrow u_2 \rightarrow \cdots \rightarrow \bar{u}_N \rightarrow u_N$$

改进的Euler法还可写成如下形式：

$$u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}[f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_n + hf(t_n, u_n))] \quad (6-7)$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

如果  $f(t, u(t))$  关于  $u$  是线性函数，则隐式公式可以显式化。

例，若方程为：  $u'(t) = t \cdot u + 5$

隐Euler公式：  $u_{n+1} = u_n + h(t_{n+1}u_{n+1} + 5)$

$$u_{n+1} = \frac{u_n + 5h}{1 - t_{n+1}h}, \quad n = 0, 1, 2, \dots, N$$

梯形公式：  $u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(t_n u_n + t_{n+1} u_{n+1} + 10)$

$$u_{n+1} = \frac{1}{1 - \frac{h}{2}t_{n+1}} \left( \left( 1 + \frac{h}{2}t_n \right) u_n + 5h \right) \quad n = 0, 1, 2, \dots, N$$





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

上述公式一般可写成

$$u_{n+1} = u_n + h\phi(t_n, u_n, t_{n+1}, u_{n+1}; h) \quad n = 0, 1, 2, \dots, (7-8)$$

其中  $\phi$  依赖于(7-1)右端的函数  $f(t, u)$ .

当取  $\phi = f(t_n, u_n)$  时, 即为Euler法;

当取  $\phi = f(t_{n+1}, u_{n+1})$  时, 即为隐式Euler法;

当取  $\phi = \frac{1}{2}[f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_{n+1})]$  时, 即为梯形法.

**共同点:** 要计算  $t_{n+1}$ 近似值 $u_{n+1}$ , 每次只要用到前一个节点的值  $u_n$ , 所以从初值出发可逐步算出以后各节点的值, 且(7-8)关于 $u_n, f_n, u_{n+1}, f_{n+1}$ 是线性的, 所以称为**线性单步法**



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

衡量求解公式好坏的一个主要标准是求解公式的精度。

**定义** 假设  $u_i = u(t_i)$ ,  $i=0,1,2,\dots,n-1$ , 则称

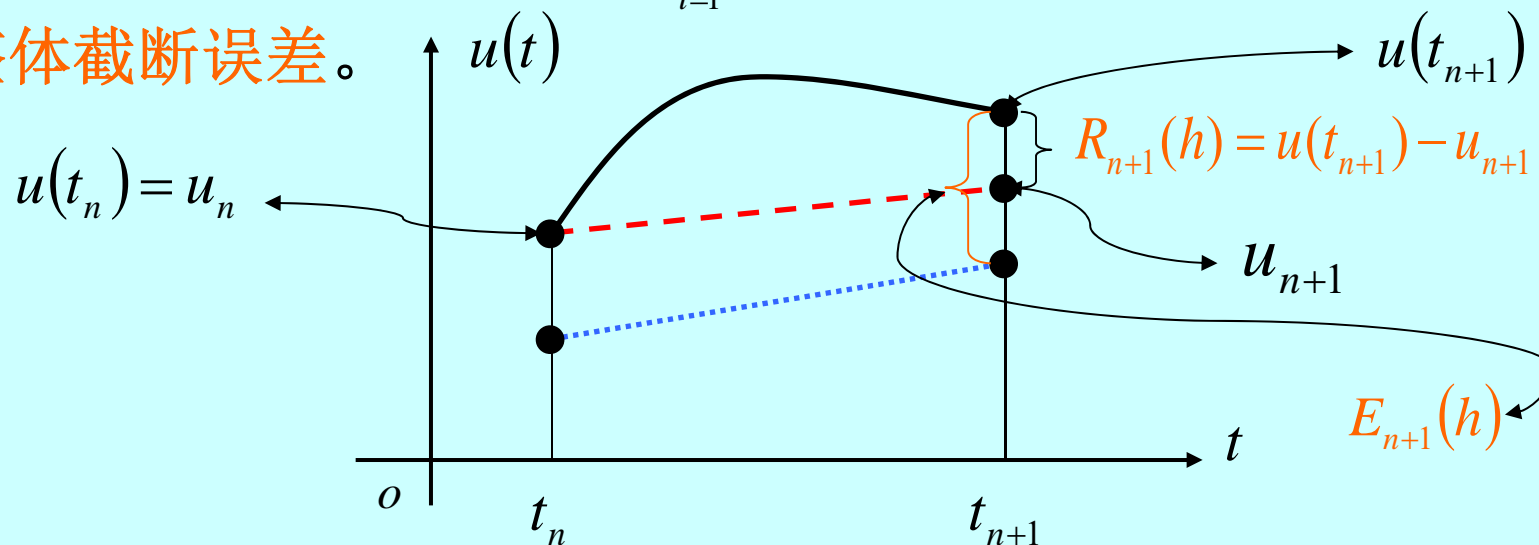
$$R_n(h) = u(t_n) - u_n$$

为求解公式第  $n$  步的**局部截断误差**。

假设前  $n-1$  步是精确的

所有  $n$  步的误差累计

**定义**  $E_n(h) = u(t_n) - u_n = \sum_{i=1}^n R_i(h)$  为求解公式在  $t_n$  点上的**整体截断误差**。







DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

如果设某求解公式的局部截断误差： $R_n(h) = O(h^{p+1})$

则我们可以证明其整体截断误差为： $E_n(h) = O(h^p)$

这样我们就称该求解公式具有  **$p$  阶精度**。

事实上，若  $R_i(h) = O(h^{p+1})$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ ，则

$$\begin{aligned} E_n(h) &= \sum_{i=1}^n R_i(h) = \sum_{i=1}^n O(h^{p+1}) = \sum_{i=1}^n h \cdot O(h^p) \\ &= h \cdot O(h^p) \cdot n = O(h^p) \cdot n \times \frac{b-a}{n} = O(h^p) \end{aligned}$$

求解公式的精度越高，计算解的精确性可能越好。

通过简单的分析，可知Euler法具有一阶精度，梯形法具二阶精度。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

下面利用Taylor展开，求Euler法的局部截断误差

$$R_n(h) = u(t_n) - u_n = u(t_n) - [u_{n-1} + h f(t_{n-1}, u_{n-1})]$$

假设前n-1  
步是精确的

$$= u(t_n) - [u(t_{n-1}) + h f(t_{n-1}, u(t_{n-1}))]$$

$$= u(t_n) - [u(t_{n-1}) + h u'(t_{n-1})]$$

$$= u(t_{n-1}) + h u'(t_{n-1}) + \frac{h^2}{2!} u''(t_{n-1}) + O(h^3)$$

$$- u(t_{n-1}) - h u'(t_{n-1})$$

$$= \frac{h^2}{2!} u''(t_{n-1}) + O(h^3) = O(h^2)$$

Euler法具  
有一阶精度

另外，也可以用求积公式的余项，来估计局部截断误差。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

### 7.1.3 Taylor展开法

假设初值问题的解充分光滑，将  $u(t)$  在  $t_0$  处作Taylor展开

$$\begin{aligned} u(t) &= u(t_0) + hu'(t_0) + \frac{h^2}{2!}u''(t_0) + \cdots + \frac{h^p}{p!}u^{(p)}(t_0) + O(h^{p+1}) \\ &= u(t_0) + hf(t_0, u_0) + \frac{h^2}{2!} \left. \frac{df(t, u(t))}{dt} \right|_{t=t_0} + \cdots \\ &\quad + \frac{h^p}{p!} \left. \frac{d^{p-1}}{dt^{p-1}} f(t, u(t)) \right|_{t=t_0} + O(h^{p+1}) \end{aligned} \tag{7-9}$$

把  $u' = f(t, u(t))$   
当作条件代入  
Taylor展式



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

$$u(t_0) = u_0,$$

$$u'(t_0) = f(t_0, u(t_0)) = f(t_0, u_0),$$

$$u''(t_0) = \left. \frac{df}{dt} \right|_{t=t_0} = f_t + f_u u' \big|_{t=t_0} = f_t + f_u f \big|_{t=t_0}$$

$$u'''(t_0) = \left. \frac{d^2 f}{dt^2} \right|_{t=t_0} \tag{7-10}$$

$$= f_{tt} + f_{tu} u' + (f_{ut} + f_{uu} u') f + f_u (f_t + f_u f) \big|_{t=t_0}$$

$$= f_{tt} + f_{tu} f + (f_{ut} + f_{uu} f) f + f_u (f_t + f_u f) \big|_{t=t_0}$$

$$= f_{tt} + 2f_{tu} f + f^2 f_{uu} + f_t f_u + f_u f_u f \big|_{t=t_0}$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

令 
$$\varphi(t, u(t); h) = \sum_{j=1}^p \frac{h^{j-1}}{j!} \cdot \frac{d^{j-1}}{dt^{j-1}} f(t, u(t)) \quad (7-11)$$

即可将(7-9)改写为

$$u(t_0 + h) - u(t_0) = h\varphi(t_0, u_0; h) + O(h^{p+1}),$$

舍去余项  $O(h^{p+1})$  则得

$$u_1 - u_0 = h\varphi(t_0, u_0; h)$$

一般, 若已知  $u_n$ , 则得

$$u_{n+1} = u_n + h\varphi(t_n, u_n; h), n = 0, 1, 2, \dots,$$

为单步法, 局部截断误差为  $O(h^{p+1})$ ,  $\varphi$  关于  $f$  非线性。

当  $p=1$  时, 它是Euler法。由于计算  $\varphi(t_n, u_n; h)$  的工作量太大, 一般不直接用Taylor展开法做数值计算, 但可用它计算附加值。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

### 7.1.4 显式Runge-Kutta法

回忆改进的Euler法:

$$u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2} [f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_n + h f(t_n, u_n))] \quad (7-6)$$

它是显式的单步法, 具有二阶精度。

再回忆显式单步法一般可以写成:

关于 $f$  非线性

$$u_{n+1} = u_n + h\varphi(t_n, u_n; h), \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

通过Taylor展式可以表示单步法的局部截断误差

希望通过非线性表示  $\varphi(t, u(t); h)$  的方法,

使得单步法的局部截断误差的阶和Taylor展开法相等



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

下面利用Taylor展开的思想构造高阶显式Runge-Kutta公式  
为了便于推导，先引进若干记号。首先取 $[t, t+h]$ 上的 $m$ 个点

$$t = t_1 \leq t_2 \leq t_3 \leq \cdots \leq t_m \leq t + h$$

令

$$t_i = t + a_i h = t_1 + a_i h, \quad i = 2, \dots, m$$

其中  $a_i$  与  $h$  无关。引进下三角形元素集

$$a_2 = b_{2,1}$$

$$a_3 = b_{3,1} + b_{3,2}$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \ddots$$

$$a_m = b_{m,1} + b_{m,2} + \cdots + b_{m,m-1}$$

其中  $b_{i,j}$  与  $h$  无关, 且满足  $\sum_{j=1}^{i-1} b_{i,j} = a_i, \quad i = 2, \dots, m$

再设  $c_i \geq 0, \sum_{i=1}^m c_i = 1$



假设三组系数  $\{a_i\}$ ,  $\{b_{i,j}\}$ ,  $\{c_i\}$  已给定, 则求解(7-1)的一般显式Runge-Kutta法的计算过程如下:

$$u_{n+1} = u_n + h\phi(t_n, u_n; h), \quad n = 0, 1, 2, \dots \quad (7-12)$$

其中

$$\phi(t, u(t); h) = \sum_{i=1}^m c_i k_i \quad (7-13)$$

显式

$$\left\{ \begin{array}{l} k_1 = f(t, u), \\ k_2 = f(t + ha_2, u(t) + hb_{21}k_1), \quad b_{21} = a_2, \\ k_3 = f(t + ha_3, u(t) + h(b_{31}k_1 + b_{32}k_2)), \quad b_{31} + b_{32} = a_3, \\ \dots\dots\dots \\ k_m = f(t + ha_m, u(t) + h\sum_{j=1}^{m-1} b_{m,j}k_j), \quad \sum_{j=1}^{m-1} b_{m,j} = a_m, \end{array} \right. \quad (7-14)$$

系数  $\{a_i\}$ ,  $\{b_{i,j}\}$ ,  $\{c_i\}$  按如下原则确定: 将  $k_i$  关于  $h$  展开, 代入(7-13)式中, 使  $h^l$  ( $l = 0, 1, \dots, p-1$ ) 的系数和(7-11)式同次幂系数相等。如此得到的算法(7-12)称为m级p阶Runge-Kutta法。





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

例如，给出  $m \leq 3$  情形下显式Runge-Kutta法的推导。

首先将  $u(t+h)$  在  $t$  处展开到  $h$  的三次幂：

$$\begin{aligned} u(t+h) &= u(t) + \sum_{l=1}^3 \frac{h^l}{l!} u^{(l)}(t) + O(h^4) \\ &= u(t) + h\tilde{\phi}(t, u(t); h) \end{aligned} \quad (7-15)$$

其中

$$\left\{ \begin{aligned} \tilde{\phi}(t, u; h) &= f + \frac{1}{2}h\tilde{f} + \frac{1}{6}h^2(\tilde{f}f_u + \hat{f}) + O(h^3), \\ \tilde{f} &= f_t + ff_u, \\ \hat{f} &= f_u + 2ff_{tu} + f^2f_{uu}, \end{aligned} \right. \quad (7-16)$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

其次，由二元函数  $f(t, u)$  在  $(t, u)$  处Taylor展开得到：

$$k_1 = f(t, u(t)) = f,$$

$$\begin{aligned} k_2 &= f(t + ha_2, u(t) + ha_2k_1) \\ &= f + ha_2(f_t + k_1f_u) + \frac{1}{2}h^2a_2^2(f_{tt} + 2k_1f_{tu} + k_1^2f_{uu}) + O(h^3) \\ &= f + ha_2\tilde{f} + \frac{1}{2}h^2a_2^2\hat{f} + O(h^3) \end{aligned}$$

$$k_3 = f + ha_3\tilde{f} + h^2(a_2b_{32}f_u\tilde{f} + \frac{1}{2}a_3^2\hat{f}) + O(h^3)$$

于是，代入(7-13)中，合并  $h^l (l = 0, 1, 2)$  的同类项得到：

$$\begin{aligned} \phi(t, u(t); h) &= \sum_{i=1}^3 c_i k_i = (c_1 + c_2 + c_3)f + h(a_2c_2 + a_3c_3)\tilde{f} \quad (7-17) \\ &\quad + \frac{1}{2}h^2[2a_2b_{32}c_3f_u\tilde{f} + (a_2^2c_2 + a_3^2c_3)\hat{f}] + O(h^3) \end{aligned}$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

再比较  $\phi(t, u; h)$  和  $\tilde{\phi}(t, u; h)$  的同次幂系数, 得到

$$\left\{ \begin{array}{l} c_1 + c_2 + c_3 = 1 \\ a_2 c_2 + a_3 c_3 = \frac{1}{2} \\ a_2 b_{32} c_3 = \frac{1}{6} \\ a_2^2 c_2 + a_3^2 c_3 = \frac{1}{3} \end{array} \right. \begin{array}{l} \longrightarrow \text{一阶精度} \\ \longrightarrow \text{二阶精度} \\ \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \longrightarrow \text{三阶精度} \end{array}$$

具体方案:

$$(一) \quad m=1 \quad \Rightarrow c_1=1, c_2=c_3=0 \quad \Rightarrow \phi(t, u; h) = f$$

$$\text{由 (7-13)} \quad \Rightarrow u_{n+1} = u_n + hf(t_n, u_n)$$

即为一级一阶Runge-Kutta法, 实际为Euler法。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

(二)  $m=2$  此时  $\phi(t,u;h) = (c_1 + c_2)f + ha_2c_2\tilde{f} + \frac{1}{2}h^2a_2^2c_2\hat{f} + O(h^3)$

与  $\tilde{\phi}(t,u;h)$  比较  $h^0, h$  的系数, 得到

$$c_1 + c_2 = 1 \quad a_2c_2 = \frac{1}{2}$$

它有无穷多组解, 从而有无穷多个二级二阶Runge-Kutta法。常见的有

(1)  $c_1 = 0, c_2 = 1, a_2 = \frac{1}{2}$

中点法

$$\begin{cases} u_{n+1} = u_n + hk_2, \\ k_1 = f(t_n, u_n), \\ k_2 = f(t_n + \frac{1}{2}h, u_n + \frac{1}{2}hk_1), \end{cases}$$

(2)  $c_1 = c_2 = \frac{1}{2}, a_2 = 1$

改进Euler法

$$\begin{cases} u_{n+1} = u_n + \frac{1}{2}h(k_1 + k_2), \\ k_1 = f(t_n, u_n), \\ k_2 = f(t_n + \frac{1}{2}h, u_n + \frac{1}{2}hk_1), \end{cases}$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

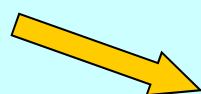
(三)  $m = 3$

$$c_1 + c_2 + c_3 = 1 \quad a_2 c_2 + a_3 c_3 = \frac{1}{2} \quad a_2 b_{32} c_3 = \frac{1}{6} \quad a_2^2 c_2 + a_3^2 c_3 = \frac{1}{3}$$

四个方程不能完全确定六个系数，为含两个参数的三级三阶R-K法

取  $c_1 = \frac{1}{6}, c_2 = \frac{2}{3}, c_3 = \frac{1}{6}$

$$a_2 = \frac{1}{2}, a_3 = 1, b_{32} = 2$$



$$\begin{cases} u_{n+1} = u_n + h k_2, \\ k_1 = f(t_n, u_n), \\ k_2 = f(t_n + \frac{1}{2}h, u_n + \frac{1}{2}h k_1), \\ k_3 = f(t_n + h, u_n - h k_1 + 2h k_2). \end{cases}$$

**Kutta法**



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

(四)  $m = 4$  比较  $h^i (i = 0, 1, 2, 3)$  的系数,

则得到含13个待定系数的11个方程, 为含两个参数的四级四阶R-K法

经典龙格-库塔方法

$$\left\{ \begin{array}{l} u_{n+1} = u_n + \frac{h}{6}(k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4), \\ k_1 = f(t_n, u_n), \\ k_2 = f(t_n + \frac{1}{2}h, u_n + \frac{1}{2}hk_1), \\ k_3 = f(t_n + \frac{1}{2}h, u_n + \frac{1}{2}hk_2), \\ k_4 = f(t_n + h, u_n + hk_3). \end{array} \right.$$

注意: 通常m级R-K法最高阶不一定是m阶。若  $p(m)$  是m级R-K法的最高阶, 可以证明:  $p(5) = 4, p(6) = 5, p(7) = 6, p(8) = 6, p(9) = 7$ .



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

**例** 分别用Euler法、改进的Euler法和经典的Runge-Kutta法求解初值问题

$$\begin{cases} u' = 1 - \frac{2tu}{1+t^2}, \\ u(0) = 0 \end{cases} \quad 0 \leq t \leq 2$$





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

三个方法计算结果比较表

+

$n$	$t_n$	精确解 $u(t_n)$	Euler 法		改进 Euler 法		经典 Runge-Kutta 法	
			数值解 $u_n$	误差	数值解 $u_n$	误差	数值解 $u_n$	误差
0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0.5	0.433333	0.500000	0.066667	0.400000	0.033333	0.433218	0.000115
2	1.0	0.666667	0.800000	0.133333	0.635000	0.031667	0.666312	0.000355
3	1.5	0.807692	0.900000	0.092308	0.787596	0.020096	0.807423	0.000269
4	2.0	0.933353	0.985615	0.051282	0.921025	0.012308	0.933156	0.000171

□





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 7.2 线性多步法

若在区间 $[t_n, t_{n+2}]$ 上, 使用 Simpson求积公式, 得

$$\int_{t_n}^{t_{n+2}} f(t, u(t)) dt \approx \frac{t_{n+2} - t_n}{6} [f(t_{n+2}, u(t_{n+2})) + 4f(t_{n+1}, u(t_{n+1})) + f(t_n, u(t_n))]$$

$$\text{令} \quad u_{n+2} = u_n + \frac{2h}{6} [f(t_{n+2}, u_{n+2}) + 4f(t_{n+1}, u_{n+1}) + f(t_n, u_n)]$$

可写成

$$u_{n+2} = u_n + \frac{h}{3} [f_{n+2} + 4f_{n+1} + f_n]$$

其中  $f_{n+2} = f(t_{n+2}, u_{n+2})$ ,  $f_{n+1} = f(t_{n+1}, u_{n+1})$ ,  $f_n = f(t_n, u_n)$

此为二步方法, 需要已知  $u_n$  和  $u_{n+1}$ , 才能计算出  $u_{n+2}$  的值。二步以上的方法也称为**多步法**。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

微分方程离散化求解公式的分类:

➤ 显式公式和 隐式公式    ➤ 单步法和多步法

梯形法  $u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_{n+1}))$  是单步隐式公式

改进Euler法  $u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}[f(t_n, u_n) + f(t_{n+1}, u_n + h f(t_n, u_n))]$   
是单步显式公式

Simpson公式  $u_{n+2} = u_n + \frac{h}{3}[f_{n+2} + 4f_{n+1} + f_n]$  是二步隐式公式

(1) 显式单步法一般可以写成:

依赖于  $f(t, u)$

$$u_{n+1} = u_n + h\varphi(t_n, u_n; h), \quad n = 0, 1, 2, \dots$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

(2) 线性多步 ( $k$ -步) 法一般可以写成:

保证是 $k$ 步法

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j u_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j}, \quad \alpha_k \neq 0, \quad (7-24)$$

其中  $f_{n+j} = f(t_{n+j}, u_{n+j})$ ,  $\alpha_j, \beta_j$  是常数,  $\alpha_0$  和  $\beta_0$  不同时为0。

展开得到:

$$\alpha_0 u_n + \alpha_1 u_{n+1} + \cdots + \alpha_k u_{n+k} = h(\beta_0 f_n + \beta_1 f_{n+1} + \cdots + \beta_k f_{n+k})$$

因为(7-24)关于  $u_{n+j}, f_{n+j}$  是线性的, 所以称为线性多步法。

若  $\beta_k = 0$  则(7-24)是显式的, 若  $\beta_k \neq 0$  则(7-24)是隐式的。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 7.2.1 基于数值积分的解法

考虑

$$\begin{cases} u(t_{n+1}) = u(t_n) + \int_{t_n}^{t_{n+1}} f(t, u(t)) dt \\ u(t_0) = u_0 \end{cases} \quad (7-25)$$

我们用 $k$ 次Lagrange插值多项式

$$L_{n,k}(t) = \sum_{i=0}^k f(t_{n-i}, u(t_{n-i})) l_i(t)$$

来近似替代(7-25)中的被积函数，这里  $\{t_i\}$  为等距的插值节点列  
 $l_i(x)$  是插值基函数

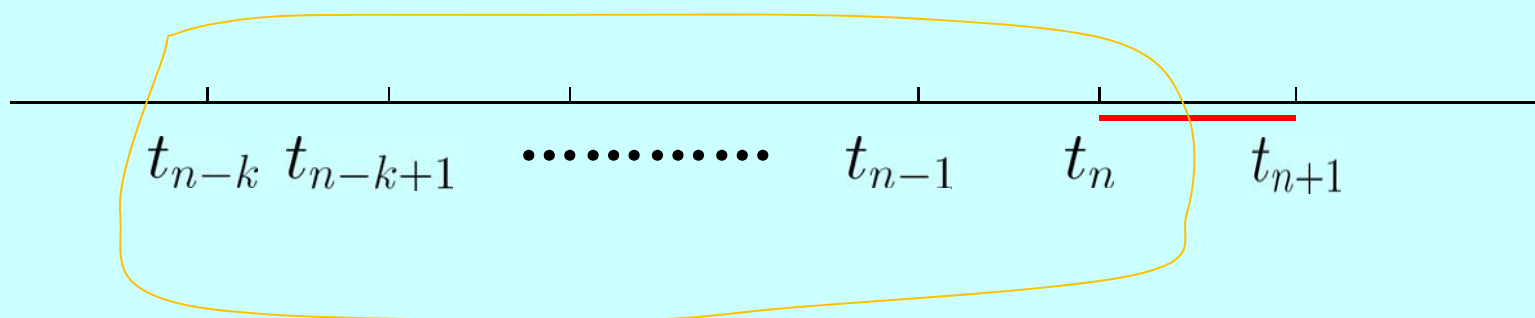


DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 1. Adams外插法（显式多步法）



$k + 1$ 个插值点

由于 $k+1$ 个插值点在积分区间的外部，可以得到显示格式

$$u_{n+1} = u_n + h(\beta_0 f_n + \beta_1 f_{n-1} + \cdots + \beta_k f_{n-k})$$

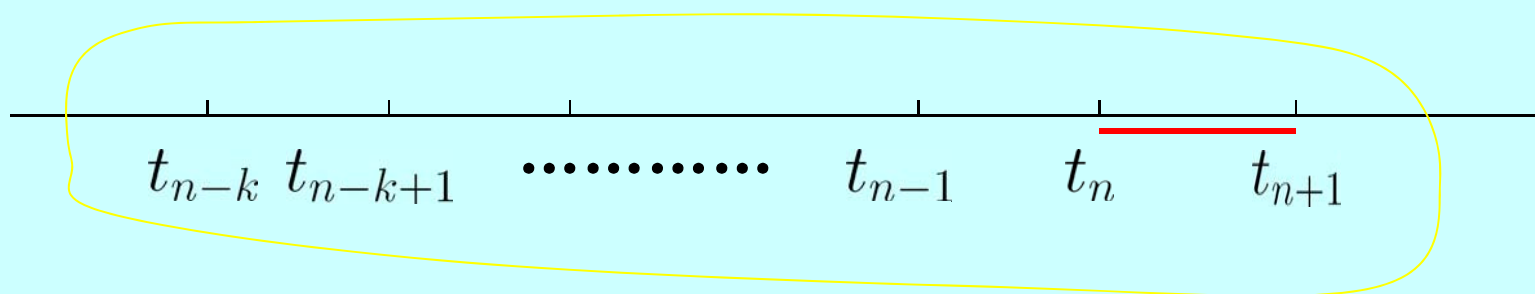


DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 2. Adams内插法（隐式多步法）



$k + 2$ 个插值点

由于 $k+2$ 个插值点在积分区间的外部，格式是隐式的

$$u_{n+1} = u_n + h(\beta_0 f_{n+1} + \beta_1 f_n + \cdots + \beta_k f_{n-k})$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

Adams外插法和Adams内插法的几点区别：

- 1) 计算时内插法的舍入误差的影响比外插法要小；
- 2) 在同一个误差精度下，内插法比外插法可少算一个已知量值；
- 3) 内插法是隐式格式，外插法是显式格式。





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

7.2.2 待定函数法构造多步法  $\sum_{j=0}^k \alpha_j u_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j}, \alpha_k \neq 0,$

令差分算子 
$$L_k[u(t); h] = \sum_{j=0}^k [\alpha_j u(t + jh) - h\beta_j u'(t + jh)], \quad (7-28)$$

假设  $u(t)$  是初值问题的解, 将  $u(t + jh)$  和  $u'(t + jh)$

在点  $t$  处作Taylor展开

$$u(t + jh) = u(t) + \frac{jh}{1!} u'(t) + \frac{(jh)^2}{2!} u''(t) + \frac{(jh)^3}{3!} u^{(3)}(t) + \dots$$

$$u'(t + jh) = u'(t) + \frac{jh}{1!} u''(t) + \frac{(jh)^2}{2!} u'''(t) + \frac{(jh)^3}{3!} u^{(4)}(t) + \dots$$

代入(7-28)式, 并按 $h$ 的同次幂合并同类项, 得





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j u(t + jh) = \sum_{j=0}^k \alpha_j u(t) + \sum_{j=0}^k \alpha_j \frac{jh}{1!} u'(t) + \sum_{j=0}^k \alpha_j \frac{(jh)^2}{2!} u''(t) + \cdots + \sum_{j=0}^k \alpha_j \frac{(jh)^p}{p!} u^{(p)}(t) + \cdots$$

$$\sum_{j=0}^k \beta_j h u'(t + jh) = \sum_{j=0}^k \beta_j h u'(t) + \sum_{j=0}^k \beta_j h \frac{jh}{1!} u''(t) + \sum_{j=0}^k \beta_j h \frac{(jh)^2}{2!} u'''(t) + \cdots + \sum_{j=0}^k \beta_j h \frac{(jh)^{p-1}}{(p-1)!} u^{(p)}(t) + \cdots$$

$$\sum_{j=0}^k [\alpha_j u(t + jh) - h\beta_j u'(t + jh)] = \sum_{j=0}^k \alpha_j u(t) + \sum_{j=0}^k (j\alpha_j - \beta_j) h u'(t) + \sum_{j=0}^k \left( \frac{1}{2!} j^2 \alpha_j - j\beta_j \right) h^2 u''(t) + \cdots + \sum_{j=0}^k \left( \frac{1}{p!} j^p \alpha_j - \frac{1}{(p-1)!} j^{p-1} \beta_j \right) h^p u^{(p)}(t) + \cdots$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

整理得到

$$L_k[u(t); h] = c_0 u(t) + c_1 h u'(t) + c_2 h^2 u''(t) + \cdots + c_p h^p u^{(p)}(t) + \cdots$$

其中

$$\left\{ \begin{array}{l} c_0 = \alpha_0 + \alpha_1 + \cdots + \alpha_k, \\ c_1 = \alpha_1 + 2\alpha_2 + \cdots + k\alpha_k - (\beta_0 + \beta_1 + \cdots + \beta_k), \\ c_2 = \frac{1}{2!}(\alpha_1 + 2^2\alpha_2 + \cdots + k^2\alpha_k) - (\beta_1 + 2\beta_2 + \cdots + k\beta_k), \\ \vdots \\ c_p = \frac{1}{p!}(\alpha_1 + 2^p\alpha_2 + \cdots + k^p\alpha_k) \end{array} \right. \quad (7-30)$$

$$- \frac{1}{(p-1)!}(\beta_1 + 2^{p-1}\beta_2 + \cdots + k^{p-1}\beta_k),$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

整理得到  $L_k[u(t); h] = \sum_{j=0}^k [\alpha_j u(t + jh) - h\beta_j u'(t + jh)] =$

$$c_0 u(t) + c_1 h u'(t) + \cdots + c_p h^p u^{(p)}(t) + c_{p+1} h^{p+1} u^{(p+1)}(t) + \cdots$$

若  $u(t)$  有  $p+2$  次连续微商, 则可选取适当的  $k$  和  $\alpha_j, \beta_j$  使得  $c_0 = c_1 = c_2 = \cdots = c_p = 0, c_{p+1} \neq 0$ , 即求解  $\alpha_j, \beta_j$  的线性方程组

$$\left\{ \begin{array}{l} \alpha_0 + \alpha_1 + \cdots + \alpha_k = 0 \\ \alpha_1 + 2\alpha_2 + \cdots + k\alpha_k - (\beta_0 + \beta_1 + \cdots + \beta_k) = 0 \\ \vdots \\ \frac{1}{p!}(\alpha_1 + 2^p \alpha_2 + \cdots + k^p \alpha_k) \\ \quad - \frac{1}{(p-1)!}(\beta_1 + 2^{p-1} \beta_2 + \cdots + k^{p-1} \beta_k) = 0, \quad p \geq 2 \end{array} \right.$$

使局部截断  
误差的阶尽  
可能高



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

此时

$$L_k[u(t);h] = c_{p+1}h^{p+1}u^{(p+1)}(t) + O(h^{p+2}) = R_n$$

而  $u'(t) = f(t, u(t))$  则  $\sum_{j=0}^k [\alpha_j u(t_n + jh) - h\beta_j f(t_n + jh, u(t_n + jh))] = R_n,$

舍去余项 $R_n$ ，并记  $u_{n+j} = u(t_n + jh), f_{n+j} = u'(t_{n+j}, u_{n+j}),$

即得到线性多步法

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j u_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j},$$

$p$ 阶 $k$ 步法

其局部截断误差为

$$R_{n+k} = L_k[u(t_n);h] = c_{p+1}h^{p+1}u^{(p+1)}(t_n) + O(h^{p+2})$$

可以证明其整体截断误差

$$E_n = O(h^p)$$

局部截断误差主项系数

局部截断误差主项



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

由  $c_0 = c_1 = c_2 = \cdots = c_p = 0$  得到线性方程组

$$(*) \left\{ \begin{array}{l} \alpha_0 + \alpha_1 + \cdots + \alpha_k = 0 \\ \alpha_1 + 2\alpha_2 + \cdots + k\alpha_k - (\beta_0 + \beta_1 + \cdots + \beta_k) = 0 \\ \vdots \\ \frac{1}{p!}(\alpha_1 + 2^p \alpha_2 + \cdots + k^p \alpha_k) \\ \quad - \frac{1}{(p-1)!}(\beta_1 + 2^{p-1} \beta_2 + \cdots + k^{p-1} \beta_k) = 0, \quad p \geq 2 \end{array} \right.$$

注意到线性k步法  $\sum_{j=0}^k \alpha_j u_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j}, \alpha_k \neq 0,$

不妨取  $\alpha_k = 1$ ,  $p+1$ 个方程,  $2k+1$ 个未知量, 因此  $p \leq 2k$

即, 线性k步法最高可达到**2k**阶精度(整体截断误差)。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

线性方程组(\*)的两个用途:

- 解方程组获得p阶k步法
- 对已知k步法验证其精度

例如, 构造线性二步公式  $k=2$  令  $\alpha_0 = \alpha, \alpha_2 = 1$

$$\left\{ \begin{array}{l} c_0 = \alpha_0 + \alpha_1 + \alpha_2 = 0 \\ c_1 = \alpha_1 + 2\alpha_2 - (\beta_0 + \beta_1 + \beta_2) = 0 \\ c_2 = \frac{1}{2}(\alpha_1 + 4\alpha_2) - (\beta_1 + 2\beta_2) = 0 \\ c_3 = \frac{1}{6}(\alpha_1 + 8\alpha_2) - \frac{1}{2}(\beta_1 + 4\beta_2) = 0 \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \alpha_1 = -(1 + \alpha) \\ \beta_0 = -\frac{1}{12}(1 + 5\alpha) \\ \beta_1 = \frac{2}{3}(1 - \alpha) \\ \beta_2 = \frac{1}{12}(5 + \alpha) \end{array} \right.$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

所以一般二步法为 (7-31)

$$\begin{array}{ccccccc} u_{n+2} & - & (1+\alpha)u_{n+1} & + & \alpha u_n & = & \frac{h}{12} [(5+\alpha)f_{n+2} + 8(1-\alpha)f_{n+1} - (1+5\alpha)f_n] \\ \alpha_2 & & \alpha_1 & & \alpha_0 & & \beta_2 \qquad \qquad \beta_1 \qquad \qquad \beta_0 \end{array}$$

由(7-30)

$$c_p = \frac{1}{p!}(\alpha_1 + 2^p \alpha_2 + \cdots + k^p \alpha_k) - \frac{1}{(p-1)!}(\beta_1 + 2^{p-1} \beta_2 + \cdots + k^{p-1} \beta_k),$$

$$c_4 = \frac{1}{24}(\alpha_1 + 16\alpha_2) - \frac{1}{6}(\beta_1 + 8\beta_2) = \frac{1}{24}(1+\alpha)$$

$$c_5 = \frac{1}{120}(\alpha_1 + 32\alpha_2) - \frac{1}{24}(\beta_1 + 16\beta_2) = -\frac{1}{360}(17+13\alpha)$$





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

当  $\alpha \neq -1$  时  $c_4 \neq 0$  方法(7-31)是三阶二步法;

当  $\alpha = -1$  时  $c_4 = 0, c_5 \neq 0$  方法(7-31)化为

$$u_{n+2} = u_n + \frac{h}{3}(f_{n+2} + 4f_{n+1} + f_n)$$

Simpson公式

这是四阶二步法, 是具有最高阶的二步法。

若取  $\alpha = 0$  则(7-31)为二步隐式Adams方法

$$u_{n+2} = u_{n+1} + \frac{h}{12}(5f_{n+2} + 8f_{n+1} - f_n)$$

若取  $\alpha = -5$  则(7-31)是显式方法

$\beta_2 = 0$

$$u_{n+2} + 4u_{n+1} - 5u_n = 2h(2f_{n+1} + f_n)$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

类似地构造一些常用线性多步法

令  $k=1, \alpha_1=1$

$$\begin{cases} c_0 = \alpha_0 + \alpha_1 = 0 \\ c_1 = \alpha_1 - (\beta_0 + \beta_1) = 0 \\ c_2 = \frac{1}{2}\alpha_1 - \beta_1 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha_0 = -1 \\ \beta_0 = \frac{1}{2} \\ \beta_1 = \frac{1}{2} \end{cases}$$

$$c_3 = \frac{1}{6}\alpha_1 - \frac{1}{2}\beta_1 = \frac{1}{6} - \frac{1}{4} = -\frac{1}{12}$$

得到梯形(二阶隐式方法):  $u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(f_{n+1} + f_n)$

局部截断误差为  $R_{n+1}(h) = -\frac{1}{12}h^3 u^{(3)}(t_n) + O(h^4)$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

➤对已知k步法验证其精度

向后Euler法(一阶隐式方法):  $u_{n+1} = u_n + hf_{n+1}$

得到  $k=1, \alpha_0 = -1, \alpha_1 = 1, \beta_0 = 0, \beta_1 = 1$

$$\begin{cases} c_0 = \alpha_0 + \alpha_1 = 0 \\ c_1 = \alpha_1 - (\beta_0 + \beta_1) = 0 \\ c_2 = \frac{1}{2}\alpha_1 - \beta_1 = -\frac{1}{2} \end{cases}$$

局部截断误差为  $R_{n+1}(h) = -\frac{1}{2}h^2 u^{(2)}(t_n) + O(h^3)$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

三步三阶显式Adams方法:  $u_{n+3} = u_{n+2} + \frac{h}{12}(23f_{n+2} - 16f_{n+1} + 5f_n)$

得到  $k = 3, \alpha_0 = 0, \alpha_1 = 0, \alpha_2 = -1, \alpha_3 = 1,$

$\beta_0 = 5/12, \beta_1 = -16/12, \beta_2 = 23/12, \beta_3 = 0,$

$$c_0 = \alpha_0 + \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 = 0$$

$$c_1 = \alpha_1 + 2\alpha_2 + 3\alpha_3 - (\beta_0 + \beta_1 + \beta_2 + \beta_3) = 0$$

$$c_2 = \frac{1}{2}(\alpha_1 + 4\alpha_2 + 8\alpha_3) - (\beta_1 + 2\beta_2 + 3\beta_3) = 0$$

$$c_3 = \frac{1}{6}(\alpha_1 + 8\alpha_2 + 27\alpha_3) - \frac{1}{2}(\beta_1 + 4\beta_2 + 9\beta_3) = 0$$

$$c_4 = \frac{1}{4!}(\alpha_1 + 2^4\alpha_2 + 3^4\alpha_3) - \frac{1}{3!}(\beta_1 + 2^3\beta_2 + 3^3\beta_3) = \frac{3}{8}$$

局部截断误差为  $R_{n+3}(h) = \frac{3}{8}h^4u^{(4)}(t_n) + O(h^5)$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 7.3 收敛性、绝对稳定性与绝对稳定区域



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

**收敛性:** 对单步法(7-8), 当方法的阶  $p \geq 1$  时, 有整体误差

$E_n = u(t_n) - u_n = O(h^p)$  故有  $\lim_{h \rightarrow 0} E_n = 0$ , 因此方法是收敛的。

对多步法(7-24), 若方法是  $k$  步  $p$  阶法, 则(7-24)是一个  $k$  阶差分方程。

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j u_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j}, \quad \alpha_k \neq 0,$$

引入多步法(7-24)的**第一特征多项式**  $\rho(\lambda) = \sum_{j=0}^k \alpha_j \lambda^j$

和**第二特征多项式**  $\sigma(\lambda) = \sum_{j=0}^k \beta_j \lambda^j$

**定义 7.1** 若(7-24)的第一特征多项式  $\rho(\lambda)$  的所有根(复根)在单位圆内或圆上。

(即  $|\lambda| \leq 1$ ), 且位于单位圆周上的根都是单根, 则称多步法**满足根条件**。

**定理 7.1** 若线性多步法(7-24)的阶  $p \geq 1$ , 且满足根条件, 则方法是收敛的。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 稳定性： 例1 P236

一般通过模型方程来讨论方法的数值稳定性，

$$u' = \mu u \quad (7-32)$$

其中  $\text{Re}(\mu) < 0$ ，模型方程为好条件问题。

$$\begin{cases} u' = \mu u \\ u(t_0) = u_0 \end{cases} \Rightarrow u = u_0 e^{\mu t}$$

精确解

$$\text{若初值有误差: } u_0 + \varepsilon \Rightarrow \tilde{u} = (u_0 + \varepsilon) e^{\mu t}$$

$$\Rightarrow |u - \tilde{u}| = |\varepsilon| e^{\text{Re}(\mu)t}$$

坏条件问题，类似于病态问题

如果  $\text{Re}(\mu) > 0$ ，则误差随  $t$  的增加而扩大；

如果  $\text{Re}(\mu) < 0$ ，则误差随  $t$  的增加而减小。

好条件问题，类似于良态问题





DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

因为实际计算中， $h$  是固定的。当某一步  $u_n$  有舍入误差时，  
若以后的计算中不会逐步扩大，称这种稳定性为绝对稳定性。

例如，对Euler法

$$u_{n+1} = u_n + hf_n, \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

用于求解模型方程得到  $u_{n+1} = u_n + h\mu u_n = (1 + \mu h)u_n$

当  $u_n$  有舍入误差时，近似解为  $\tilde{u}_n$

$$\tilde{u}_{n+1} = (1 + \mu h)\tilde{u}_n$$

取  $\varepsilon_n = u_n - \tilde{u}_n$ ，得误差传播方程  $\varepsilon_{n+1} = (1 + \mu h)\varepsilon_n = (1 + \mu h)^n \varepsilon_1$



DUT

大连理工大学

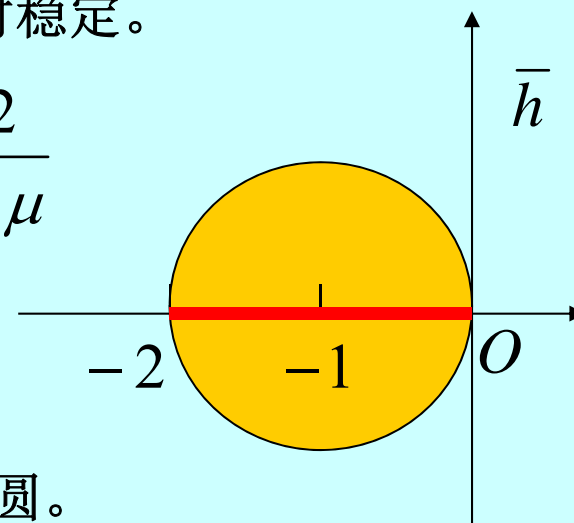
DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

记  $\bar{h} = \mu h$ ，只要  $|1 + \bar{h}| < 1$ ，则Euler方法绝对稳定。

若实数  $\mu < 0$ ，则  $-2 < \bar{h} < 0 \Leftrightarrow 0 < h < \frac{2}{-\mu}$

若  $\mu$  为复数，在  $\bar{h} = \mu h$  的复平面上，

$|1 + \bar{h}| < 1$  表示以(-1,0)为圆心，1为半径的单位圆。



**定义 7.2** 一个数值方法用于求解模型问题(7-32)，若在  $\bar{h} = \mu h$  平面中的某一个区域D中方法都是绝对稳定的，而在区域D外，方法是不稳定的，则称D是方法的绝对稳定区域，它与实轴的交称为绝对稳定区间。

步长h的可选范围



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

**m级m阶Runge-Kutta法的绝对稳定区域：**  $|\lambda(\bar{h})| < 1$

$$\lambda(\bar{h}) = 1 + \bar{h} + \frac{1}{2!} \bar{h}^2 + \cdots + \frac{1}{m!} \bar{h}^m$$

	$\lambda(\bar{h})$	绝对稳定区间
一级	$1 + \bar{h}$	$(-2, 0)$
二级	$1 + \bar{h} + \frac{1}{2} \bar{h}^2$	$(-2, 0)$
三级	$1 + \bar{h} + \frac{1}{2} \bar{h}^2 + \frac{1}{6} \bar{h}^3$	$(-2.51, 0)$
四级	$1 + \bar{h} + \frac{1}{2} \bar{h}^2 + \frac{1}{6} \bar{h}^3 + \frac{1}{24} \bar{h}^4$	$(-2.78, 0)$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

线性k步法的绝对稳定区域:

将k步法用于求解模型问题得到k阶线性差分方程

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j u_{n+j} = \mu h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j} \quad (7-33)$$

若取  $\bar{h} = \mu h$  , 则记(7-33)的**特征方程**为  $\rho(\lambda) - \bar{h} \sigma(\lambda) = 0$  (7-34)

$$\text{其中 } \rho(\lambda) = \sum_{j=0}^k \alpha_j \lambda^j, \quad \sigma(\lambda) = \sum_{j=0}^k \beta_j \lambda^j$$

由k阶线性差分方程的性质, 若特征方程(7-34)的根都在单位圆 ( $|\lambda| < 1$ )内, 则多步法(7-24)关于  $\bar{h} = \mu h$  绝对稳定, 其绝对稳定域是复平面  $\bar{h}$ 上区域:

$$D = \{\bar{h} : |\lambda_j(\bar{h})| < 1, j = 1, 2, \dots, k\}$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

例如，隐式方法中最简单的向后Euler法，

$$u_{n+1} = u_n + hf(t_{n+1}, u_{n+1}), \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

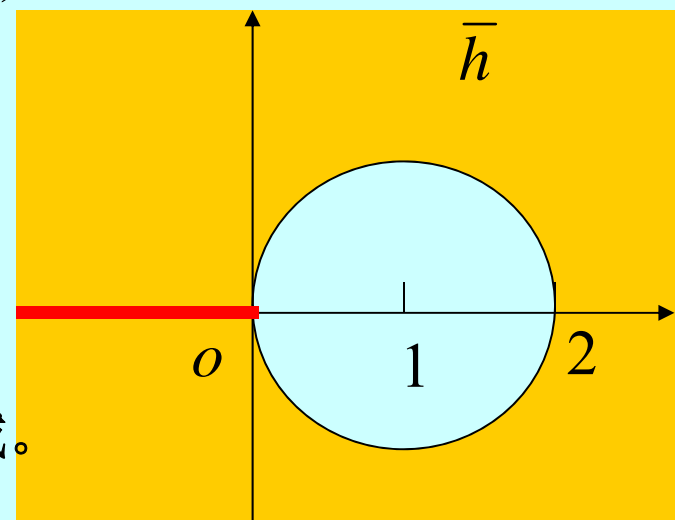
其特征方程为

$$\rho(\lambda) - \bar{h} \sigma(\lambda) = (\lambda - 1) - \bar{h} \lambda = (1 - \bar{h}) \lambda - 1 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda = \frac{1}{1 - \bar{h}}$$

于是隐Euler法的绝对稳定区域为  $|1 - \bar{h}| > 1$

它是  $\bar{h}$  平面上以(1,0)为圆心的单位圆外区域。



当  $\mu < 0$  为实数时，绝对稳定区间为  $(-\infty, 0) \Leftrightarrow h > 0$

隐Euler法无条件稳定！



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

又如，梯形法

$$u_{n+1} = u_n + \frac{1}{2}h(f_n + f_{n+1}), \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

其特征方程为

$$\rho(\lambda) - \bar{h} \sigma(\lambda) = (\lambda - 1) - \bar{h} \frac{1}{2}(1 + \lambda) = (1 - \frac{\bar{h}}{2})\lambda - (1 + \frac{\bar{h}}{2}) = 0$$

$$\Rightarrow \lambda = (1 + \frac{\bar{h}}{2}) / (1 - \frac{\bar{h}}{2})$$

于是梯形法的绝对稳定区域为左半平面  $|\bar{h} + 2| < |\bar{h} - 2|$

当  $\mu < 0$  为实数时，绝对稳定区间为  $(-\infty, 0) \Leftrightarrow h > 0$

**梯形法无条件稳定！**

另外，实系数二次方程  $\lambda^2 - b\lambda - c = 0$  的根在单位圆内的充要条件为

$$|b| < 1 - c < 2.$$



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

数值分析和计算方法的思想:

- 用有限近似无限
- 用线性近似非线性
- 用离散近似连续



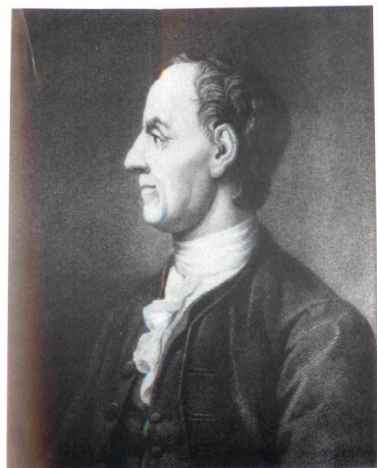


DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

## 欧拉 Léonard Euler



欧拉 (Léonard Euler, 1707~1783)

莱昂纳尔·欧拉 (Léonard Euler, 1707~1783) 是历史上著作最多的数学家，被同时代的人称为“分析的化身”。人们评价他：“欧拉计算毫不，就像人呼吸、或者鹰在风中保持平衡一样”，欧拉——算法学家，为解决殊类型的问题设计“算法”的数学家。

欧拉的数学事业开始于牛顿去世的那一年 (1727年)。他在1748年、1755年和1768~1770所著关于微积分的伟大论著 (《无穷小分析引论》、《微分学原理》、《积分学原理》)，立即就成为了经典著作，并且在四分之一三个世纪中，继续鼓舞着想成为大数学家的年轻人。

欧拉1707年4月15日出生于瑞士的巴塞尔，其父是牧师，欧拉是能在任何地方、任何条件下工作的几个大数学家之一。他常常抱着一个婴儿写作他的论文，同时稍大一点的孩子们在他周围嬉戏着。据说，在家人两次叫他吃饭的半个小时左右的间隔中，他就能草就一篇数学文章。

欧拉是为月球问题形成一个可计算解 (月球理论) 的第一人。

在生命最后17年中他完全失明，这并没有妨碍他的无以伦比的多产的；他既靠视觉又靠听觉记忆。它还有惊人的心算本领，不仅心算算术类型的问题，也心算高等代数和微积分学中要求的更难的问题。他那个时代整个数学领域中的全部主要公式，都精确地储藏在他的记忆中。

欧拉直到他临终的那一刻仍然神志清醒、思想敏捷，他享年77岁，于1783年9月18日去世。那天下午她计算气球上升的规律消遣——像往常一样，在他的石板上计算，然后他和家人一起吃晚饭。天王星是新近发现的，欧拉略述了对它的轨道的计算。过了一会儿，他让人把他的孙子带进来。在与孩子玩和喝茶的时候，欧拉突然中风。烟斗从他的手里掉下来，他说了一句“我死了”，就停止了生命和计算。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY



欧拉（**Leonard Euler**, 公元1707-1783年），历史上最伟大的数学家之一，与阿基米德、牛顿、高斯一起被称为有史以来贡献最大的四位数学家。

欧拉从小就特别喜欢数学，不满10岁就开始自学《代数学》。13岁上大学，两年后获得巴塞尔大学的学士学位，次年又获得巴塞尔大学的哲学硕士学位。1725年，欧拉来到彼得堡，开始了他的数学生涯。

1733年，年仅26岁的欧拉担任了彼得堡科学院数学教授。过度的工作使他得了眼病，右眼失明，时年28岁。1741年欧拉到柏林担任科学院物理数学所所长。1766年，重回彼得堡任职。没过多久，左眼视力衰退，最后完全失明。不幸的事情接踵而来，1771年一场大火将他的书房和大量研究成果全部化为灰烬。

沉重的打击，仍然没有使欧拉倒下。他以惊人的毅力，凭着记忆和心算进行研究，直到逝世。在失明后的17年间，他还口述了几本书和400篇左右的论文。当大火烧掉他几乎全部的著述之后，欧拉用了一年的时间口述了所有这些论文并作了修订。



DUT

大连理工大学

DALIAN UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

欧拉知识渊博，著作丰富，令人惊叹不已！他从19岁开始发表论文，直到76岁，一生写下了浩如烟海的书籍和论文。可以说欧拉是科学史上最多产的一位杰出的数学家，据统计他共写下了886本书籍和论文，彼得堡科学院为了整理他的著作，足足忙碌了四十七年。到今几乎每一个数学领域都可以看到欧拉的名字，从初等几何的欧拉线，多面体的欧拉定理，立体解析几何的欧拉变换公式，四次方程的欧拉解法到数论中的欧拉函数，微分方程的欧拉方程，级数论的欧拉常数，变分学的欧拉方程，复变函数的欧拉公式等等，数也数不清。他对数学分析的贡献更独具匠心，《无穷小分析引论》一书便是他划时代的代表作，当时数学家们称他为“分析学的化身”。19世纪伟大数学家高斯（Gauss，1777-1855年）曾说：“研究欧拉的著作永远是了解数学的最好方法。”著名数学家拉普拉斯（Laplace）曾说过：“读读欧拉、读读欧拉，它是我们大家的老师！”

欧拉的一生，是为数学发展而奋斗的一生，他那杰出的智慧，顽强的毅力，孜孜不倦的奋斗精神和高尚的科学道德，永远是值得我们学习的。

