

Computação Científica II

Métodos numéricos para resolver equações diferenciais

2020-PLE

Esta aula cobrirá

- Métodos de Euler avançado, de Euler atrasado, Crank-Nicolson, Huen,
- Métodos explícitos e implícitos,
- Erro global e estabilidade dos métodos,
- Como resolver numericamente um sistema de equações,
- Retrato de fase.

Problema de valor inicial

- Vamos começar a resolução numérica de PVI.
- Primeiro vamos considerar a equação única como

$$\frac{du}{dt} = f(t, u)$$

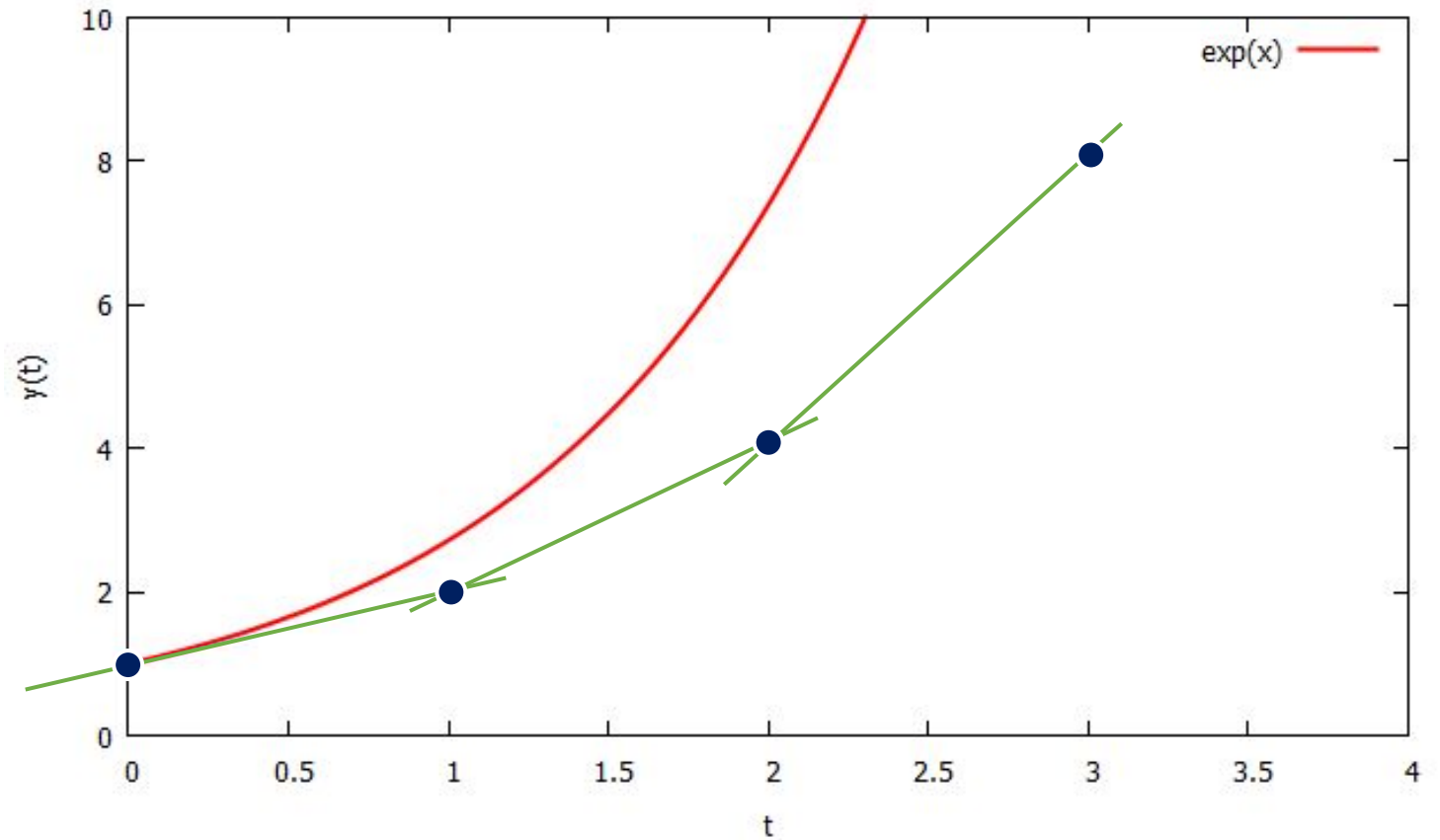
com uma condição inicial como $u(0) = u_0$.

Introdução

- Para mostrar a ideia, vamos trabalhar no seguinte problema.

$$\begin{cases} \dot{y}(t) = y(t) \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

t	y	y'
0	1	1
1	2	2
2	4	4
3	8	8



Introdução

- **Primeiro**, atenção que o método numérico, nós dá a solução em alguns pontos.
- Está em contraste com a solução analítica que fornece uma solução contínua.
- Geralmente, nós dividimos o intervalo interessado em subintervalo $I_n \in [t_n, t_{n+1}]$, onde $t_n = t_0 + nh$, $n = 0, \dots, N$.
- Nós chamamos h tamanho de passo.

Introdução

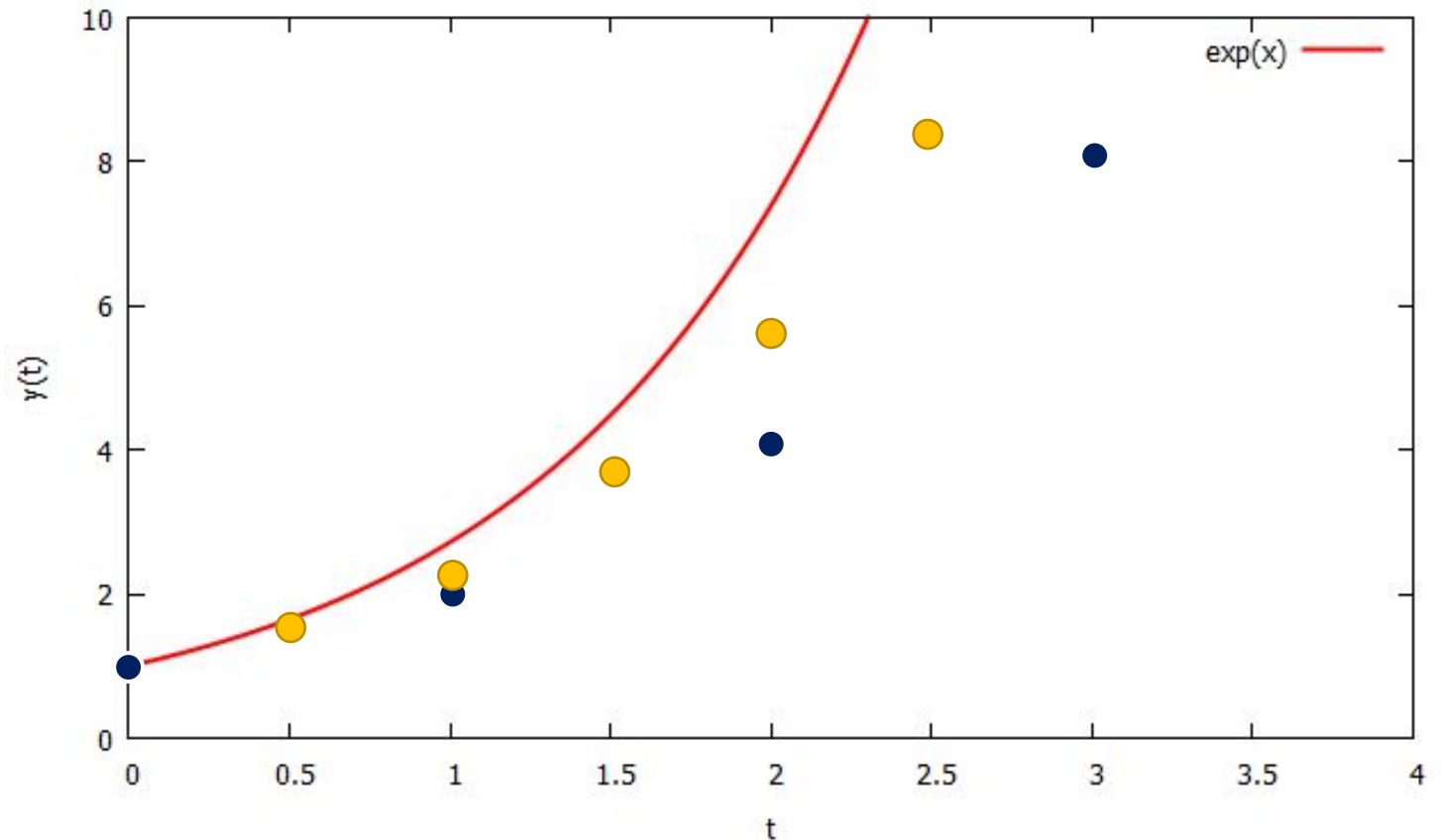
- $t_n = t_0 + nh$
- A seguir, a solução numérica no tempo t_n será mostrada como u_n .
- Mas a solução exata (se disponível) será mostrada por $u(t_n)$.

Introdução

- **Segundo**, a solução está avançando no tempo.
- Para obter a solução no próximo passo, precisamos de solução em pontos antes.
- Em contraste, na solução analítica podemos encontrar a solução em qualquer ponto separadamente.

Introdução

- Vamos repetir as operações, mas desta vez com o tamanho do passo da metade.
- $\frac{dy}{dt}(t) = y(t) \quad y(0) = 1$
- A precisão da solução melhora se usamos tamanhos de passo menores.



Método de Euler Avançado.

- $$\frac{du}{dt} = f(t, u)$$

- Este método pode ser obtido usando a expansão de Taylor.

$$u(t_{n+1}) = u(t_n + h) = u(t_n) + h \left. \frac{du}{dt} \right|_{t_n} + \mathcal{O}(h^2)$$

- Se negligenciarmos termos de ordem mais elevada, teremos

$$u(t_{n+1}) \approx u_{n+1} = u_n + hf(t_n, u_n)$$

Exemplo 1

$$u_{n+1} = u_n + h \cdot f(t_n, u_n)$$

- $\frac{du}{dt} = u \quad u(0) = 1$
- 1. Resolva isso até $t = 5$ com $h = 0.1$.
- 2. Traçar a resolução.
- 3. Encontre o erro entre a solução exata e a sua.

Definições

- O erro global é definido como

$$e_k = u(t_k) - u_k$$

- Existem outros tipos de erro. mas nesta aula nos concentramos nisso.

- nós chamamos um método p ordem se

$$e_k = u(t_k) - u_k = \mathcal{O}(h^p)$$

Order of the method

Exemplo 2

$$u_{n+1} = u_n + h \cdot f(t_n, u_n)$$

- $\frac{du}{dt} = -5u \quad u(0) = 1$
- 1. Resolva isso até $t = 5$ com $h = 0.1$.
- 2. Traçar a resolução.
- 3. Encontre o erro entre a solução exata e a sua.
- 4. Repita os cálculos para $h = 0.41, 0.4, 0.3, 0.1$.

Definições

- O que você viu foi **instabilidade** no método numérico.
- Para grandes tamanhos de passos, a solução numérica começa a oscilar e também diverge da solução exata.
- Com base nesta experiência, podemos dizer que há limite máximo para o tamanho do passo no método de Euler avançado.
- Vamos discutir esse assunto na próxima aula.

Exemplo 3

$$u_{n+1} = u_n + h \cdot f(t_n, u_n)$$

- $$\frac{du}{dt} = \frac{u - t}{u + t} \quad u(0) = 1$$

1. Resolva isso até $t = 7$ com $h = 0.1$.

2. Traçar a resolução.

3. A solução exata com esta condição inicial é

$$\frac{1}{2} \log(t^2 + u^2) + \tan^{-1} \left(\frac{y}{t} \right) = 1.5708$$

Use wolfram para traçar esta solução e comparar com a solução numérica.

Excel file

Método de Euler atrasado

- podemos usar outras aproximações para a derivada de tempo.
- Vamos começar com a expansão do Taylor

$$y(t_n) = y(t_{n+1} - h) = y(t_{n+1}) - h \left. \frac{dy}{dt} \right|_{t_{n+1}} + \mathcal{O}(h^2)$$
$$\left. \frac{dy}{dt} \right|_{t_{n+1}} = f(t_{n+1}, y(t_{n+1}))$$

- Euler atrasado (Backward Euler)

$$y(t_{n+1}) \approx u_{n+1} = u_n + hf(t_{n+1}, u_{n+1})$$

Exemplo 4

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

- $$\frac{du}{dt} = -5u \quad u(0) = 1$$

$$u_{n+1} = u_n + hf(t_{n+1}, u_{n+1}) = u_n - 5hu_{n+1} \rightarrow u_{n+1} = \frac{u_n}{1 + 5h}$$

1. Resolva isso até $t = 5$ com $h = 0.41$.
2. Traçar a resolução.
3. Encontre o erro entre a solução exata e a sua.
4. Repita os cálculos para $h = 0.41, 0.4, 0.3, 0.1$.

Atenção

- Parece que o método de euler atrasado é estável para qualquer escolha do tamanho do passo.

- A desvantagem é que precisamos resolver uma equação não linear.

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

- Será dor de cabeça em problemas com função mais complexa f .

Exemplo 5

- $$\frac{du}{dt} = \frac{u - t}{u + t} \quad u(0) = 1$$

1. Resolva isso até $t = 7$ com $h = 0.1$.

2. Traçar a resolução.

3. A solução exata com esta condição inicial é

$$\frac{1}{2} \log(t^2 + u^2) + \tan^{-1} \left(\frac{u}{t} \right) = 1.5708$$

Use wolfram para traçar esta solução e comparar com a solução numérica.

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

$$u_{n+1} = u_n + h \left(\frac{u_{n+1} - t_{n+1}}{u_{n+1} + t_{n+1}} \right)$$

$$u_{n+1}^{k+1} = \Phi(u_{n+1}^k)$$

$$\Phi(u_{n+1}^k) = u_n + h \left(\frac{u_{n+1}^k - t_{n+1}}{u_{n+1}^k + t_{n+1}} \right)$$

Excel file

Métodos explícitos e implícitos

- Euler avançado

$$u_{n+1} = u_n + hf(t_n, u_n)$$

- Euler atrasado

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

- Um método é chamado explícito, se u_{n+1} puder ser calculado diretamente dos valores anteriores de $u_k, k \leq n$.
- Caso contrário, se u_{n+1} depende de si mesmo através do f , ele é chamado implícito.

Métodos explícitos e implícitos

- Euler avançado (explícito) $u_{n+1} = u_n + hf_n$
- Euler atrasado (implícito) $u_{n+1} = u_n + hf_{n+1}$

- Vamos somar esses dois métodos. O resultado é

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

que é chamado **Crank-Nicolson** e é implícito.

Métodos explícitos e implícitos

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

- Forward Euler (explícito) $u_{n+1} = u_n + hf_n$
- Backward Euler (implícito) $u_{n+1} = u_n + hf_{n+1}$
- Crank-Nicolson (implícito) $u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(f_n + f_{n+1})$
- Vamos aproximar o f_{n+1} usando o método de Euler avançado.
$$u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(f_n + f(t_{n+1}, u_n + hf_n))$$
- O novo método é chamado Huen (explícito).

Exemplo 6 / 7

$$u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}(f_n + f_{n+1})$$
$$u_{n+1} = u_n + \frac{h}{2}\left(f_n + f(t_{n+1}, u_n + hf_n)\right)$$

- $\frac{du}{dt} = -5u \quad u(0) = 1$
1. Resolva isso até $t = 5$ com $h = 0.4$.
 2. Traçar a resolução.
 3. Encontre o erro entre a solução exata e a sua.
 4. Repita os cálculos para $h = 0.4, 0.3, 0.1$.

Exemplo 8

- Agora, compare o erro no tempo $t = 1$ e $h = 0.1$ para todos os 4 métodos.
- Qual é a conclusão?
- Execute todos os métodos para $h = 0.1, 0.05, 0.025$ e plote o erro no tempo $t = 1$ versus o tamanho do passo (h). use plot de log-log.

Ordem de um método numérico

- Vimos que o pedido é definido como

$$e_k = u(t_k) - u_k = \mathcal{O}(h^p)$$

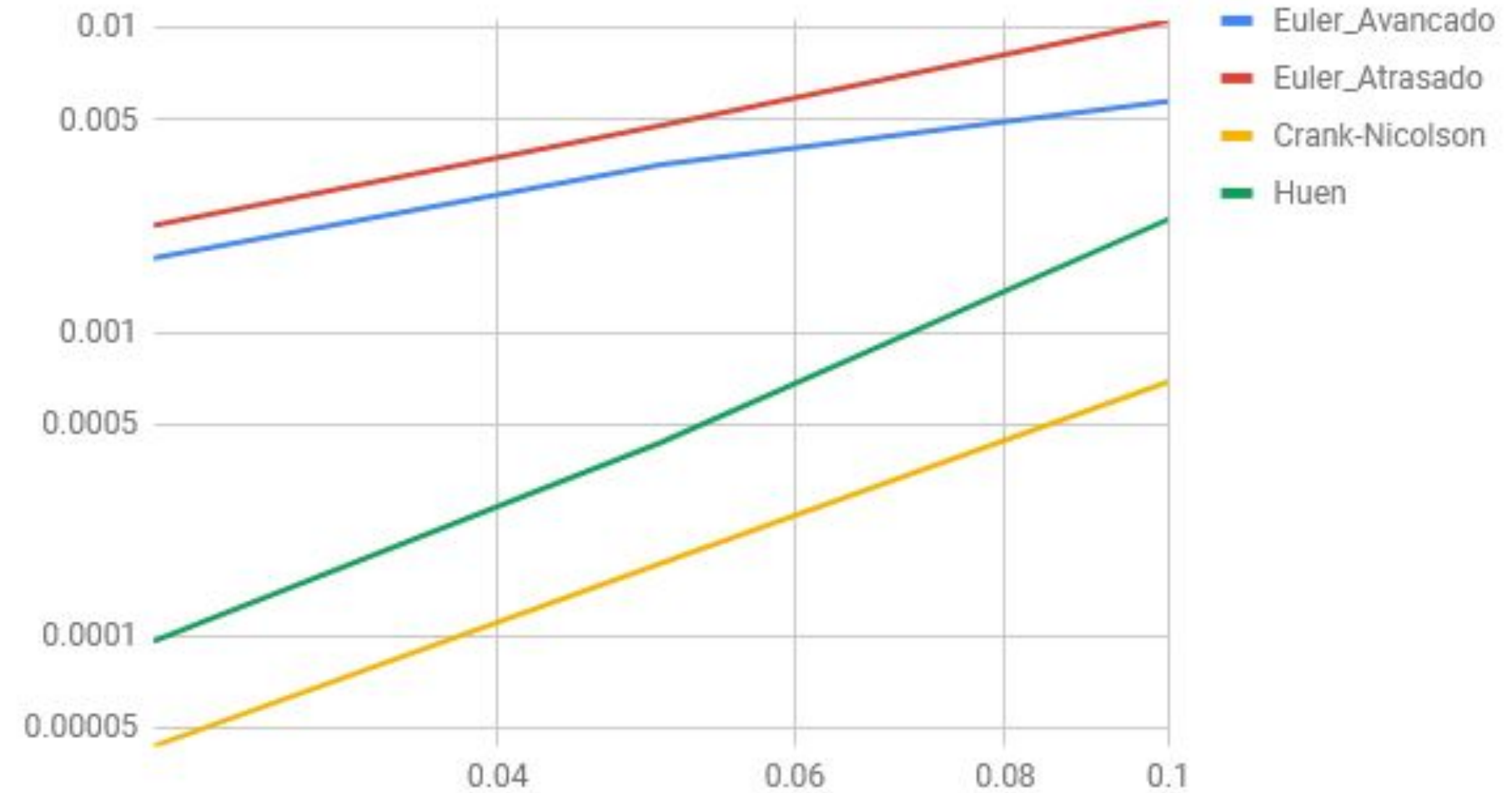
- Vamos pegar o logaritmo de ambos os lados

$$\ln(e_k) = p \ln(h) + C$$

- Portanto, no gráfico de log-log, a **inclinação** é a ordem do método.
- Para alguns métodos, é possível encontrar a ordem analiticamente. Mas, para a maioria dos métodos, é muito difícil ou impossível fazer isso.

Ordem de um método numérico

- Os métodos de Euler avançado e atrasado são primeiras ordens.
- Mas os métodos de Crank-Nicolson e Huen são segundas ordens.



Sistema de equações

- Vamos supor (por enquanto) que podemos generalizar esses métodos numericos como este

Euler avançado $\mathbf{u}_{n+1} = \mathbf{u}_n + h\mathbf{f}(t_n, u_n)$

Euler atrasado $\mathbf{u}_{n+1} = \mathbf{u}_n + h\mathbf{f}(t_{n+1}, u_{n+1})$

Crank-Nicolson $\mathbf{u}_{n+1} = \mathbf{u}_n + \frac{h}{2}(\mathbf{f}_n + \mathbf{f}_{n+1})$

Huen $\mathbf{u}_{n+1} = \mathbf{u}_n + \frac{h}{2}(\mathbf{f}_n + \mathbf{f}(t_{n+1}, \mathbf{u}_n + h\mathbf{f}_n))$

- aqui, \mathbf{u} e \mathbf{f} são vetores.

Numerical methods to solve system of equations

Sistema de equações

- Vamos nos concentrar no método de Euler avançado,

$$\mathbf{u}_{n+1} = \mathbf{u}_n + h\mathbf{f}(t_n, \mathbf{u}_n)$$

onde, $\mathbf{u} = [u_1, \dots, u_m]^T$ e $\mathbf{f} = [f_1, \dots, f_m]^T$.

- Portanto, podemos escrever

$$\begin{bmatrix} u_{n+1}^1 \\ \vdots \\ u_{n+1}^m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_n^1 \\ \vdots \\ u_n^m \end{bmatrix} + h \begin{bmatrix} f_n^1 \\ \vdots \\ f_n^m \end{bmatrix}$$

Exemplo 9

- Vamos resolver a equação de Van der pol,

$$\frac{d^2u}{dt^2} + \epsilon(u^2 - 1) \frac{du}{dt} + u = 0$$

- É um modelo para um sistema vibratório, com amortecimento não linear.
- Podemos decompor em duas equações de primeira ordem.

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v \\ -\epsilon(u^2 - 1)v - u \end{bmatrix}$$

Exemplo 9

- $$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v \\ -\epsilon(u^2 - 1)v - u \end{bmatrix}$$
- Use o método de Euler avançado para resolver este sistema.

$$\begin{bmatrix} u_{n+1} \\ v_{n+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_n \\ v_n \end{bmatrix} + h \begin{bmatrix} v_n \\ -\epsilon(u_n^2 - 1)v_n - u_n \end{bmatrix}$$

com condições iniciais $u(0) = 1, v(0) = 0$.

- use $h = 0.1$ e resolva para $\epsilon = 0.1, 1.0, 10$.

Exemplo 9

- Traçe o gráfico no plano $(t - u)$.
 - você vai ver um movimento oscilatório.
- Agora traçe o gráfico no plano $(u - v)$.
 - Nós chamamos este gráfico de retrato de fase (**phase portrait**).
 - Se você resolver a equação por um tempo muito longo, a solução entra no **ciclo limite**.
- O que fizemos foi um **estudo de parâmetros**.

