

## SOLUÇÃO NUMÉRICA DE EQUAÇÕES DIFERENCIAIS ORDINÁRIAS

Uma equação diferencial é uma equação que envolve uma função desconhecida e algumas de suas derivadas. Se a função é de uma só variável, então a equação diferencial se chama *equação diferencial ordinária (EDO)*. Uma equação diferencial ordinária que envolve derivadas até a ordem  $n$  é chamada de *equação diferencial ordinária (EDO)* de ordem  $n$  e pode ser escrita na forma:

$$y^{(n)}(x) = f(x, y, y'(x), \dots, y^{(n-1)}(x)), \quad a \leq x \leq b \quad (*)$$

As EDO's ocorrem com muita frequência na descrição de fenômenos da natureza e em problemas de engenharia.

As equações que estabelecem relações entre uma variável que depende de duas ou mais variáveis independentes e as derivadas (parciais) são denominadas de *equações diferenciais parciais*.

### Exemplos:

- Equação diferencial de 1ª ordem e lineares

$$xy' = x - y$$

- Equação diferencial de 2ª ordem e lineares

$$y'' = y$$

- Equação diferencial de 2ª ordem e não-lineares

$$y'' + (1 - y^2)y' + y = 0$$

- Equação diferencial parcial

$$\frac{\partial u}{\partial x^2} + \frac{\partial u}{\partial y^2} = 0, \text{ com } u \equiv u(x, y)$$

A solução de (\*) é qualquer função  $y = F(x)$  que é definida em  $[a, b]$  e tem  $n$  derivadas neste intervalo e que satisfaz (\*), isto é, é uma função da variável

independente que satisfaz a equação. Uma equação diferencial possui uma família de soluções.

Exemplo:

- 1)  $y' = y$ , tem por solução a família de funções:  $y = ae^x$ ,  $a \in \mathbb{R}$
- 2)  $y''' = 0$ , tem por solução a família de funções:  $y = p_2(x)$

Como uma equação diferencial não possui solução única, então para individualizar uma solução tem-se que impor condições suplementares. Em geral uma equação de ordem  $n$  requer  $n$  condições adicionais a fim de ter uma única solução.

Então, dada uma equação de ordem  $n$ , se a função, assim como suas derivadas até ordem  $n-1$  são especificadas em um mesmo ponto, tem-se um *Problema de Valor Inicial (PVI)*.

Exemplos:

- 1)  $\begin{cases} y'' = 3y' - 2y \\ y(0) = -1 \\ y'(0) = 0 \end{cases}$ , PVI de ordem 2;
- 2)  $\begin{cases} y' = y + 2 \\ y(0) = 1 \end{cases}$ , PVI de ordem 1.

**OBS:** Dada uma equação diferencial de ordem  $n$ ,  $n \geq 2$ , se as condições fornecidas para a busca da solução única não são dadas num mesmo ponto temos um *problema de valor de contorno (PVC)*.

### Problema de Valor Inicial (P.V.I.)

Como nem sempre é possível obter a solução numérica de uma EDO, pode-se usar métodos numéricos para resolvê-la. Trataremos aqui de métodos numéricos para se conseguir os valores de  $y(x)$  em pontos distintos daqueles das condições iniciais associadas ao PVI.

Um problema de valor inicial (P.V.I.) de 1ª ordem tem a forma

$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases} \quad (1)$$

em que  $a \leq x \leq b$ ,  $y \in \mathbb{R}$ .

A solução deste problema é uma função  $y = y(x)$  contínua e derivável que satisfaz a equação e passa pelo ponto  $(x_0, y_0)$ .

Esse problema será resolvido numericamente. O primeiro passo é discretizar o intervalo  $[a, b]$ , isto é, subdividir o intervalo  $[a, b]$  em  $n$  subintervalos, pelos pontos:

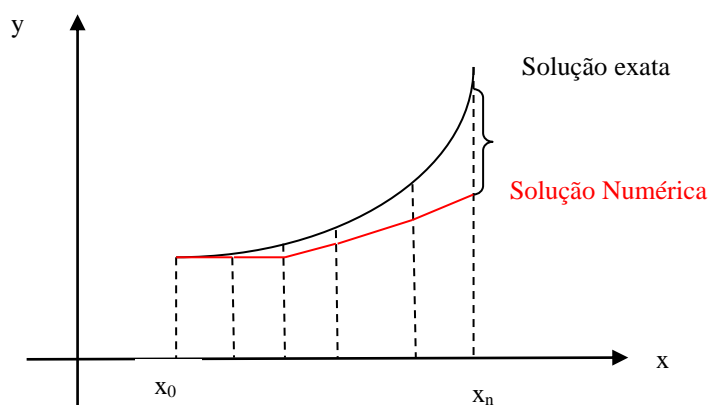
$$x_j = x_0 + jh$$

sendo

$$h = \frac{b-a}{n}, j=0, \dots, n \text{ e } x_0 = a \text{ e } x_n = b.$$

O conjunto  $I = \{x_0, \dots, x_n\}$  obtido desta forma denomina-se de rede ou malha de  $[a, b]$ .

A solução numérica  $y_n(x)$  é a função linear por partes cujo gráfico é uma poligonal com vértices nos pontos  $(x_j, y_j)$ , em que  $y_j$  foi calculado utilizando algum método numérico que será abordado a seguir.



## Métodos de Passo Simples

**Definição:** Um método para resolver um P.V.I. é denominado de *passo simples* se cada aproximação  $y_{k+1}$  é calculado somente a partir da aproximação anterior  $y_k$ . Pode-se formalizá-lo como:

$$y_{k+1} = y_k + h \cdot \Phi(x_k, y_k, h)$$

### 1) Método de Euler

Seja o PVI de ordem 1:

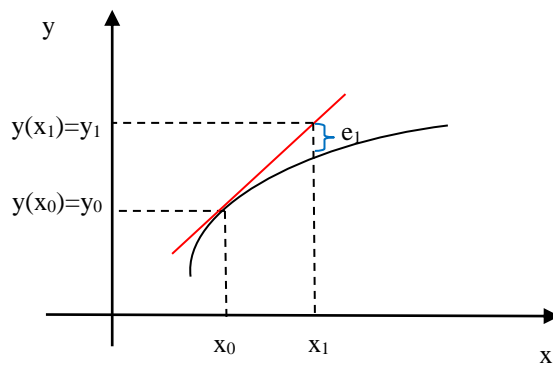
$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases}$$

Deseja-se determinar aproximações  $y_1, \dots, y_n$  para as soluções exatas  $y(x_1), \dots, y(x_n)$ .

### Vamos procurar $y_1$ :

Como não conhece-se  $y(x_1)$  toma-se  $y_1$  como uma aproximação para  $y(x_1)$ . Traça-se a tangente  $T$  à curva  $y(x)$  no ponto  $(x_0, y(x_0))$  cuja equação é dada por:

$$y(x) - y(x_0) = y'(x_0)(x - x_0).$$



Fazendo-se  $x=x_1$  e lembrando que  $y(x_0)=y_0$ ,  $y'(x_0) = f(x_0, y(x_0))$ ,  $y(x_1)=y_1$  e  $(x_1 - x_0) = h$ , tem-se:

$$y_1 = y_0 + h f(x_0, y_0).$$

O erro cometido na aproximação de  $y(x_1)$  por  $y_1$  é

$$e_1 = y_1 - y(x_1)$$

ou seja a diferença entre a solução numérica e a solução exata.

### Vamos procurar $y_2$ :

Faz-se a mesma coisa a partir de  $x_1$  e obtem-se a fórmula:

$$y_2 = y_1 + h f(x_1, y_1)$$

Cujo erro é dado por:

$$e_2 = y_2 - y(x_2).$$

E assim sucessivamente obtem-se:

$$y_{j+1} = y_j + h f(x_j, y_j), j=0, 1, \dots, n-1$$

Cujo erro é dado por:

$$e_{j+1} = y_{j+1} - y(x_{j+1}), j=0,1,\dots,n-1$$

**Usando Série de Taylor:**

**Modo 1**

Supõe uma expansão da solução  $y(x)$  em série de Taylor em torno do ponto  $x_j$ :

$$y(x) = y(x_j) + h y'(x_j) + \frac{h^2}{2!} y''(x_j) + \frac{h^3}{3!} y'''(x_j) + \dots + \frac{h^q}{q!} y^{(q)}(x_j) + E$$

Truncando-se a série no termo de primeiro grau e desprezando o erro tem-se:

$$y(x) \cong y(x_j) + h y'(x_j)$$

Fazendo-se  $x=x_{j+1}$  tem-se:

$$y(x_{j+1}) = y(x_j) + h y'(x_j).$$

Logo:

$$y_{j+1} = y_j + h f(x_j, y_j), j=0,1,\dots,n-1$$

**OBS:** O método de Euler é um método de Série de Taylor de ordem 1.

**Modo 2:**

Conhece-se do cálculo o desenvolvimento em Série de Taylor da função  $y(x)$ , que supõe-se suficientemente diferenciável:

$$y(x) = y(x_j) + h y'(x_j) + \frac{h^2}{2!} y''(x_j) + \frac{h^3}{3!} y'''(x_j) + \dots + \frac{h^q}{q!} y^{(q)}(x_j) + E$$

Como  $y' = f(x, y)$  tem-se:

$$y(x) = y(x_j) + h \Delta(x, y, h)$$

em que

$$\Delta(x, y, h) = f(x_j, y_j) + \frac{h}{2} f'(x_j, y_j) + \dots + \frac{h^{q-1}}{q!} f^{(q-1)}(x_j, y_j) + E$$

é o acréscimo exato de  $y(x)$  quando  $x$  é aumentado de  $h$ . Chama-se de  $\Delta(x,y,h)$  de função incremento.

Faz-se uma aproximação para  $\Delta(x,y,h)$ :

$$\Delta(x,y,h) = f(x_j, y_j) + \frac{h}{1!} f'(x_j, y_j) + \dots + \frac{h^{q-1}}{q!} f^{(q-1)}(x_j, y_j) \quad (2)$$

Toma-se  $q = 1$ , e tem-se:

$$\Delta(x,y,h) = f(x_j, y_j)$$

Estabelece-se então o Método de Euler

$$y_{j+1} = y_j + h f(x_j, y_j), j=0,1,\dots,n-1$$

Logo, o valor da função no passo  $j+1$  é dado em função do valor da função no ponto  $j$  e do valor de  $f$  no ponto  $(x_j, y_j)$ .

**OBS:** O método de Euler é um método de Série de Taylor de ordem 1.

### Exemplo:

Usando o Método de Euler, encontre uma solução aproximada para o P.V.I.:

$$\begin{cases} \frac{dy}{dx} = x + y; \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

no intervalo  $[0,1]$ , sobre 5 subintervalos igualmente espaçados.

### Exercício:

Usando o Método de Euler, encontre uma solução aproximada para o P.V.I.

$$\begin{cases} y' = x \cdot y^{1/3} \\ y(1) = 1, \quad x \in [1,2] \text{ e } h = 0,2 \end{cases}$$

## 2) Métodos de Runge-Kutta

O algoritmo de Taylor de ordem elevada apresenta a grande dificuldade de exigir o cálculo, muitas vezes tedioso de  $f'$ ,  $f''$ , ...,  $f^{(q-1)}$ , o que o torna às vezes até impraticável, mesmo no caso de uma única equação diferencial. Por esta razão estes algoritmos não tem tido boa aceitação.

É possível simular o cálculo desta expansão de Taylor através de cálculos que envolvam somente a própria  $f$ . Este método foi introduzido por Runge e Kutta e leva este nome.

O método de Runge-Kutta de  $s$  estágios é definido por:

$$\begin{cases} k_1 = f(x, y) \\ k_2 = f(x+c_2 \cdot h, y+h \cdot a_{21} \cdot k_1) \\ \dots \\ k_s = f(x+c_s \cdot h, y+h \cdot (a_{s1} \cdot k_1 + a_{s2} \cdot k_2 + \dots + a_{s,s-1} \cdot k_{s-1})) \end{cases} \quad (5)$$

com  $c_i = \sum_{j < i} a_{ij}$ .

Define-se  $\Phi_{RK}(x, y, h)$  por:

$$\begin{aligned} \Phi_{RK}(x_k, y_k, h) &= b_1 \cdot k_1 + b_2 \cdot k_2 + \dots + b_s \cdot k_s \\ \therefore y_{n+1} &= y_n + h \cdot \Phi_{RK} \end{aligned} \quad (6)$$

Deve-se determinar os coeficientes  $c_i$ ,  $a_{ij}$ ,  $b_i$ .

**Definição:** O método definido por (5) tem ordem  $q$  se  $q$  é o maior inteiro para o qual se tem:

$$\Phi(x, y, h) = y(x+h) - y(x) = h \cdot \Phi_{RK}(x, y, h) + o(h^q) \quad (7)$$

Pelo algoritmo de Taylor, tem-se

$$\Phi(x, y, h) = y(x+h) - y(x) = h \cdot \Phi_T(x, y, h) + o(h^q) \quad (8)$$

$$\Phi_T(x, y, h) = \Phi_T = f(x, y) + \frac{h}{2} \cdot f'(x, y) + \dots + \frac{h^{q-1}}{q!} \cdot f^{(q-1)}(x, y) \quad (9)$$

Para  $f$  suficientemente diferenciável, (7) terá ordem  $q$  se as séries de Taylor para  $y(x_n+h)$  e  $y_{n+1}$  coincidirem até o termo de  $h^q$ , inclusive, isto é,

$$\Phi_T(x, y, h) - \Phi_{RK}(x, y, h) = o(h^q) \quad (10)$$

## 2.1) Métodos de Runge-Kutta de ordem 2

Considere  $s = 2$ , isto é, 2 estágios em (5).

Tem-se:

$$\begin{cases} k_1 = f(x, y) \\ k_2 = f(x + c_2 \cdot h, y + h \cdot a_{21} \cdot k_1) \end{cases}$$

Então

$$y_{n+1} = y_n + h \cdot (b_1 \cdot k_1 + b_2 \cdot k_2) \quad (11)$$

Para obter-se os coeficientes, igualam-se as expressões de  $\Phi_{RK}$  e  $\Phi_T$ .

Desenvolvendo  $k_2 = f(x + hc_2, y + ha_{21}k_1)$  por Série de Taylor para funções de duas variáveis, tem-se:

$$\begin{aligned} k_2 &= f + c_2 \cdot h \cdot f_x + h \cdot a_{21} \cdot k_1 \cdot f_y + o(h^2) \\ &= f + c_2 \cdot h \cdot f_x + h \cdot a_{21} \cdot f \cdot f_y + o(h^2) \end{aligned}$$

Por outro lado,

$$\Phi_T = f + \frac{h}{2} \cdot (f_x + f \cdot f_y) + o(h^2)$$

Deve-se ter  $\Phi_T - \Phi_{RK} = o(h^2)$ , então,

$$f + \frac{h}{2} \cdot (f_x + f \cdot f_y) - b_1 \cdot k_1 - b_2 \cdot (f + c_2 \cdot h \cdot f_x + h \cdot a_{21} \cdot f \cdot f_y) = o(h^2)$$

$$f + \frac{h}{2} \cdot (f_x + f \cdot f_y) - b_1 \cdot f - b_2 \cdot (f + c_2 \cdot h \cdot f_x + h \cdot a_{21} \cdot f \cdot f_y) = o(h^2)$$

$$f(1 - b_1 - b_2) + f_x \cdot \left(\frac{h}{2} - b_2 \cdot c_2 \cdot h\right) + f \cdot f_y \cdot \left(\frac{h}{2} - b_2 \cdot h \cdot a_{21}\right) = o(h^2)$$

Considerando-se que  $o(h^2)$  tende a zero quando  $h$  tende a zero, então temos:

$$\begin{cases} 1 - b_1 - b_2 = 0 \\ h \cdot \left(\frac{1}{2} - b_2 \cdot c_2\right) = 0 \\ h \cdot \left(\frac{1}{2} - b_2 \cdot a_{21}\right) = 0 \end{cases} \quad \rightarrow \quad \begin{cases} 1 - b_1 - b_2 = 0 \\ \frac{1}{2} - b_2 \cdot c_2 = 0 \\ \frac{1}{2} - b_2 \cdot a_{21} = 0 \end{cases}$$

De onde vem que:



$$b_1 = 1 - b_2$$

$$c_2 = a_{21} = \frac{1}{2 \cdot b_2}$$

As escolhas mais comuns são:

a)  $b_2 = 1$

$$b_1 = 0$$

$$c_2 = a_{21} = \frac{1}{2}$$

a expressão (11) fornece:

$$y_{n+1} = y_n + h \cdot f\left(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{h}{2} \cdot f(x_n, y_n)\right)$$

conhecido por **Método de Euler Modificado**.

**Exemplo:**

Utilizando o método de Euler Melhorado, calcule o valor do P.V.I.  $\begin{cases} y' = x^2 + y \\ y(0) = 1 \end{cases}$

usando  $h = 0,2$  e  $x \in [0; 0,6]$ .

b) Quando consideramos:  $b_2 = \frac{1}{2}$

$$b_1 = \frac{1}{2}$$

$$c_2 = a_{21} = 1$$

a expressão (11) fornece:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} \cdot (f(x_n, y_n) + f(x_n + h, y_n + h \cdot f(x_n, y_n)))$$

conhecido por **Método de Euler Melhorado ou Aperfeiçoado.**

## 2.2) Métodos de Runge-Kutta de ordem 3

Considere  $s = 3$ , isto é, 3 estágios em (6).

Tem-se que:

$$\begin{cases} k_1 = f(x, y) \\ k_2 = f(x + c_2 \cdot h, y + h \cdot a_{21} \cdot k_1) \\ k_3 = f(x + c_3 \cdot h, y + h \cdot (a_{31} \cdot k_1 + a_{32} \cdot k_2)) \end{cases}$$

Então

$$y_{n+1} = y_n + h \cdot (b_1 \cdot k_1 + b_2 \cdot k_2 + b_3 \cdot k_3) \quad (12)$$

Para obter-se os coeficientes, igualam-se as expressões de  $\Phi_{RK}$  e  $\Phi_T$  considerando-se aproximação de ordem 3 nas expressões.

Considerando-se (7) com (8) e desenvolvendo-se  $k_2$  e  $k_3$  por Série de Taylor para funções de duas ou mais variáveis, tem-se:

Comparando-se (7) com (8) e considerando que  $o(h^3)$  tende a zero quando  $h$  tende a zero, isto é, a nulidade das expressões que acompanham as potências de  $h$  até ordem 3, obtemos as *condições de ordem*, dadas a seguir:

$$\begin{aligned} b_1 + b_2 + b_3 &= 1 & a_2 b_2 + a_3 b_3 &= \frac{1}{2} \\ a_2^2 b_2 + a_3^2 b_3 &= \frac{1}{3} & b_{21} b_{32} b_3 &= \frac{1}{6} \end{aligned} \quad (13)$$

Considerando em (13)  $a_2$  e  $a_3$  como parâmetros livres, determinamos de maneira única os demais parâmetros, obtendo a família de métodos de Runge-Kutta de 3 estágios com ordem 3.

Temos portanto 4 equações a 6 incógnitas; atribuindo valores a 2 variáveis determinamos as outras 4. Novamente temos infinitos métodos de Runge-Kutta de 3 estágios de ordem 3.

Também nesse caso, não conseguimos um método de 3 estágios e de ordem 4 a menos que se imponha condições sobre  $f(x,y)$ .

$$\text{Fazendo-se } b_1 = \frac{1}{4}; b_2 = 0$$

$$\therefore b_3 = 1 - \frac{1}{4} = \frac{3}{4}; \quad \frac{3}{4}a_3 = \frac{1}{2} \Rightarrow a_3 = \frac{2}{3}$$

$$a_2^2 \cdot 0 = \frac{1}{3} - \left(\frac{2}{3}\right)^2 \cdot \frac{3}{4} = 0; \quad \therefore \forall a_2 \text{ satisfaz a igualdade.}$$

$$\text{Impondo que } a_2 = \frac{1}{3} \text{ temos}$$

$$\frac{1}{4}b_{32} = \frac{1}{6} \Rightarrow b_{32} = \frac{2}{3}.$$

Temos:

$$\begin{aligned} y_{n+1} - y_n &= h\varphi(x_n, y_n, h) = h[b_1k_1 + b_2k_2 + b_3k_3] \\ &= h[b_1f(x_n, y_n) + b_3f(x_n + a_3h, y_n + h[(a_3 - b_{32})k_1 + b_{32}k_2])] \end{aligned}$$

$$y_{n+1} - y_n = \frac{h}{4}[f(x_n, y_n) + 3f(x_n + \frac{2}{3}h, y_n + \frac{2}{3}f(x_n + \frac{h}{3}, y_n + \frac{1}{3}f(x_n, y_n)))]$$

Outros métodos de RK de ordem 3 podem ser definidos a partir das equações (13), como é o caso do **Método Nyström** de ordem 3, desenvolvido quando consideramos  $b_2 = b_3$  e  $a_2 = a_3$  em (13):

$$y_{n+1} = y_n + h[\frac{1}{4}f + \frac{3}{8}f(x_n + \frac{2h}{3}, y_n + \frac{2h}{3}f(x_n, y_n)) + \frac{3}{8}f(x_n + \frac{2h}{3}, y_n + \frac{2h}{3}f(x_n + \frac{2h}{3}, y_n + \frac{2h}{3}f(x_n, y_n))].$$

### 2.3) Método de Runge-Kutta de ordem 4

Considere  $s = 4$ , isto é, o desenvolvimento do método RK para 4 estágios. De (6) tem-se que:

Tem-se que:

$$\begin{cases} k_1 = f(x, y) \\ k_2 = f(x + c_2h, y + h.a_{21}.k_1) \\ k_3 = f(x + c_3h, y + h.(a_{31}.k_1 + a_{32}.k_2)) \\ k_4 = f(x + c_4h, y + h.(a_{41}.k_1 + a_{42}.k_2 + a_{43}.k_3)) \end{cases}$$

Então

$$y_{n+1} = y_n + h.(b_1.k_1 + b_2.k_2 + b_3.k_3 + b_4.k_4) \quad (14)$$

Para obter-se os coeficientes, igualam-se as expressões de  $\Phi_{RK}$  e  $\Phi_T$  considerando-se aproximação de ordem 4 nas expressões.

Para obter-se todos os coeficientes para o método RK, consideram-se as equações (7) e (8) desenvolvidas até a ordem 4. Desenvolvendo-se  $k_2, k_3, k_4$  por Série de Taylor para funções de duas ou mais variáveis e igualando-se as expressões de  $\Phi_{RK}$  e  $\Phi_T$ . Considerando-se de (6) que:

$$a_{21} = c_2$$

$$a_{31} = c_3 - a_{32}$$

$$a_{41} = c_4 - a_{42} - a_{43}$$

tem-se o seguinte sistema a ser resolvido para a determinação dos coeficientes do método:

$$\left\{ \begin{array}{l} b_1 + b_2 + b_3 + b_4 = 1 \\ c_2 \cdot b_2 + c_3 \cdot b_3 + c_4 \cdot b_4 = \frac{1}{2} \\ c_2^2 \cdot b_2 + c_3^2 \cdot b_3 + c_4^2 \cdot b_4 = \frac{1}{3} \\ c_2^3 \cdot b_2 + c_3^3 \cdot b_3 + c_4^3 \cdot b_4 = \frac{1}{4} \\ c_2 \cdot a_{32} \cdot b_3 + c_2 \cdot a_{42} + c_3 \cdot a_{43} = \frac{1}{6} \\ c_2 \cdot c_3 \cdot a_{32} \cdot b_3 + b_4 \cdot (c_2 \cdot a_{42} + c_3 \cdot a_{43}) = \frac{1}{8} \\ c_2^2 \cdot a_{32} \cdot b_3 + b_4 \cdot (c_2^2 \cdot a_{42} + c_3^2 \cdot a_{43}) = \frac{1}{2} \\ c_2 \cdot a_{42} \cdot a_{43} \cdot b_4 = \frac{1}{24} \end{array} \right. \quad (15)$$

resultante da equação  $\Phi_T - \Phi_{RK} = o(h^4)$ .

Resolvendo-se o sistema (15) obtemos os seguintes valores para os coeficientes de (14):

$$b_1 = 1/6; b_2 = 1/3; b_3 = 1/3 \text{ e } b_4 = 1/6;$$

$$c_2 = a_{21} = 1/2; c_3 = 1/2; a_{31} = 0; a_{32} = 1/2; c_4 = 1; a_{41} = 0; a_{42} = 0 \text{ e } a_{43} = 1.$$

O Método de Runge-Kutta de ordem 4 clássico é então definido por:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{6} \cdot (k_1 + 2 \cdot k_2 + 2 \cdot k_3 + k_4);$$

em que  $k_1, k_2, k_3, k_4$  são dados por:

$$\left\{ \begin{array}{l} k_1 = f(x_n, y_n) \\ k_2 = f\left(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{h}{2}k_1\right) \\ k_3 = f\left(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{h}{2}k_2\right) \\ k_4 = f(x_n + h, y_n + hk_3) \end{array} \right.$$

## Exercícios

1 Calcule  $y(0.4)$  usando o Método de Euler com  $h=0.01$  para o PVI:  $\begin{cases} y' = y \\ y(0) = 1 \end{cases}$ .

2 Calcule  $y(1)$  para  $y'=4x^3$ ;  $y(0)=0$  aplicando o Método de Euler com  $h=0.2$ .

3 Seja o PVI:  $\begin{cases} xy' = x - y \\ y(2) = 2 \end{cases}$ .

Estime  $y(2.1)$  pelo Método de Euler com  $h=0.1$ ,  $h=0.01$  e  $h=0.025$ .

4 Dado o PVI:  $\begin{cases} y' = 0.04y \\ y(0) = 1000 \end{cases}$ , estime o valor de  $y(1)$ , com  $h=0.5$ ,  $h=0.25$  e  $h=0.1$

usando

a) o Método de Euler.

b) o Método de Euler Melhorado (Runge-Kutta de 2ª ordem).

c) o Método de Runge-Kutta de ordem 4.

5 Dado o PVI:  $\begin{cases} y' = \frac{2y}{x+1} + (x+1)^3 \\ y(0) = 3 \end{cases}$ , obtenha  $y(1)$  e  $y(2)$  aplicando o Método de

Heun com  $h=0.125$  e  $h=0.2$ .

6 Dado o PVI abaixo, considere  $h=0.5$ ,  $h=0.25$ ,  $h=0.125$  e  $h=0.1$ .

$$\begin{cases} y' = 4 - 2x \\ y(0) = 2 \end{cases}$$

a) Encontre uma aproximação para  $y(5)$  usando o Método de Euler Melhorado, para cada  $h$ .

b) Compare seus resultados com a solução exata, dada por  $y(x)=-x^2+4x+2$ . Justifique.

c) Você espera o mesmo resultado do item (b) usando o Método de Euler? Justifique.

7 Dado o PVI:  $\begin{cases} y' = \cos(x) + 1 \\ y(0) = -1 \end{cases}$ , estime o valor de  $y(1)$ , com  $h=0.5$ ,  $h=0.25$  e  $h=0.1$ ,

usando o Método de Euler, de Euler Modificado (Runge-Kutta de 2ª ordem), e de Heun (Runge-Kutta de 2ª ordem).

8 Dado o PVI  $y' = -\frac{x}{y}$ ;  $y(0)=20$ , determine uma aproximação para  $y(16)$ . Resolva

por Runge-Kutta de 2ª ordem com  $h=2$  e, por Runge-Kutta de 4ª ordem com  $h=4$ .

- 9 Dado o PVI abaixo, considere  $h=0.2$  e  $0.1$ .

$$\begin{cases} y' = \frac{1}{x}(2y + x + 1) \\ y(1) = 0.5 \end{cases}$$

- a) Encontre uma aproximação para  $y(1.6)$  usando o Método de Euler Modificado, para cada  $h$ .
- b) Encontre uma aproximação para  $y(1.6)$  usando o Método de Runge-Kutta de 4ª ordem, para cada  $h$ .
- c) Compare os resultados obtidos com a solução exata, dada por  $y(x) = 2x^2 - x - \frac{1}{2}$ .
- 10 Calcule  $y(1)$  para  $y' = y - x$ ;  $y(0) = 2$ , utilizando Euler e Runge-Kutta de 4ª ordem com  $h = 0.2$ . Compare seus resultados com os valores exatos de  $y(x)$  nos pontos  $x_i$ , sabendo que  $y(x) = e^x + x + 1$ .
- 11 Considere o PVI:  $\begin{cases} y' = yx^2 - y \\ y(0) = 1 \end{cases}$
- a) Encontre a solução aproximada usando o Método de Euler com  $h=0.5$  e  $h=0.25$ , considerando  $x \in [0, 2]$ .
- b) Idem, usando Euler Melhorado.
- c) Idem, usando Runge-Kutta de 4ª ordem.
- d) Sabendo que a solução analítica do problema é  $y(x) = e^{-x + \frac{x^3}{3}}$ , coloque num mesmo gráfico a solução analítica e as soluções numéricas encontradas nos itens anteriores. Compare seus resultados.
- 12 Considere o PVI:  $\begin{cases} y' = \frac{y^2 - 1}{x^2 + 1} \\ y(0) = 1 \end{cases}$
- a) Calcule aproximações para  $y(1)$ , usando o Método de Euler com  $h=0.2$  e  $h=0.25$ .
- b) Repita o item (a), usando agora o Método de Euler Modificado.
- 13 Dado o PVI:  $\begin{cases} y' = \frac{x - 2xy - 1}{x^2} \\ y(1) = 0 \end{cases}$ , determine aproximações em  $[1, 2]$  usando o Método de Euler, Método de Heun e Método de Runge-Kutta de ordem 4, com  $h=0.1$ .

- 14 Calcule  $y(0.3)$  para  $y'=-y$ ;  $y(0)=1$ , aplicando o Método de Heun com  $h=0.1$  (Solução analítica:  $y(x)=e^{-x}$ ).
- 15 Refaça o exercício anterior, aplicando o Método de Runge-Kutta de 4ª ordem.
- 16 Calcule  $y(1)$  para  $y'=-y+x+2$ ;  $y(0)=2$ , aplicando o Método de Runge-Kutta de 2ª ordem com  $h=0.1$  (Solução analítica:  $y(x)=e^{-x}+x+1$ ).
- 17 Calcule  $y(1)$  para  $y'=5x^4$ ;  $y(0)=0$ , aplicando o Método de Euler e Euler Melhorado com  $h=0.1$ . Compare os resultados obtidos com a solução exata.