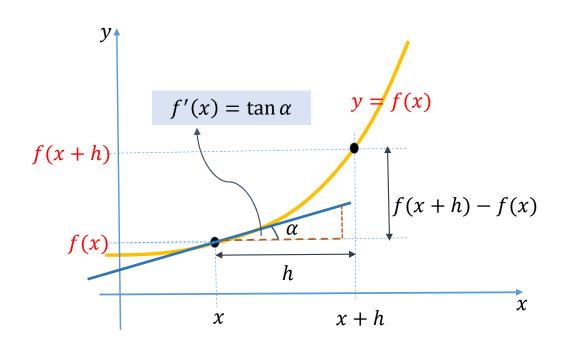
Hatırlatma: Sayısal Türev

$$f'(x) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$

y = f(x) reel fonksiyonunun x noktasındaki türevi



Küçük h değerleri için

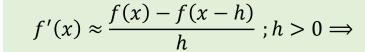
$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x)}{h} =: D_h f(x)$$

Sayısal Türev

 $D_h f(x) : f(x)$ fonksiyonunun h adım aralığı için x noktasındaki sayısal türevi

SAYISAL TÜREV (hatırlatma)

$$h \rightarrow -h$$
 yapılırsa

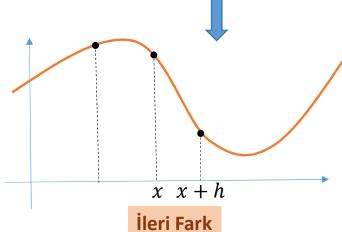


Sayısal Türev için İleri Fark Formülü





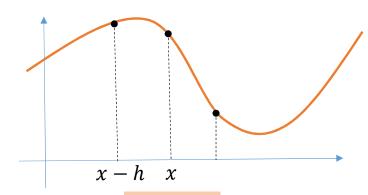
$$h > 0$$
 iken $f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x)}{h} = D_h f(x)$



$$Hata = f'(x) - D_h f(x) = -\frac{h}{2} f''(c); \quad c \in (x, x+h)$$

Sayısal Türev için Geri Fark Formülü

$$h > 0$$
 iken $f'(x) \approx \frac{f(x) - f(x - h)}{h} = D_h f(x)$



Geri Fark

$$Hata = f'(x) - D_h f(x) = \frac{h}{2} f''(c); \quad c \in (x - h, x)$$

SAYISAL TÜREV (hatırlatma)

İnterpolasyon Yardımıyla Türev Hesabı

 $t = x_1 \quad x_2 = x_1 + h$

$$x_0, x_1, \dots x_n$$
 noktaları ve $f(x)$ fonksiyonu için

 $P_n(x), f(x)'i$ interpole eden polinom olmak üzere $f'(t) \approx P_n'(t)$

$$n = 2$$
; $t = x_1, x_0 = x_1 - h, x_2 = x_1 + h \Longrightarrow f'(t) \approx P'_2(t)$

$$P_2(x) = f(x_0) \frac{(x - x_1)(x - x_2)}{2h^2} + f(x_1) \frac{(x - x_0)(x - x_2)}{-h^2} + f(x_2) \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{2h^2} \Longrightarrow$$

$$P_2'(x) = f(x_0) \frac{(2x - x_1 - x_2)}{2h^2} + f(x_1) \frac{(2x - x_0 - x_2)}{-h^2} + f(x_2) \frac{(2x - x_0 - x_1)}{2h^2}$$

$$P_2'(x_1) = f(x_0) \frac{(x_1 - x_2)}{2h^2} + f(x_1) \frac{(2x_1 - x_0 - x_2)}{-h^2} + f(x_2) \frac{(x_1 - x_0)}{2h^2}$$

$$P_2'(x_1) = \frac{f(x_2) - f(x_0)}{2h} \Longrightarrow$$

$$P_2'(x_1) = \frac{f(x_2) - f(x_0)}{2h} \Longrightarrow \qquad P_2'(x_1) = \frac{f(x_1 + h) - f(x_1 - h)}{2h}$$

Savısal Türev için Merkezi Fark Formülü

 $f'(x_1) \approx \frac{f(x_1+h)-f(x_1-h)}{2h} = D_h f(x)$

Hatırlatma: DİFERANSİYEL DENKLEMLER

 $x \in (a, b)$ olmak üzere y = y(x) fonksiyonu için

$$f(x,y(x),y'(x),y''(x),...,y^{(n)}(x)) = 0$$

n. inci mertebe adi diferansiyel denklem (Kapalı (Implicit)Form)

$$y^{(n)}(x) = g\left(x, y(x), y'(x), y''(x), \dots, y^{(n-1)}(x)\right)$$

En yüksek mertebeden türev yani n. inci mertebe türev cinsinden denklem bu forma indirgenebiliyorsa (Açık (Explicit) Form)

$$a_0(x)y(x) + a_1(x)y'(x) + a_2(x)y''(x) + \dots + a_n(x)y^{(n)}(x) = Q(x)$$

n. inci mertebe lineer diferansiyel denklem

$$y' = f(x, y(x))$$

1. inci mertebe adi diferansiyel denklem (Açık (Explicit) Form)

 $x \in (a,b)$ serbest değişken, y=y(x) bilinmeyen fonksiyon, f(x,y(x)) hem serbest değişken x in hem de bilinmeyen y' nin bir fonksiyonu

Hatırlatma: 1. Mertebeden Adi Diferansiyel Denklemler

$$Y' = f(x, Y(x)); \quad x \ge x_0$$

1. Mertebeden Adi Diferansiyel Denklem

Y(x): Bilinmeyen Fonksiyon

f(x,z): Genel halde iki değişkenli bir fonksiyon

$$Y' = g(x) \Longrightarrow Y(x) = \int g(x)dx + C$$
 Genel Çözüm

 $Y(x_0) = Y_0$ başlangıç (sınır) değeri verilmişse C sabiti Y_0 cinsinden belirlenir

Örnek:

$$Y' = sin(x); Y(\pi/3) = 2 \Longrightarrow Y(x) = \int sin(x)dx + C = -\cos(x) + C;$$
 Genel Çözüm

$$Y(\pi/3) = [-\cos(x) + C]_{x=\pi/3} = 2 \Longrightarrow -\frac{1}{2} + C = 2 \Longrightarrow C = 5/2$$

$$Y(x) = -\cos(x) + 5/2$$

Hatırlatma: 1. Mertebeden Adi Diferansiyel Denklemler

Daha genel halde f sadece x i değil Y yi de içerir ve çözüm bu kadar kolay elde edilemeyebilir.

Örneğin a(x) ve b(x) sürekli fonksiyonlar olmak üzere

$$Y'(x) = a(x)Y(x) + b(x)$$

İntegrasyon Faktörleri Yöntemi

$$Y'(x) = \lambda Y(x) + b(x); x \ge x_0$$

$$e^{-\lambda x}Y'(x) = \lambda e^{-\lambda x}Y(x) + e^{-\lambda x}b(x) \Longrightarrow e^{-\lambda x}Y'(x) - \lambda e^{-\lambda x}Y(x) = e^{-\lambda x}b(x) \Longrightarrow \frac{d}{dx}\left[e^{-\lambda x}Y(x)\right] = e^{-\lambda x}b(x) \Longrightarrow e^{-\lambda x}Y'(x) = e^{-\lambda x}y'(x) = e^{-\lambda x}$$

$$Y(x) = e^{\lambda(x)} [C + \int_{x_0}^{x} e^{-\lambda t} b(t) dt]$$

 $Y(x_0) = Y_0$ koşulu kullanılırsa

$$Y(x) = e^{-\lambda(x_0 - x)}Y(x_0) + \int_{x_0}^{x} e^{\lambda(x - t)}b(t)dt$$

Hatırlatma: 1. Mertebeden Adi Diferansiyel Denklemler

$$\begin{cases} Y' = f\big(x,Y(x)\big); & x \geq x_0 \\ Y(x_0) = Y_0 \end{cases} ; \text{ Başlangıç Değer Problemi}$$

Örnek:
$$\begin{cases} Y' = -[Y(x)]^2 + Y(x); & x \ge 0 \\ Y(0) = 4 \end{cases} \Rightarrow Y(x) = \frac{1}{1 + Ce^{-x}}; \text{ genel çözüm}$$

$$Y(x) = \frac{1}{1 + Ce^{-x}}$$
; genel çözüm

$$Y(0) = 4 \Longrightarrow C = -3/4$$

$$Y(x) = \frac{1}{1 - \frac{3}{4}e^{-x}} \; ; \; x \ge 0$$

1. Mertebeden Adi Diferansiyel Denklemlerde Stabilite

$$\begin{cases} Y'(x) = f(x, Y(x)); & x \ge x_0 \\ Y(x_0) = Y_0 \end{cases}$$
; Başlangıç Değer Problemi verilsin

Başlangıç değerinde küçük bir değişiklik (pertürbasyon) yapıldığında yeni sistem

$$\begin{cases} Y_{\varepsilon}'(x) = f(x, Y_{\varepsilon}(x)); & x \ge x_0 \\ Y_{\varepsilon}(x_0) = Y_0 + \varepsilon \end{cases} ; \text{ (Pertürbe Başlangıç Değer Problemi)}$$

 $\max_{x_0 \le x \le b} |Y(x) - Y_{\varepsilon}(x)| < c\varepsilon$ olacak şekilde bir c > 0 sabiti mevcut olmalı ki stabiliteden söz edilebilsin

örnek:
$$\begin{cases} Y'(x) = -Y(x) + 1; & 0 \le x \le b \\ Y(0) = 1 \end{cases} \rightarrow \tan(\text{gerçek})$$
çözüm: $Y(x) = 1$

$$\begin{cases} Y_{\varepsilon}'(x) = -Y_{\varepsilon}(x) + 1; & 0 \le x \le b \\ Y_{\varepsilon}(0) = 1 + \varepsilon \end{cases} \rightarrow \text{pertürbe çözüm } : Y_{\varepsilon}(x) = 1 + \varepsilon e^{-x}$$

$$|Y(x) - Y_{\varepsilon}(x)| = |-\varepsilon e^{-x}| \le \varepsilon \implies \text{problem stabil} \quad (c = 1)$$

1. Mertebeden Adi Diferansiyel Denklemlerde Stabilite

Genel halde

$$\begin{cases} Y'(x) = \lambda[Y(x) - 1]; & 0 \leq x \leq b \\ Y(0) = 1 \end{cases} \rightarrow \operatorname{tam}\left(\operatorname{gerçek}\right)\operatorname{c\"{o}z\"{u}m}: Y(x) = 1 \\ \begin{cases} Y'_{\varepsilon}(x) = \lambda[Y_{\varepsilon}(x) - 1]; & 0 \leq x \leq b \\ Y_{\varepsilon}(0) = 1 + \varepsilon \end{cases} \rightarrow \operatorname{pert\"{u}rbe}\operatorname{c\"{o}z\"{u}m}: Y_{\varepsilon}(x) = 1 + \varepsilon e^{\lambda x} \\ Y(x) - Y_{\varepsilon}(x) = -\varepsilon e^{\lambda x} \Longrightarrow \end{cases} \\ \begin{cases} |x|/(x) - Y_{\varepsilon}(x)| = \begin{cases} |\varepsilon|, \lambda \leq 0 \\ |\varepsilon| e^{\lambda b}, \lambda \geq 0 \end{cases} \\ |\varepsilon| e^{\lambda b}, \lambda \geq 0 \end{cases} \\ \lambda < 0 \text{ ise hata } Y(x) - Y_{\varepsilon}(x) = -\varepsilon e^{\lambda x} \text{ ; } x \text{ arttıkça azalır} \Longrightarrow \text{ problem stabil } (c = 1) \\ \lambda > 0 \text{ ise hata } Y(x) - Y_{\varepsilon}(x) = -\varepsilon e^{\lambda x} \text{ ; } x \text{ arttıkça artar} \Longrightarrow \text{ problem stabil değil } (c = e^{\lambda b}) \end{cases}$$

Euler Yöntemi

$$\begin{cases} Y' = f\big(x,Y(x)\big); & x_0 \leq x \leq b \\ Y(x_0) = Y_0 \end{cases} ; \text{ Başlangıç Değer Problemi}$$

 $x_0 < x_1 < x_2 < \cdots < x_N \le b$ ayrık noktaları için ; $x_n = x_0 + nh$; $n = 0,1,2,\ldots,N$ olarak alınırsa

Numerik Çözüm
$$y(x) \rightarrow y(x_n) = y_h(x_n) = y_n$$
; $n = 0,1,2,...,N$

İleri Fark Nümerik Türev Formülü :
$$Y'(x) \approx \frac{1}{h} [Y(x+h) - Y(x)]$$

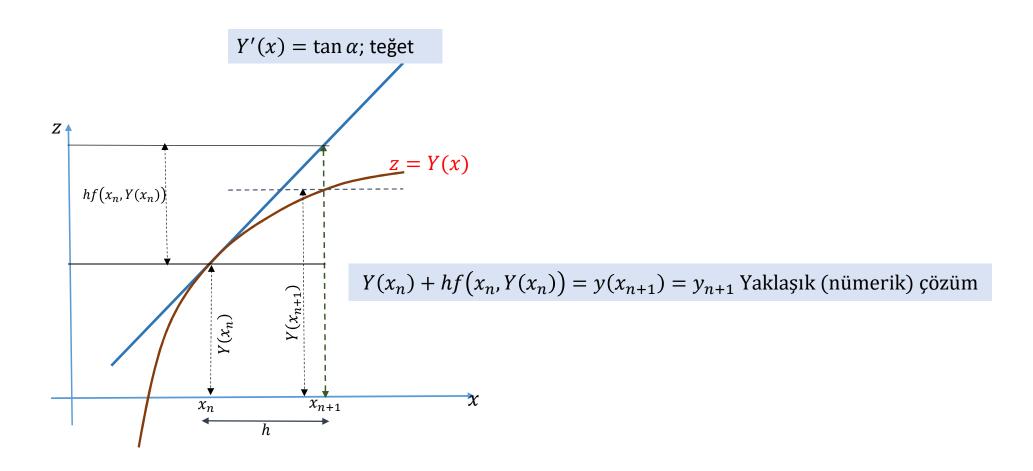
$$x = x_n \text{ noktası için dif. denklem } Y'(x_n) = f(x_n, Y(x_n))$$

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + hf(x_n, Y(x_n))$$

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$$
; $n = 0,1,2,...,N-1$

$$Y_0$$
 Y_0
 \uparrow \uparrow
 $y_1 = y_0 + hf(x_0, y_0); \ y_2 = y_1 + hf(x_1, y_1); \dots$

Nümerik Çözüm (Klasik Euler Yönt.)



örnek:
$$\begin{cases} Y'(x) = -Y(x); & 0 \le x \\ Y(0) = 1 \end{cases} \rightarrow \tan (\text{gerçek})$$
çözüm: $Y(x) = e^{-x}$

Euler Formülü:
$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n) \rightarrow y_{n+1} = y_n - hy_n$$
; $n \ge 0$

$$Y(0) = Y_0 = y_0 = 1 \text{ ve } h = 0.1 \implies x_1 = 0.1, x_2 = 0.2, x_3 = 0.3$$

$$y_1 = y_0 - hy_0 = 1 - 0.1 = 0.9$$

$$y_2 = y_1 - hy_1 = 0.9 - 0.1 \ 0.9 = 0.81$$

$$y_3 = y_2 - hy_2 = 0.81 - 0.10.81 = 0.729$$

$$Y(x_1) - y_1 = e^{-0.1} - 0.9 = 0.004837$$

$$Y(x_2) - y_2 = e^{-0.2} - 0.81 = 0.001873$$

$$Y(x_3) - y_3 = e^{-0.3} - 0.729 = 0.0118182$$

örnek:
$$\begin{cases} Y'(x) = \frac{Y(x) + x^2 - 2}{x + 1}; & x \ge 0 \\ Y(0) = 2 \end{cases} \to \tan(\text{gerçek})$$
çözüm: $Y(x) = x^2 + 2x + 2 - 2(x + 1)\log(x + 1)$

Euler Formülü:
$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n) \rightarrow y_{n+1} = y_n + h\frac{y_n + x_n^2 - 2}{x_n + 1}$$
; $n \ge 0$

$$Y(0) = 2 \rightarrow y_0 = 2 \ ve \ x_n = nh \rightarrow$$

h	x	$y_h(x)$	Hata	Relatif Hata
0.2	1.0	3.2768E - 1	4.02E - 2	0.109
	2.0	1.0738E - 1	2.80E - 2	0.207
	3.0	3.5184E - 2	1.46E - 2	0.293
	4.0	1.1529E - 2	6.79E - 3	0.371
	5.0	3.7779E - 3	2.96E - 3	0.439

h	x	$y_h(x)$	Hata	Relatif Hata
0.2	1.0	3.2768E - 1	4.02E - 2	0.109
	2.0	1.0738E - 1	2.80E - 2	0.207
	3.0	3.5184E - 2	1.46E - 2	0.293
	4.0	1.1529E - 2	6.79E - 3	0.371
	5.0	3.7779E - 3	2.96E - 3	0.439
0.1	1.0	3.4867E - 1	1.92E - 2	0.052
	2.0	1.2158E - 1	1.38E - 2	0.102
	3.0	4.2391E-2	7.40E - 3	0.149
	4.0	1.4781E - 2	3.53E - 3	0.193
	5.0	5.1538E - 3	1.58E - 3	0.234
0. 05	1.0	3.5849E - 1	9.39E - 3	0.0255
	2.0	1.2851E - 1	6.82E - 3	0.0504
	3.0	4.6070E - 2	3.72E - 3	0.0747
	4.0	1.6515E - 2	1.80E - 3	0.0983
	5.0	5.9205E - 3	8.17E - 4	0.121

$$\begin{cases} Y'(x) = \frac{Y(x) + x^2 - 2}{x + 1}; & x \ge 0\\ Y(0) = 2 \end{cases}$$

$$y_{n+1} = y_n + h \frac{y_n + x_n^2 - 2}{x_n + 1}$$
; $n \ge 0$

Euler Yönteminde Yakınsaklık Analizi

Taylor teoremi kullanılarak

$$Y(x_{n+1}) = Y(x_n) + hY'(x_n) + \frac{h^2}{2}Y''(\xi_n); \quad x_n < \xi_n < x_{n+1}$$

$$Y' = f(x, Y(x)) \Longrightarrow$$

$$Y(x_{n+1}) = Y(x_n) + hf(x, Y(x)) + \frac{h^2}{2}Y''(\xi_n); \quad x_n < \xi_n < x_{n+1}$$

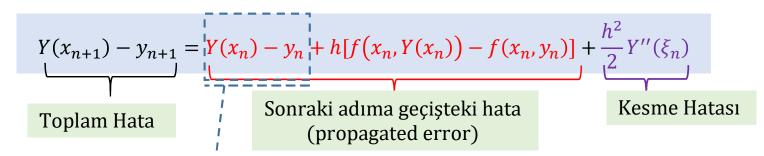
$$T_{n+1} = \frac{h^2}{2} Y''(\xi_n)$$
: Kesme Hatası (Truncation Error)

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + hf(x, Y(x))$$
 yaklaşıklığının hatası $T_{n+1} = \frac{h^2}{2}Y''(\xi_n)$ dir

Euler Yönteminde Yakınsaklık Analizi

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$$

$$Y(x_{n+1}) = Y(x_n) + hf(x, Y(x)) + \frac{h^2}{2}Y''(\xi_n); \quad x_n < \xi_n < x_{n+1}$$



Önceki adımdaki hata

Ortalama değer teoreminden

$$h\big[f\big(x_n,Y(x_n)\big)-f(x_n,y_n)\big]=\frac{\partial f(x_n,z_n)}{\partial z}\big[Y(x_n)-y_n\big]\,;\,\,z_n\,\,,y_n\,\,\mathrm{ile}\,\,Y(x_n)\,\,\mathrm{arasında}\,\,\mathrm{bir}\,\,\mathrm{de\check{g}er}$$

$$e_k = Y(x_n) - y_k$$
; $k > 0$; hata olmak üzere

$$e_{n+1} = \left[1 + h \frac{\partial f(x_n, z_n)}{\partial z}\right] e_n + \frac{h^2}{2} Y''(\xi_n)$$

Euler Yönteminde Yakınsaklık Analizi

örnek:
$$\begin{cases} Y'(x) = 2x; & x \ge 0 \\ Y(0) = 0 \end{cases} \to \tan(\text{gerçek})$$
çözüm: $Y(x) = x^2$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = 0 \implies e_{n+1} = \left[1 + h \frac{\partial f(x_n, z_n)}{\partial z} \right] e_n + \frac{h^2}{2} Y''(\xi_n) \implies e_{n+1} = e_n + h^2$$

$$(Y''(\xi_n) = 2)$$

$$e_0 = 0$$

$$e_n = nh^2$$
; $n \ge 0$

$$nh = x_n \Longrightarrow e_n = hx_n \Longrightarrow$$
 Hata her noktada h ile orantılı

Kesme (truncation) hatası h^2 ile orantılı olmasına rağmen toplam hata (birikimsel olduğundan) h ile orantılı

Sonuç: Euler yönteminde hata h ile orantılı olduğundan bu yöntem çok etkin bir yöntem değildir.

Euler Yönteminde Yakınsaklık Analizi

Teorem: Y(x), $[x_0, b]$ aralığında 2 kez türevlenebilir ve Y'(x) = f(x, Y(x)) denkleminin gerçek çözümü ve

$$K = \sup_{\substack{-\infty < z < \infty \\ x_0 \le x \le b}} \left| \frac{\partial f(x, z)}{\partial z} \right| < \infty \text{ olmak ""} zere$$

$$|Y(x_n) - y_h(x_n)| \le e^{(b-x_0)K}|Y_0 - y_0| + h\left[\frac{e^{(b-x_0)K} - 1}{2K}\right] \max_{x_0 \le x \le b} |Y''(x)|; x_0 \le x_n \le b$$

$$y_0 = Y_0 \Longrightarrow |Y(x_n) - y_h(x_n)| \le ch ; x_0 \le x_n \le b$$

Euler yönteminde $|Y(x_n) - y_h(x_n)|$: hata sınırı h ile orantılı. \Rightarrow Euler yöntemi 1. mertebeden doğrulukta (First order accuracy)

Genel halde $|Y(x_n) - y_h(x_n)| \le ch^p$; $x_0 \le x_n \le b \Longrightarrow p$.mertebeden doğruluk

Geri Fark Euler Yöntemi

İleri Fark Nümerik Türev Formülü :
$$Y'(x) \approx \frac{1}{h}[Y(x+h) - Y(x)]$$

 $x = x_n$ noktası için dif. denklem $Y'(x_n) = f(x_n, Y(x_n))$

$$\frac{1}{h}[Y(x_{n+1}) - Y(x_n)] \approx f(x_n, Y(x_n))$$

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + hf(x_n, Y(x_n))$$

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$$
; $n = 0,1,2,...,N-1$

Nümerik Çözüm (Euler) ileri fark

$$Y'(x) \approx \frac{1}{h}[Y(x) - Y(x - h)]$$
: Geri Fark Nümerik Türev Formülü kullanılırsa :

$$hY'(x) = Y(x) - Y(x - h) \Longrightarrow Y(x) = Y(x - h) + hY'(x) \Longrightarrow$$

$$Y(x) = Y(x - h) + hf(x, Y(x)) \Longrightarrow y_n = y_{n-1} + hf(x_n, y_n) \Longrightarrow$$

 $Y'(x_n) = f(x_n, Y(x_n))$ denkleminin ayrıklaştırılmış hali

$$y_n = y_{n-1} + hf(x_n, y_n)$$
; $n = 1, 2, ..., N$

Geri Fark Euler (Backward Euler) Yöntemi

$$Y'(x_n) = f(x_n, Y(x_n))$$
 denkleminin ayrıklaştırılmış hali $y_n = y_{n-1} + hf(x_n, y_n)$; $n = 1, 2, ..., N$

indisi sıfırdan başlatabilmek adına 1 adım kaydıralım: ⇒

Çözüm:
$$\begin{cases} y_{n+1} = y_n + hf(x_{n+1}, y_{n+1}) \text{ ; } n = 0,\!12, \dots, N-1 \\ y_0 = Y(x_0) = Y_0 \end{cases}$$

 $|Y(x_n) - y_h(x_n)|$: hata sınırı yine h ile orantılı. \Rightarrow Geri Fark Euler yöntemi de 1. mertebeden doğrulukta (First order accuracy)

 $y_{n+1}=y_n+hf(x_{n+1},y_{n+1})$ ifadesi klasik Eulerdeki kadar basit değil zira genel halde y_{n+1} lineer olmayan bir denklemden çözülmek zorunda

 y_{n+1} bir nonlineer denklemden kök bulma şeklinde elde ediliyorsa bunlara kapalı (implicit) yöntemler denir. y_{n+1} eğer bu denklemden direk olarak çözülebiliyorsa bu da açık (explicit) yöntem olarak bilinir.

Genel Halde:

Klasik Euler yöntemi :Açık (Explicit)

Geri Fark Euler yöntemi: Kapalı (implicit)

Geri Fark Euler (Backward Euler) Yöntemi

 $y_{n+1} = y_n + hf(x_{n+1}, y_{n+1})$ denkleminden her adımda bir kök bulma problemi çok zahmetli (işlem yükü fazla) \Rightarrow

Bir başlangıç değeri seçilerek basit bir iterasyonla (sabit nokta iterasyonu gibi) çözüm yapılabilir.

$$y_{n+1}^{(0)}$$
 başlangıç değerinden hareketle ; $y_{n+1}^{(j+1)} = y_n + hf\left(x_{n+1}, \ y_{n+1}^{(j)}\right)$; $j=0,1,2,\dots$

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_{n+1}, y_{n+1})$$

$$y_{n+1}^{(j+1)} = y_{n+1}^{(j)} + hf(x_{n+1}, y_{n+1}^{(j)})$$

$$y_{n+1} - y_{n+1}^{(j+1)} = h \left[f(x_{n+1}, y_{n+1}) - f(x_{n+1}, y_{n+1}^{(j)}) \right] \approx h \frac{\partial f(x_{n+1}, y_{n+1})}{\partial z} (y_{n+1} - y_{n+1}^{(j)})$$

$$'j + 1' \text{ deki hata}$$

$$'j' \text{ deki hata}$$

$$\left| h \frac{\partial f(x_{n+1}, y_{n+1})}{\partial z} \right| < 1$$
 ise hatalar giderek küçülür ve yöntem (fixed point iter.) yakınsar

Geri Fark Euler (Backward Euler) Yöntemi

Pratikte iyi bir $y_{n+1}^{(0)}$ başlangıç değeri ile küçük h değerleri için tek bir iterasyonla y_{n+1} oldukça yüksek doğrulukta belirlenir

Başlangıç değeri için Klasik Euler kullanılırsa

$$y_{n+1}^{(0)} = y_n + hf(x_n, y_n)$$

Bu halde bu denkleme tahmin yada kestirim (predictor equation) denklemi diyoruz.

Bu halde geri fark Euler için iterasyon şeması:

$$\bar{y}_{n+1} = y_n + hf(x_{n+1}, y_n)$$

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_{n+1}, \bar{y}_{n+1}) \Longrightarrow$$

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_{n+1}, y_n + hf(x_{n+1}, y_n))$$

Geri Fark Euler Yöntemi de 1. mertebe doğrulukta

Genel halde $|Y(x_n) - y_h(x_n)| \le ch^p$; $x_0 \le x_n \le b \Longrightarrow p$.mertebeden doğruluk

Trapezoidal Yöntemi

Euler yöntemlerinin (ileri ya da geri) dezavantajı düşük doğruluk (düşük yakınsaklık hızı) mertebesi

Trapezoidal Yöntemi:

Y'(x) = f(x, Y(x)) denklemi integre edilerek:

$$\int_{x_n}^{x_{n+1}} Y'(x)dx = \int_{x_n}^{x_{n+1}} f(x,Y(x))dx \implies Y(x_{n+1}) = Y(x_n) + \int_{x_n}^{x_{n+1}} f(x,Y(x))dx \implies$$

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + \frac{h}{2} \left[f\left(x_n, Y(x_n)\right) + f\left(x_{n+1}, Y(x_{n+1})\right) \right] \Longrightarrow$$

$$\begin{cases} y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1})]; n \ge 0 \\ y_0 = Y_0 \end{cases}$$

Trapezoidal Yöntemi: 2. mertebe doğrulukta ve mutlak stabil; Ancak yine geri fark Euler gibi kapalı (Implicit) (Yani Nonlineer kök bulma problem içeriyor)

Trapezoidal Yöntemi

$$y_{n+1}^{(j+1)} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, y_{n+1}^{(j)})]; j = 0,1,2,...$$

Her bir adımda bu iterasyonun yapılması gerekir h yeterince küçükse $y_{n+1}^{(j)} \to y_{n+1} \ (j \to \infty)$

$$\left| h \frac{\partial f(x_{n+1}, y_{n+1})}{\partial z} \right| < 1 \quad (Yakınsaklık Koşulu)$$

Başlangıç değeri için yine Klasik Euler kullanılırsa

$$y_{n+1}^{(0)} = y_n + hf(x_n, y_n)$$
; Predictor Eqn

Başlangıç değeri için alternatif olarak Adam—Bashforth formülü de kullanılabilir

$$y_{n+1}^{(0)} = y_n + \frac{h}{2} [3f(x_n, y_n) - f(x_{n-1}, y_{n-1});$$
 Predictor Eqn

Taylor ve Runge-Kutta Yöntemleri

 $Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + h Y'(x_n) \leftarrow Lineer Taylor polinomu ile bulunan EULER yaklaşımı$

Yakınsama hızını artırmak için daha yüksek mertebeden Taylor polinomu kullanılabilir.

Genel olarak $Y'(x) = f(x, Y(x)); x_0 \le x \le b; Y(x_0) = Y_0$ denkleminin çözümü için

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + h Y'(x_n) + \dots + \frac{h^p}{p!} Y^{(p)}(x_n)$$
; yüksek mertebe yaklaşıklığı kullanılırsa;

Kesme (truncation error) hatası:
$$T_{n+1} = \frac{h^{p+1}}{(p+1)!} Y^{(p+1)}(\xi_n); \quad x_n \le \xi_n \le x_{n+1}$$

 $Y'(x), Y''(x), ..., Y^{(p)}(x)$ türevlerinin hesabı orjinal dif. denklemi kapalı formda türetilmesiyle bulunur. Bu ifadelerde sadece x_n ve $Y(x_n)$ görünmelidir.

Taylor ve Runge-Kutta Yöntemleri

$$Y'(x) = f(x, Y(x)); z = Y(x) \Rightarrow Y'(x) = f(x, z) \Rightarrow Y''(x) = \frac{\partial f}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial x} = f_x + f_z f$$

$$Y'''(x) = f_{xx} + 2f_{xz}f + f_{zz}f^2 + f_z(f_x + f_z f)$$
...

Çözüm:
$$y_{n+1} = y_n + h y_n' + \frac{h^2}{2} y_n'' + \dots + \frac{h^p}{p!} y_n^{(p)}$$

Taylor Yöntemi

Taylor ve Runge-Kutta Yöntemleri

Örnek:
$$Y'(x) = -Y(x) + 2\cos x$$
; $Y(0) = 1$ (Gerçek (Tam)Çözüm): $Y(x) = \sin x + \cos x$

2. Mertebe (Kuadratik) Taylor Açılımı ile:

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + h Y'(x_n) + \frac{h^2}{2} Y''(x_n) ;$$

$$T_{n+1} = \frac{h^3}{6} Y'''(\xi_n); \ x_n \le \xi_n \le x_{n+1}$$

$$Y'(x_n) = -Y(x_n) + 2\cos x_n$$

$$Y''(x_n) = -Y'(x_n) - 2\sin x_n = Y(x_n) - 2\cos x_n - 2\sin x_n$$

$$Y(x_{n+1}) \approx Y(x_n) + h \left[-Y(x_n) + 2\cos x_n \right] + \frac{h^2}{2} \left[Y(x_n) - 2\cos x_n - 2\sin x_n \right];$$

$$y_{n+1} = y_n + h \left[-y_n + 2\cos x_n \right] + \frac{h^2}{2} \left[y_n - 2\cos x_n - 2\sin x_n \right]; \quad n \ge 0$$

$$y_0 = 1$$

Taylor ve Runge-Kutta Yöntemleri

2. Mertebe Taylor Yöntemi

hx $y_h(x)$ HataHata (Klasik Euler)0.12.0 0.492225829 $9.25E-4$ $-4.64E-2$ 4.0 -1.411659477 $1.21E-3$ $3.91E-2$ 6.0 0.682420081 $-1.67E-3$ $1.39E-2$ 8.0 0.843648978 $2.09E-4$ $-5.07E-4$ 10.0 -1.384588757 $1.51E-3$ $2.83E-3$ 0.05 2.0 0.492919943 $2.31E-4$ $-2.30E-2$ 4.0 -1.410737402 $2.91E-4$ $1.92E-2$					
$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	h	x	$y_h(x)$	Hata	
$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	0.1	2. 0	0.492225829	9.25E-4	-4.64E-2
8.0 0.843648978 $2.09E - 4$ $-5.07E - 4$ 10.0 -1.384588757 $1.51E - 3$ $2.83E - 3$ 0.05 2.0 0.492919943 $2.31E - 4$ $-2.30E - 2$		4. 0	-1.411659477	1.21E - 3	3.91E - 2
$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$		6. 0	0.682420081	-1.67E - 3	1.39E - 2
0.05 2.0 0.492919943 $2.31E-4$ $-2.30E-2$		8. 0	0.843648978	2.09E - 4	-5.07E-4
0.00		10.0	-1.384588757	1. $51E - 3$	2.83E - 3
4.0 -1.410737402 2.91 $E-4$ 1.92 $E-2$	0. 05	2. 0	0.492919943	2.31E - 4	-2.30E-2
		4. 0	-1.410737402	2.91E - 4	1.92E - 2
6. 0 0.681162413 $-4.08E-4$ $6.97E-2$		6. 0	0.681162413	-4.08E-4	6.97E - 2
8.0 0.848301368 $5.68E-5$ $-2.50E-2$		8. 0	0.848301368	5.68E - 5	-2.50E-2
10.0 -1.383454154 3.62 $E-4$ 1.39 $E-2$		10.0	-1.383454154	3.62E-4	1.39E - 2

$$Y'(x) = -Y(x) + 2\cos x; Y(0) = 1$$
(Gerçek (Tam)Çözüm): $Y(x) = \sin x + \cos x$

h yarıya indiğinde hata 4 kat azalıyor



Yüksek mertebe Taylor Yöntemi Euler'den daha hızlı yakınsak ve hatası da daha düşük

$$y_{n+1} = y_n + h \left[-y_n + 2\cos x_n \right] + \frac{h^2}{2} \left[y_n - 2\cos x_n - 2\sin x_n \right]; \quad n \ge 0$$

$$y_0 = 1$$

Runge-Kutta Yöntemleri:

Taylor yöntemi kavramsal olarak kolay ancak zaman alıcı ve yüksek mertebe türev hesapları içeriyor. Bundan kaçınmak ancak doğruluk seviyesini de yine yüksek tutabilmek amacıyla Runge-Kutta yöntemleri uygulanır

Yöntemin temel felsefesi: Y' = f(x, z) yi daha çok nokta ile hesaplayarak eğimi daha yüksek doğrulukta hesaplamak ve Taylor'daki doğruluğa yaklaşmak

Runge-Kutta Yönteminin Genel Yapısı

$$y_{n+1} = y_n + h F(x_n, y_n; h); n \ge 0; y_0 = Y_0$$

 $F(x_n, y_n; h)$ terimi ortalama eğime karşı düşen bir terimdir. (x_n, x_{n+1}) aralığında daha yüksek doğrulukta bir eğim hesabı yapabilmek için çeşitli yaklaşımlar önerilebilir. Klasik Euler yönteminde bu eğim doğrudan ilk nokta olan x_n noktasında hesaplanıyor. Geriye doğru Euler yönteminde ise son nokta x_{n+1} baz alınmış oluyor

Runge-Kutta Yöntemleri:

2. Mertebe Runge-Kutta Yöntemi:

Ortalama eğim hesabı için kullanacağımız $F(x_n, y_n, h)$ fonksiyonunu Taylor Polinomuna benzetmeye çalışacağız \Rightarrow

$$F(x, y; h) = \gamma_1 f(x, y) + \gamma_2 f(x + \alpha h, y + \beta h f(x, y))$$

 $\{\gamma_1, \gamma_2, \alpha, \beta\}$ katsayılar dörtlüsü uygun şekilde belirlenmeye çalışılır:

$$y_{n+1} = y_n + h F(x_n, y_n; h) \Longrightarrow$$

$$y_{n+1} = y_n + h\gamma_1 f(x_n, y_n) + h\gamma_2 f(x_n + \alpha h, y_n + \beta h f(x_n, y_n))$$

Kesme hatası

$$T_{n+1} = Y(x_{n+1}) - [Y(x_n) + hF(x_n, Y(x_n); h)] \rightarrow \sigma(h^3)$$

(Taylordaki gibi hatanın mertebesi h³ olsun istiyoruz)

Runge-Kutta Yöntemleri:

2. Mertebe Runge-Kutta Yöntemi:

$$f(x + \alpha h, y + \beta h f(x, y)) = f(x + \alpha h, y) + \frac{\partial f}{\partial z}(x + \alpha h, y)\beta h f(x, y) + \sigma(h^2) \Longrightarrow$$
$$f(x + \alpha h, y + \beta h f(x, y)) = f + f_x \alpha h + f_z \beta h f(x, y) + \sigma(h^2)$$

$$Y(x+h) = Y(x) + h Y'(x) + \frac{h^2}{2}Y''(x) + \sigma(h^3)$$

$$Y'(x) = f$$

$$Y''(x) = f_x + f_z f$$

$$Y(x+h) = Y(x) + h f(x, Y(x)) + \frac{h^2}{2} [f_x + f_z f] + \sigma(h^3)$$

Runge-Kutta Yöntemleri:

2. Mertebe Runge-Kutta Yöntemi:

$$Y(x+h) - [Y(x) + h F(x,Y(x);h)]$$

$$= Y + hf + \frac{h^2}{2} [f_x + f_z f] - [Y + h\gamma_1 f + \gamma_2 h(f + \alpha h f_x + \beta h f_z f)] + \sigma(h^3)$$

$$= h(1 - \gamma_1 - \gamma_2) f + \frac{h^2}{2} [(1 - 2\gamma_2 \alpha) f_x + (1 - 2\gamma_2 \beta) f_z f] + \sigma(h^3) \Rightarrow$$

$$1 - \gamma_1 - \gamma_2 = 0$$

$$1 - 2\gamma_2 \alpha = 0$$

$$1 - 2\gamma_2\beta = 0$$

$$\alpha = \beta = \frac{1}{2\gamma_2}; \gamma_1 = 1 - \gamma_2$$

$$\gamma_2$$
 çeşitli şekillerde seçilebilir: $\gamma_2=\frac{1}{2}$; $\gamma_2=\frac{3}{4}$; $\gamma_2=1$

Runge-Kutta Yöntemleri:

2. Mertebe Runge-Kutta Yöntemi:

$$\gamma_2 = \frac{1}{2} \ alınırsa; \alpha = \beta = 1; \gamma_1 = \frac{1}{2}$$
 HEUN Yöntemi

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_n + h, y_n + hf(x_n, y_n))]; \quad n \ge 0$$

$$x_{n+1}$$
Euler den bulunan y_{n+1}

$$f(x_n, y_n)$$
 ve $f(x_{n+1}, y_n + hf(x_n, y_n))$ eğimlerinin ortalaması alınarak

 (x_n, x_{n+1}) aralığındaki ortalama eğim bulunmuş oldu

$$F(x_n, y_n; h) = \frac{1}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_n + h, y_n + hf(x_n, y_n))]$$

Runge-Kutta Yöntemleri

2. Mertebe Runge Kutta (Heun) Yöntemi

h	x	$y_h(x)$	Hata	Hata (Klasik Euler)
0.1	2. 0	0.491215673	1. $93E - 3$	-4.64E-2
	4. 0	-1.407898629	-2.55E - 3	3.91E - 2
	6. 0	0.680696723	5.81E - 5	1.39E - 2
	8. 0	0.84137339	2.48E - 3	-5.07E-4
	10.0	-1.380966579	-2.13E-3	2.83E - 3
0. 05	2. 0	0.492682499	4.68E - 4	-2.30E-2
	4. 0	-1.409821234	-6.25E-4	1.92E - 2
	6. 0	0.680734664	2.01E - 5	6.97E - 2
	8. 0	0.843254396	6.04E - 4	-2.50E-2
	10.0	-1.3824569379	-5.23E-4	1.39E - 2

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_n + h, y_n + hf(x_n, y_n))]; n \ge 0$$

$$Y'(x) = -Y(x) + 2\cos x; Y(0) = 1$$
(Gerçek (Tam)Çözüm): $Y(x) = \sin x + \cos x$

h yarıya indiğinde hata 4 kat azalıyor



Heun Yöntemi Euler'den daha hızlı yakınsak ve hatası da daha düşük

$$f(x,y) = -y + 2\cos x$$