

3-1 已知初值问题  $\begin{cases} y' = \frac{2x}{3y^2} \\ y(0) = 1 \end{cases}$  的精确解为  $y = \sqrt[3]{1+x^2}$ ，用差分方法研究这个问题在  $[0,1]$

上， $h = 0.1$  时的数值解。可以首先验证其精确解如图：

```
>> for i=1:10
X(i)=f0(i/10);
end
>> X'

ans =

    1.003322283542089
    1.013159403820177
    1.029142466571507
    1.050717574498580
    1.077217345015942
    1.107931651350893
    1.142164759185383
    1.179273707994073
    1.218688907741976
    1.259921049894873
```

### 1. 欧拉方法

欧拉方法用差分形式  $\frac{f(x+h)-f(x)}{h}$  来近似代替  $f'(x)$ ，推导出递推方程

$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$  进行计算，计算量小，但欧拉方法精度较低，仅有 1 阶代数精度，

从结果的比较中可见精确度只有  $10^{-1}$

```

>> f=@(x,y)2*x/(3*y^2);
>> Euler(f,0,1,10,1)

ans =

           0  1.000000000000000
0.100000000000000  1.000000000000000
0.200000000000000  1.006666666666667
0.300000000000000  1.019823984328173
0.400000000000000  1.039053996210607
0.500000000000000  1.063753742840065
0.600000000000000  1.093211287375390
0.700000000000000  1.126680984094971
0.800000000000000  1.163443468397965
0.900000000000000  1.202844551131971
1.000000000000000  1.244314379696825

```

```

1  function E = Euler( f, a, b, N, ya )
2
3  h=(b-a)/N;
4  y=zeros(1,N+1);
5  x=zeros(1,N+1);
6  y0=zeros(1,N+1);
7  y(1)=ya;
8  x=a:h:b;
9  for i=1:N
10     y(i+1)=y(i)+h*feval(f,x(i),y(i));
11 end
12 E=[x',y'];

```

## 2. 改进欧拉方法

改进欧拉方法运用了预报校正系统来修正误差，与欧拉方法相比精度显著提高：

$$\begin{cases} \bar{y}_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n) \\ y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2} [f(x_n, y_n) + f(x_{n+1}, \bar{y}_{n+1})] \end{cases}$$

```

>> MendEuler(f,0,1,10,1)

ans =

           0  1.000000000000000
0.100000000000000  1.003333333333333
0.200000000000000  1.013180434398852
0.300000000000000  1.029171244550309
0.400000000000000  1.050751079998023
0.500000000000000  1.077252310612832
0.600000000000000  1.107965053358377
0.700000000000000  1.142194135689444
0.800000000000000  1.179297284217600
0.900000000000000  1.218705575564524
1.000000000000000  1.259930265862033

```

```

1  function E = MendEuler( f, a, b, N, ya )
2
3  h=(b-a)/N;
4  y=zeros(1,N+1);
5  x=zeros(1,N+1);
6  y(1)=ya;
7  x=a:h:b;
8  for i=1:N
9      y1=y(i)+h*feval(f,x(i),y(i));
10     y2=y(i)+h*feval(f,x(i+1),y1);
11     y(i+1)=(y1+y2)/2;
12 end
13 E=[x',y'];
14
15 end
16

```

## 3. 四阶龙格-库塔方法

四阶龙格-库塔方法将步长区间 $[x_n, x_{n+1}]$ 四等分并计算四个子区间上函数斜率的加权平均, 其中为计算子区间斜率设计了预报校正系统, 从比较中可以看到精确度达到了 $10^{-6}$ , 在精确度与计算量间取得可以满意的平衡:

```
>> Rungkuta4(f, 0, 1, 10, 1)

ans =

    0    1.000000000000000
    0.100000000000000    1.003322292719565
    0.200000000000000    1.013159438200695
    0.300000000000000    1.029142535439115
    0.400000000000000    1.050717679021905
    0.500000000000000    1.077217479999272
    0.600000000000000    1.107931808368870
    0.700000000000000    1.142164929384162
    0.800000000000000    1.179273883780467
    0.900000000000000    1.218689083410464
    1.000000000000000    1.259921221582087

fx >>
```

```
1 function R = Rungkuta4( f, a, b, N, ya )
2
3 h=(b-a)/N;
4 y=zeros(1,N+1);
5 x=zeros(1,N+1);
6 y(1)=ya;
7 x=a:h:b;
8 for i=1:N
9     k1=feval(f, x(i), y(i));
10    k2=feval(f, x(i)+h/2, y(i)+k1*h/2);
11    k3=feval(f, x(i)+h/2, y(i)+k2*h/2);
12    k4=feval(f, x(i)+h, y(i)+k3*h);
13    y(i+1)=y(i)+(k1+2*k2+2*k3+k4)*h/6;
14 end
15 R=[x', y'];
16
17 end
```

3-2 四阶亚当姆斯方法的基本思路依然是求子区间斜率的加权和, 但通过利用之前已经完成计算的点进行迭代, 能有效降低计算量, 同时从结果来看精确度较高, 能达到 $10^{-5}$ ; 改进的四阶亚当姆斯方法设计了预估校正, 计算结果精确度更高, 达到 $10^{-7}$

```
命令行窗口

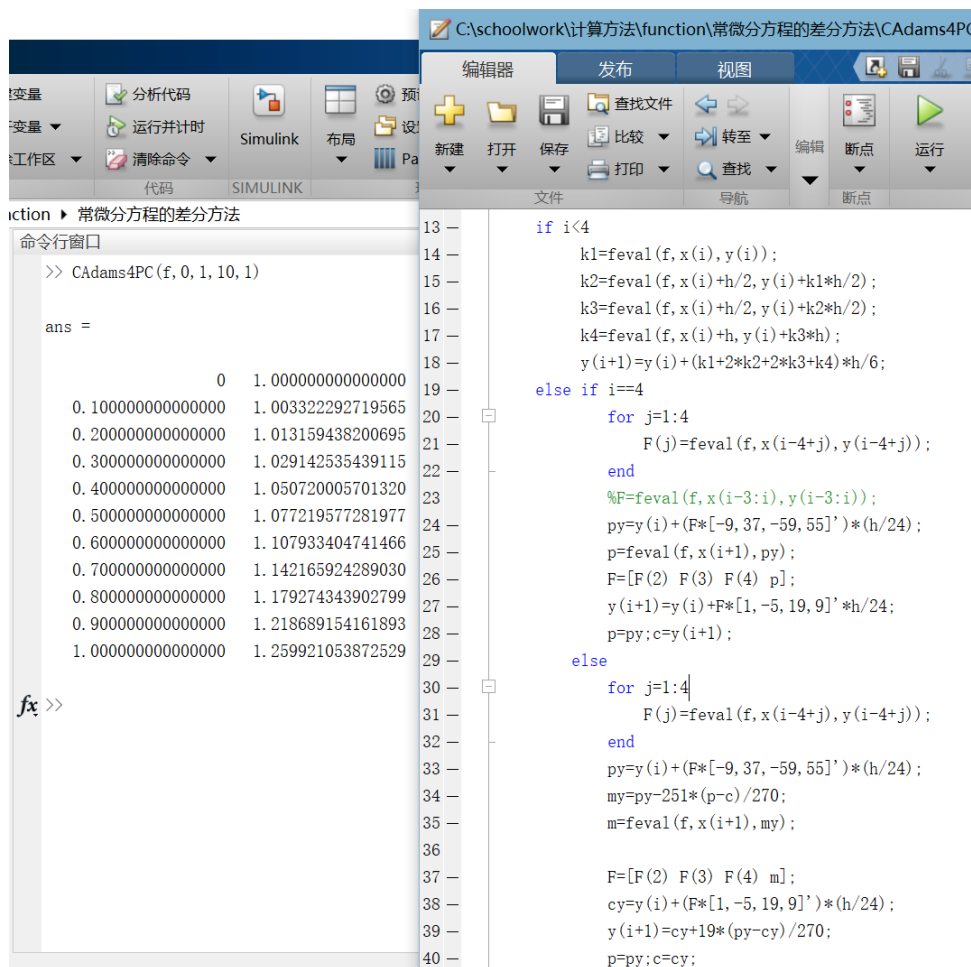
>> Adams4PC(f, 0, 1, 10, 1)

ans =

    0    1.000000000000000
    0.100000000000000    1.003322292719565
    0.200000000000000    1.013159438200695
    0.300000000000000    1.029142535439115
    0.400000000000000    1.050720005701320
    0.500000000000000    1.077222006226289
    0.600000000000000    1.107937969725546
    0.700000000000000    1.142171994240437
    0.800000000000000    1.179281183806477
    0.900000000000000    1.218696130520936
    1.000000000000000    1.259927725124502

fx >>
```

```
3 if N<4
4     return;
5 end
6 h=(b-a)/N;
7 x=zeros(1,N+1);
8 y=zeros(1,N+1);
9 x=a:h:b;
10 y(1)=ya;
11 F=zeros(1,4);
12 for i=1:N
13     if i<4
14         k1=feval(f, x(i), y(i));
15         k2=feval(f, x(i)+h/2, y(i)+k1*h/2);
16         k3=feval(f, x(i)+h/2, y(i)+k2*h/2);
17         k4=feval(f, x(i)+h, y(i)+k3*h);
18         y(i+1)=y(i)+(k1+2*k2+2*k3+k4)*h/6;
19     else
20         for j=1:4
21             F(j)=feval(f, x(i-4+j), y(i-4+j));
22         end
23         py=y(i)+F*[-9, 37, -59, 55]'*h/24;
24         p=feval(f, x(i+1), py);
25         F=[F(2) F(3) F(4) p];
26         y(i+1)=y(i)+F*[1, -5, 19, 9]'*h/24;
27     end
28 end
```



实验体会：差分方法的最基本手段是用  $\frac{f(x+h) - f(x)}{h}$ （或其极限意义上的等价形式）近似代替  $f'(x)$ ，欧拉方法基于这条思路设计，但光凭此精度较低不能满足；龙格-库塔方法通过四等分子区间，分别求斜率并加权求和得到精度较高的解；亚当姆斯方法同样求加权求和解，但由于其复用之前的计算结果，能有效减少计算量。值得注意的是预报校正系统的运用，这几乎适用于任何差分方法，而同时大大提高精度，在设计其他算法时值得考虑加入预报校正系统。