

Методы Рунге-Кутты численного решения задачи Коши для нормальных обыкновенных дифференциальных уравнений и систем

Рассмотрим задачу Коши для обыкновенного дифференциального уравнения 1-ого порядка:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = f(t, x), & t \in [a; b]; \\ x(a) = c_0, \end{cases} \quad (1)$$

где $c_0 \in \mathbb{R}$ – начальное условие и $x_0 \in C^{p+1}([a; b], \mathbb{R})$ – единственное решение этой задачи.

Согласно курсу «Обыкновенные дифференциальные уравнения», метод ломанных Эйлера вычисления решения задачи (1) является аналитически корректным и индуцирует схему сеточных аналогов задачи:

$$\begin{cases} k \in \mathbb{N}; \\ u_0 = c_0; \\ u_1 = u_0 + h \cdot f(\tau_0, u_0); \\ u_2 = u_1 + h \cdot f(\tau_1, u_1); \\ \dots\dots\dots \\ u_k = u_{k-1} + h \cdot f(\tau_{k-1}, u_{k-1}), \end{cases} \quad (2)$$

где $A = \langle a = \tau_0, \tau_1, \dots, \tau_k = b \rangle$ – равномерная сетка отрезка $[a; b]$ шага $h = \frac{b-a}{k} = \text{stp}(A)$ и

${}^>\mathbf{u} = [u_0, u_1, \dots, u_k]$ – сеточное приближённое решение задачи (1).

Для построения этой схемы используется рабочая формула:

$$x_0(t+h) = x_0(t) + hf(t, x_0(t)) + O(h^2) \text{ при } h \rightarrow 0, \quad (3)$$

где $t \in [a; b]$ и x_0 – решение задачи (1).

Схема (2) определяет Метод Рунге-Кутты 1-го порядка.

Метод Рунге-Кутты m -го порядка определяется так называемой матрицей Бутчера $\mathbf{B} \in L(\mathbb{R}; m)$ вида

$$\mathbf{B} = \begin{pmatrix} \gamma_1 & \gamma_2 & \gamma_3 & \gamma_4 & \dots\dots\dots & \gamma_m \\ \alpha_2 & \beta_2^1 & 0 & \dots\dots\dots & 0 \\ \alpha_3 & \beta_3^1 & \beta_3^2 & 0 & \dots\dots\dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \alpha_{m-1} & \beta_{m-1}^1 & \beta_{m-1}^2 & \dots\dots\dots & \beta_{m-1}^{m-2} & 0 \\ \alpha_m & \beta_m^1 & \beta_m^2 & \dots\dots\dots & \beta_m^{m-2} & \beta_m^{m-1} \end{pmatrix} \quad (4)$$

где ковектор ${}^<\boldsymbol{\gamma} = [\gamma_1, \dots, \gamma_m] \in {}^<\mathbb{R}^m$ удовлетворяет условию:

$$\gamma_1 + \dots + \gamma_m = 1. \quad (5)$$

Компоненты матрицы Бутчера $\mathbf{B} \in L(\mathbb{R}; m)$ вида (4) определяют при достаточно малых h , $(\tau, y) \in [a; b] \times \mathbb{R}$ и функции $f(t, x)$ отображение ${}^>\boldsymbol{\omega} = [\omega_1, \dots, \omega_m] \in C^{p+1}([a; b] \times \mathbb{R} \times \mathbb{R}_+, {}^>\mathbb{R}^m)$, которое имеет вид:

$$\left\{ \begin{array}{l} \omega_1(\tau, y, h) = \omega_1 = f(\tau, y); \\ \omega_2(\tau, y, h) = \omega_2 = f(\tau + h\alpha_2, y + h\beta_2^1 \omega_1); \\ \omega_3(\tau, y, h) = \omega_3 = f(\tau + h\alpha_3, y + h(\beta_3^2 \omega_1 + \beta_3^1 \omega_2)); \\ \dots\dots\dots \\ \omega_m(\tau, y, h) = \omega_m = f(\tau + h\alpha_m, y + h \sum_{i=1}^{m-1} \beta_m^i \omega_i), \end{array} \right. \quad (6)$$

Кроме того, матрица Бутчера (4) подбирается таким образом, чтобы для $t \in [a; b]$ и решения $x_0 \in C^{p+1}([a; b], \mathbb{R})$ задачи (3) выполнялась рабочая формула метода Рунге-Кутты m -го порядка вида:

$$x_0(t+h) = x_0(t) + h \cdot \langle \gamma \cdot \rangle \omega(t, x_0(t), h) + O(h^{m+1}), \text{ при } h \rightarrow 0. \quad (7)$$

По аналогии с методом ломанных Эйлера рабочая формула (7) метода Рунге-Кутты порядка m индуцирует схему сеточных аналогов задачи (1) вида:

$$\left\{ \begin{array}{l} k \in N; \\ u_0 = c_0; \\ u_1 = u_0 + h \langle \gamma \cdot \rangle \omega(\tau_0, u_0, h); \\ u_2 = u_1 + h \langle \gamma \cdot \rangle \omega(\tau_1, u_1, h); \\ \dots\dots\dots \\ u_k = u_{k-1} + h \langle \gamma \cdot \rangle \omega(\tau_{k-1}, u_{k-1}, h); \end{array} \right. \quad (8)$$

где $\rangle u = [u_0, u_1, \dots, u_k] \in \rangle \mathbb{R}^{|A|}(A)$ – сеточное приближённое решение задачи (1), $u = \text{spl}_1(A; \rangle u)$ – k -ое приближённое решение задачи (3) при каждом $k \in \mathbb{N}$, сходящееся к решению задачи (3) с m -ым порядком точности.

Число $m+1$ в рабочей формуле (6) метода Рунге-Кутты порядка m называется её (условным) порядком точности на одном шаге и число m – её условным порядком точности. Следовательно, метод ломанных Эйлера, являясь методом Рунге-Кутты порядка единица, имеет единичный условный порядок точности.

Поясним введённое понятие условного порядка точности рабочей формулы метода Рунге-Кутты порядка m . При (достаточно большом) фиксированном $k \in \mathbb{N}$ на одном шаге (длины $h = \frac{b-a}{k} = \text{stp}(A)$) абсолютная погрешность рассматриваемого метода будет величиной порядка Ch^{m+1} , где $C > 0$, что «приведёт» к погрешности $C \cdot h^{m+1} \cdot k = C \cdot h^{m+1} \cdot \frac{b-a}{h} = C(b-a)h^m$ за k шагов метода ($k = \frac{b-a}{h}$).

Пример 1

а) Метод Рунге-Кутты 1-го порядка (метод ломанных Эйлера).

При $m=1$ рабочая формула метода Рунге-Кутты имеет единственно возможный вид (см. (3)):

$$x_0(t+h) = x_0(t) + hf(t, x_0(t)) + \varphi(h). \quad (9)$$

б) Методы Рунге-Кутты 2-го порядка (здесь $\underline{f} = f(t, x(t))$ и $x_0(t+h) = x_0(t) + \int_t^{t+h} f(\tau, x_0(\tau)) d\tau$).

$$x_0(t+h) = x_0(t) + \frac{h}{2} (f(t, x(t)) + f(t+h, x_0(t+h) \cdot f(t, x(t)))) + O(h^3) \quad (10)$$

Рабочая формула (10) является рабочей формулой Эйлера-Коши, в которой прогноз: $x_0(t) = x_0(t) + h \cdot f$ - обеспечивается методом Эйлера и, затем, осуществляется корректировка с использованием формулы трапеций.

Если использовать формулу прямоугольника, то возникает рабочая формула:

$$x_0(t+h) = x_0(t) + hf(t + \frac{1}{2}h, x_0(t) + \frac{1}{2}hf(t, x_0(t))) + O(h^3). \quad (11)$$

в) Методы Рунге-Кутты 3-го и 4-го порядков.

При $m=3$, обычно используется рабочая формула вида:

$$\begin{cases} x_0(t+h) = x_0(t) + \frac{h}{6}(\omega_1 + 4\omega_2 + \omega_3) + O(h^4); \\ \omega_1 = \omega_1(t, x_0(t), h) = f(t, x_0(t)); \\ \omega_2 = \omega_2(t, x_0(t), h) = f(t + \frac{1}{2}h, x_0(t) + \frac{1}{2}h\omega_1); \\ \omega_3 = \omega_3(t, x_0(t), h) = f(t+h, x_0(t) - h\omega_1 + 2h\omega_2). \end{cases} \quad (12)$$

При $m=4$, как правило, используется рабочая формула вида:

$$\begin{cases} x_0(t+h) = x_0(t) + \frac{h}{6}(\omega_1 + 2\omega_2 + 2\omega_3 + \omega_4) + O(h^5); \\ \omega_1 = \omega_1(t, x_0(t), h) = f(t, x_0(t)); \\ \omega_2 = \omega_2(t, x_0(t), h) = f(t + \frac{1}{2}h, x_0(t) + \frac{1}{2}h\omega_1); \\ \omega_3 = \omega_3(t, x_0(t), h) = f(t + \frac{1}{2}h, x_0(t) + \frac{1}{2}h\omega_2); \\ \omega_4 = \omega_4(t, x_0(t), h) = f(t+h, x_0(t) + h\omega_3). \end{cases} \quad (13) \blacktriangleright$$

Замечание

а) С ростом порядка m метода Рунге-Кутты значительно возрастают вычислительные погрешности. Поэтому для $m > 4$ методы Рунге-Кутты практически не используются.

б) Способ практической оценки абсолютной погрешности метода Рунге-Кутты порядка m состоит в следующем:

1) находят при фиксированном (достаточно большом) $k \in N$ приближённое табличное решение $\tilde{u}_{(k)} = [u_0, u_1, \dots, u_k]$ на сетке $A_k = \langle a = \tau_0, \tau_1, \dots, \tau_k = b \rangle$ отрезка $[a; b]$;

2) находят приближённое табличное решение $\overset{*}{u}_{(k)} = [u_0^*, u_1^*, \dots, u_{2k}^*]$ на сетке

$\langle a = \tau_0, \frac{\tau_0 + \tau_1}{2}, \tau_1, \frac{\tau_1 + \tau_2}{2}, \tau_2, \dots, \frac{\tau_{k-1} + \tau_k}{2}, \tau_k = b \rangle$ и, затем, составляют вектор

$\tilde{u}_{(k)} = [u_0^*, u_2^*, u_4^*, \dots, u_{2k}^*]$;

3) величину $\varepsilon = \frac{1}{2^m - 1} \|\tilde{u}_{(k)} - \overset{*}{u}_{(k)}\|$ считают практической погрешностью метода.

г) Методы Рунге-Кутты для решения задачи Коши системы обыкновенных дифференциальных уравнений 1-ого порядка вида (3), где \tilde{x} и \tilde{f} - соответствующие векторные величины (\tilde{f} - векторная функция многих переменных, \tilde{x}_0 - векторная функция одной переменной t), полностью аналогичны рассмотренным выше методам Рунге-Кутты для неvectorных функций. Рабочие формулы таких векторных методов Рунге-Кутты, фактически, имеют ту же форму, что и формулы (10) и (11) ($m=2$), (12) ($m=3$) и (13) ($m=4$). Как и ранее, при $m=1$ метод Рунге-Кутты является векторным методом ломаных Эйлера.

Пример 2

Рассмотрим задачу Коши для линейного обыкновенного дифференциального уравнения n -ого порядка ($n \in \mathbb{N}$ и $n \geq 2$), разрешённого относительно старшей производной, вида:

$$\begin{cases} \frac{d^n y}{dt^n} = g(t, y, y', \dots, y^{(n-1)}), & t \in [a; b]; \\ y(a) = c_{01}; \\ y'(a) = c_{02}; \\ \dots\dots\dots \\ y^{(n-1)}(a) = c_{0n}, \end{cases} \quad (14)$$

где $\mathbf{c}_0 = [c_{01}, \dots, c_{0n}] \in \mathbb{R}^n$ – фиксированный вектор начальных условий и $g \in C^p([a; b] \times \mathbb{R}^n, \mathbb{R})$ – достаточно гладкая функция.

Введя обозначения:

$$\begin{cases} x_1(t) = y(t); \\ x_2(t) = y'(t); \\ \dots\dots\dots \\ x_n(t) = y^{(n-1)}(t); \\ \mathbf{x}(t) = [x_1(t), \dots, x_n(t)], \end{cases}$$

задачу (14) можно представить в виде:

$$\begin{cases} \frac{d\mathbf{x}}{dt} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x}), & t \in [a; b]; \\ \mathbf{x}(a) = \mathbf{c}_0, \end{cases} \quad (15)$$

где $\mathbf{c}_0 \in \mathbb{R}^n$ – фиксированные векторные начальные условия и функция $\mathbf{f}(t, \mathbf{x}(t))$ при любом $t \in [a; b]$ имеет вид:

$$\mathbf{f}(t, \mathbf{x}(t)) = [x_2(t), x_3(t), \dots, x_n(t), g(t, x_1(t), x_2(t), x_3(t), \dots, x_n(t))].$$

Задачу (15) можно решать указанными ранее векторными методами Рунге-Кутты того или иного порядка m . ►

Задача к ДЗ №3 (n – номер группы, N – номер фамилии студента в журнале группы)

Используя метод Рунге-Кутты порядка $m=4$, четырёхшаговый метод Адамса-Башфорта и метод прогноза-коррекции (с четвёртым порядком точности) найти численные решения задачи Коши (шаг сетки $h = 0,05$):

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \frac{2N+3}{N+(n-60)+1} \sin\left(\frac{2N+3}{(N+n-60) \cdot t} x\right), & t \in [0.5; 2.5]; \\ x(0.5) = \frac{N}{4}. \end{cases}$$

Графически проиллюстрировать сравнение приближённых решений. Используя практическое правило Рунге, оценить погрешность приближённого решения по методу Рунге-Кутты порядка $m=4$.