Autor: Krzysztof Barczak

# Metody numeryczne w technice

(kierunek Matematyka)

### Projekt 4

Metoda predyktor-korektor

Napisać procedurę realizującą algorytm metody predyktor-korektor (argumenty: f,  $x_0$ ,  $y_0$ , b, n). Jako metodę startową wykorzystać metodę Rungego-Kutty rzędu trzeciego. Jako metodę predykcji wykorzystać trzy krokową metodę Adamsa-Bashfortha, a jako metodę korekcji trzy krokową metodę Adamsa-Moultona. W metodzie korekcji wykonać dwie iteracje metody iteracji prostej.

Korzystając z napisanej procedury wyznaczyć rozwiązanie przybliżone zagadnienia początkowego:

$$\begin{cases} y'(x) = 2\sin x - y(x), & x \in [0, 15], \\ y(0) = 2. \end{cases}$$

Obliczenia wykonać dla 20 i 100 kroków.

Na wspólnym rysunku wykreślić rozwiązanie dokładne oraz uzyskane rozwiązania przybliżone. Wykreślić także, na jednym rysunku, błędy uzyskanych rozwiązań przybliżonych.

Wyznaczyć także błędy maksymalne oraz średnie dla obu siatek.

## Rozwiązanie

#### Metoda Rungego-Kutty rzędu trzeciego - kod procedury

```
Wejście:

f = f(x,y) - funkcja;

x0, y0 - wartości;

n - liczba kroków;

h - długość kroku.

Wyjście:

(x_i, y_i) dla i = 0, 1, ..., n - punkty.
```

```
In[0]:= Clear[metodaRK3];
      metodaRK3[f_, x0_, y0_, h_, n_] :=
       Module \{xi, yi, xNext = x0, yNext = y0, k1, k2, k3\},
        xi = \{x0\};
        yi = {y0};
        Do
          (*k1=f[xNext,yNext];
         k2=f[xNext+\frac{h}{2},yNext+\frac{h}{2}];
         xNext=xNext+h;
          xi=Append[xi,xNext];
         k3=f[xNext,yNext-h k1+2 h k2];
          yNext=yNext+1/6 h (k1+4 k2+k3);
          yi=Append[yi,yNext],
          {i,0,n-1}*)
         k1 = f[xi[i]], yi[i]];
         k2 = f\left[xi[i] + \frac{h}{2}, yi[i] + \frac{h k1}{2}\right];
         xi = Append[xi, xi[i] + h];
         k3 = f[xi[i+1]], yi[i] - hk1 + 2hk2];
         yi = Append [yi, yi[i]] + \frac{1}{6} h (k1 + 4 k2 + k3)];,
         {i, 1, n}
        ];
        Return[Transpose[{xi, yi}]]
```

#### Metoda predyktor-korektor

```
Wejście:

f - funkcja f = f(x, y),

x0, y0 - wartości x_0, y_0,

b - koniec przedziału,

n - liczba kroków.

Wyjście:

punkty(x_i, y_i), i = 0, 1, ..., n.
```

```
Clear[metodaPK];
metodaPK[f_, x0_, y0_, b_, n_] :=
 Module \Big[ \Big\{ h = \frac{b - x0}{n}, xi, yi, k = 3, fi, yInit = 0, bki, bbar, nmip = 2, temp = 0 \Big\},
  bki = \left\{\frac{23}{12}, -\frac{16}{12}, \frac{5}{12}\right\}; (* indeksowane od 1 *)
  bbar = \left\{\frac{9}{24}, \frac{19}{24}, -\frac{5}{24}, \frac{1}{24}\right\}; (* indeksowane od zera *)
   (* Wyznaczamy węzły siatki *)
   xi = Table[x0 + i * h, {i, k-1}];
   xi = Prepend[xi, x0];
   (* Metoda startowa *)
   yi = metodaRK3[f, x0, y0, h, k-1][All, 2];
   (* Obliczamy fi *)
   fi = Table[f[xi[i]], yi[i]]], {i, 1, k}];
  Do[
    xi = Append[xi, xi[[\eta - 1]] + h];
    (* Predykcja: metodaAB *)
    yInit = yi[[\eta - 1]] + h (bki[[1]] fi[[\eta - 1]] + bki[[2]] fi[[\eta - 2]] + bki[[3]] fi[[\eta - 3]]);
    (* Korekta: metodaAM i metoda iteracji prostej *)
    temp = yInit;
    Do[temp = yi[\eta - 1]] + h (bbar[2]] fi[\eta - 1]] + bbar[3]] fi[\eta - 2]] + bbar[4]] fi[\eta - 3]]) + bbar[4][7]
        h bbar[[1]] f[xi[\eta]], temp], {nmip}];
    yi = Append[yi, temp];
    fi = Append[fi, f[xi[\eta], yi[\eta]]];,
    \{\eta, k+1, n+1\}];
   Return[Transpose[{xi, yi}]]
```

#### Rozwiązanie zagadnienia początkowego

```
In[*]:= dokladne20 = Table[{\left\{ x0 + \frac{i (b - x0)}{n} \right\}, \dokladne /. \{x \rightarrow x0 + i (b - x0) / n} \right\}, \{i, 0, n} \right\};

dokladne100 =

Table[{\left\{ x0 + \frac{i (b - x0)}{n1} \right\}, \dokladne /. \{x \rightarrow x0 + i (b - x0) / n1} \right\}, \{i, 0, n1} \right\};

bledy20 = Table[{\right\{przyblizone20[i, 1]\}, \Abs[przyblizone20[i, 2]\} - \dokladne20[i, 2]\},

{i, Length[dokladne20]\}];

bledy100 = Table[{\right\{przyblizone100[i, 1]\},

Abs[przyblizone100[i, 2]\} - \dokladne100[i, 2]\}, \{i, Length[dokladne100]\}];

bledyWykres20 = ListPlot[bledy20, PlotStyle \rightarrow Orange,

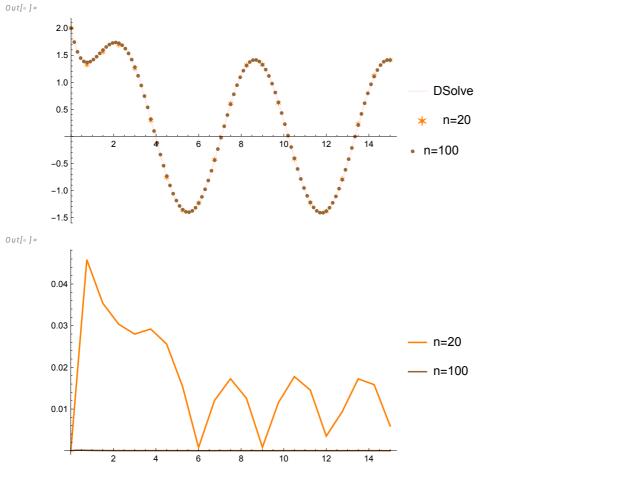
PlotLegends \rightarrow \{"n=20"\}, Joined \rightarrow True, PlotRange \rightarrow All];

bledyWykres100 = ListPlot[bledy100, PlotStyle \rightarrow Brown,

PlotLegends \rightarrow \{"n=100"\}, Joined \rightarrow True, PlotRange \rightarrow All];

Show[dokladneWykres, przyblizoneWykres20, przyblizoneWykres100]

Show[bledyWykres20, bledyWykres100]
```



{0.0458445, 0.000140685}