# Методы Адамса

Методы Адамса являются, в отличие от одношаговых методов Рунге-Кутты, многошаговыми.

## Задача (многошаговый метод общего вида)

Пусть в некоторый момент t известно состояние системы x(t). Требуется найти состояние системы на следующем шаге, то есть x(t+h). При этом, в многошаговых методах также известны состояния системы на предыдущих k-1 шагах.

$$\left. \begin{array}{ll} \mathbf{x}(t), & \mathbf{f}(\mathbf{x}(t)) \\ \mathbf{x}(t-h), & \mathbf{f}(\mathbf{x}(t-h)) \\ \mathbf{x}(t-2h), & \mathbf{f}(\mathbf{x}(t-2h)) \\ \dots \\ \mathbf{x}(t-(k-1)h), & \mathbf{f}(\mathbf{x}(t-(k-1)h)) \end{array} \right\} \xrightarrow{\mathbf{f}} \mathbf{x}(t+h)$$

Здесь  $\dot{x} = \mathbf{f}(x)$ .

Введем упрощающую нотацию. Пусть  $x_n$  – состояние системы на текущем шаге,  $\mathbf{f}_n$  – вектор правой части для этого состояния. Получаем запись:

$$\left.egin{array}{ll} \mathbf{x}_n, & \mathbf{f}_n \ \mathbf{x}_{n-1}, & \mathbf{f}_{n-1} \ \mathbf{x}_{n-2}, & \mathbf{f}_{n-2} \ \cdots \ \mathbf{x}_{n-k+1}, & \mathbf{f}_{n-k+1} \end{array} 
ight\} \stackrel{\mathbf{f}}{ o} \mathbf{x}_{n+1}$$

Так же как и в методах Рунге-Кутты, функция  ${f f}$  может вызываться неограниченное число раз.

## Задача (метод Адамса)

Ранее был рассмотрен общий вид многошаговых методов. В методе Адамса же используются предыдущие значения  $x_{n-1},\dots,x_{n-k+1}$ . Записать это можно так:

$$\left.egin{array}{ccc} \mathbf{x}_n, & \mathbf{f}_n & & & & \\ & \mathbf{f}_{n-1} & & & & \\ & \mathbf{f}_{n-2} & & & & \\ & & \ddots & & & \\ & & \mathbf{f}_{n-k+1} & & & & \end{array}
ight\} \stackrel{\mathbf{f}}{ o} \mathbf{x}_{n+1}$$

В основе методов Адамса лежит экстраполяция (или интерполяция) функции  ${f f}$ , то есть правой части.

Допустим, есть истинная функция  ${f f}$ , проходящая через точки  $(t_{n-k+1},{f f}_{n-k+1}),\dots,(t_n,{f f}_n)$ . Функцию можно аппроксимировать полиномом, который также проходит через эти точки, ожидая, что на интервале  $t_n,t_{n+1}$  поведение полинома не будет сильно отличаться от поведения функции.

## Экстраполяция f на основе k предыдущих значений

Обратные разделенные разности:

$$[\mathbf{f}_n] = \mathbf{f}_n$$
  
 $[\mathbf{f}_n \dots \mathbf{f}_{n-i}] = \frac{[\mathbf{f}_n \dots \mathbf{f}_{n-i+1}] - [\mathbf{f}_{n-1} \dots \mathbf{f}_{n-i}]}{t_n - t_{n-i}}$ 

Так, обратная разделенная разность 0-го порядка в точке  $\mathbf{f}_n$  равна значению  $\mathbf{f}_n$ , а разности высших порядков вычисляются рекурсивно.

С помощью обратных разделенных разностей можно записать интерполяционный многочлен в форме Ньютона:

$$\mathbf{f}(t) \approx [\mathbf{f}_{n}] + [\mathbf{f}_{n} \mathbf{f}_{n-1}](t - t_{n}) + [\mathbf{f}_{n} \mathbf{f}_{n-1}](t - t_{n})(t - t_{n-1}) + \dots \\ [\mathbf{f}_{n} \dots \mathbf{f}_{n-k+1}](t - t_{n}) \dots (t - t_{n-k+2})$$

Равенство нестрогое, потому что многочлен является аппроксимацией истинной функции  $\mathbf{f}(t)$ .

Введем также нотацию обратных конечных разностей:

$$\begin{array}{lcl} \nabla^0 \mathbf{f}_n & = & \mathbf{f}_n \\ \nabla^i \mathbf{f}_n & = & \nabla^{i-1} \mathbf{f}_n - \nabla^{i-1} \mathbf{f}_{n-1} \end{array}$$

Как видно, нотация похожа на обратные разделенные разности, так же рекурсивно задается. На самом деле, обратную конечную разность можно вывести из обратной разделенной и наоборот:

$$t_m - t_{m-i} = ih \Rightarrow [\mathbf{f}_n \ \dots \ \mathbf{f}_{n-i}] = rac{\Delta^i \mathbf{f}}{i! h^i}$$

Перепишем интерполяционный полином с использованием обратных конечных разностей.  $t-t_n$ 

Дополнительно введем переменную  $s=rac{t-t_n}{h}$ 

$$\mathbf{f}(t) \approx \nabla^{0} \mathbf{f}_{n} \cdot 1 + \frac{\nabla^{1} \mathbf{f}_{n}}{h} \cdot hs + \frac{\nabla^{2} \mathbf{f}_{n}}{2h^{2}} \cdot h^{2} s(s+1) + \dots \\ \frac{\nabla^{k-1} \mathbf{f}_{n}}{(k-1)!h^{k-1}} \cdot h^{k-1} s \dots (s+k-2)$$

## Интеграл правой части

Прежде, чем взять интеграл, перепишем функцию в виде суммы:

$$\mathbf{f}(t) \approx \sum_{i=0}^{k-1} \frac{1}{i!} \nabla^i \mathbf{f}_n \cdot 1 \cdot s \cdot (s+1) \dots (s+i-1)$$

Проинтегрируем функцию от  $t_n$  до  $t_{n+1}$ :

$$\mathbf{x}_{n+1} = \mathbf{x}_n + \int_{t_n}^{t_{n+1}} \mathbf{f}(\mathbf{x}(t)) dt$$

$$\approx \mathbf{x}_n + h \int_{0}^{1} \sum_{i=0}^{k-1} \frac{1}{i!} \nabla^i \mathbf{f}_n \cdot 1 \cdot s(s+1) \dots (s+i-1) ds$$

$$= \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i \nabla^i \mathbf{f}_n$$

Здесь вводятся коэффициенты  $\gamma_i$ :

$$\gamma_i = \frac{1}{i!} \int_0^1 1 \cdot s(s+1) \dots (s+i-1) ds$$

Подчеркнем, что при i=0 под интегралом только 1. Соответственно, при i=1 под интегралом s и так далее.

Чтобы вывести эти коэффициенты (которые для каждого i являются константой), введем понятие биномиального коэффициента (обобщенного):

$$\frac{(-s)(-s-1)(-s-2)\dots(-s-i+1)}{i!} \equiv \begin{pmatrix} -s \\ i \end{pmatrix}$$

Тогда коэффициенты  $\gamma_i$  можно записать следующим образом:

$$\gamma_i = \frac{1}{i!} \int_0^1 1 \cdot s(s+1) \dots (s+i-1) ds = (-1)^i \int_0^1 {\binom{-s}{i}} ds$$

 $(-1)^i$  появилась потому, что каждая скобка была умножена на -1 для соответствия биномиальному коэффициенту.

Чтобы посчитать  $\gamma_i$ , обратимся к методу производящей функции.

Рассмотрим такую функцию G(u):

$$G(u) \equiv \sum_{i=0}^{\infty} \gamma_i u^i = \int_0^1 \sum_{i=0}^{\infty} 1^{-s-i} \begin{pmatrix} -s \\ i \end{pmatrix} (-u)^i ds$$

Здесь сумма под интегралом – бином Ньютона, обобщенный на случай нецелой степени, поэтому

$$= \int_0^1 (1-u)^{-s} ds = -\frac{u}{(1-u)\ln(1-u)}$$

Перепишем равенство в другом виде:

$$-\frac{\ln(1-u)}{u}G(u) = \frac{1}{1-u}$$

Все сомножители равенства имеют выражение в рядах, и выражение принимает вид:

$$\left(1 + \frac{1}{2}u + \frac{1}{3}u^2 + \dots\right) \left(\gamma_0 + \gamma_1 u + \gamma_2 u^2 + \dots\right) = \left(1 + u + u^2 + u^3 + \dots\right)$$

Отсюда можно найти  $\gamma_0, \gamma_1, \dots$ 

$$\gamma_0 = 1$$

$$\frac{1}{2}\gamma_0 + \gamma_1 = 1$$

$$\frac{1}{3}\gamma_0 + \frac{1}{2}\gamma_1 + \gamma_2 = 1$$
...
$$\frac{1}{i+1}\gamma_0 + \ldots + \frac{1}{2}\gamma_{i-1} + \gamma_i = 1$$

Решение этой системы уравнений можно представить в виде таблицы, которая как правило заложена в реализации методов:

$\gamma_0$	$\gamma_1$	$\gamma_2$	$\gamma_3$	$\gamma_4$	
1	$\frac{1}{2}$	$\frac{5}{12}$	$\frac{3}{8}$	$\frac{251}{720}$	

## Метод Адамса-Башфорта: итоговые формулы

Общая формула метода:

$$\mathbf{x}_{n+1} \approx \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i \nabla^i \mathbf{f}_n$$

Формулы для  $\mathbf{x}_{n+1}$  при разном значении k (метод в каждом случае называется k-шаговым):

$$egin{aligned} k &= 1: \mathbf{x}_{n+1} pprox \mathbf{x} + h \mathbf{f}_n \ k &= 2: \mathbf{x}_{n+1} pprox \mathbf{x}_n + h \left( rac{3}{2} \mathbf{f}_n - rac{1}{2} \mathbf{f}_{n-1} 
ight) \ k &= 3: \mathbf{x}_{n+1} pprox \mathbf{x}_n + h \left( rac{23}{12} \mathbf{f}_n - rac{4}{3} \mathbf{f}_{n-1} + rac{5}{12} \mathbf{f}_{n-2} 
ight) \ k &= 4: \mathbf{x}_{n+1} pprox \mathbf{x}_n + h \left( rac{55}{24} \mathbf{f}_n - rac{59}{24} \mathbf{f}_{n-1} + rac{37}{24} \mathbf{f}_{n-2} - rac{3}{8} \mathbf{f}_{n-3} 
ight) \end{aligned}$$

Стоит отметить, что методы Адамса не способны работать без использования другого одношагового метода для "разгона". Разгон необходим потому, что метод Адамса подразумевает наличие k-1 предыдущих уже сделанных шагов. Соответственно, на первом шаге метода делается k-1 шагов одношаговым методом.

Методы Адамса-Башфорта основаны на экстраполяции функции f на один шаг дальше некоторого промежутка, где есть сохраненные ранее значения. Но экстраполяция работает хуже, чем интерполяция, за пределами интервала, в котором имеются известные значения.

# Неявный метод Адамса: интерполяция функции правой части

Неявные методы отличаются тем, что используют в определении полинома, который интерполирует функцию f, точку  $t_{n+1}$ .

Интерполяционный полином записывается таким образом и имеет k+1 слагаемых (запись с помощью обратных разностей):

$$\mathbf{f}(t) \approx \nabla^{0} \mathbf{f}_{n+1} \cdot 1 + \frac{\nabla^{1} \mathbf{f}_{n+1}}{1} \cdot (s-1) + \frac{\nabla^{2} \mathbf{f}_{n+1}}{2} \cdot (s-1)s + \frac{\nabla^{3} \mathbf{f}_{n+1}}{6} \cdot (s-1)s(s+1) + \dots$$

$$\frac{\nabla^{k} \mathbf{f}_{n+1}}{k!} \cdot (s-1) \dots (s+k-2)$$

## Метод Адамса-Мултона: вывод коэффициентов

$$\mathbf{x}_{n+1} = \mathbf{x}_n + \int_{t_n}^{t_{n+1}} \mathbf{f}(\mathbf{x}(t)) dt$$
$$\approx \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^k \gamma_i^* \nabla^i \mathbf{f}_{n+1}$$

Заметим, что сумма уже от 0 до k включительно, в отличие от явного метода. Также вводятся коэффициенты  $\gamma_i^*$ , которые определены следующим образом:

$$\gamma_i^* = \frac{1}{i!} \int_0^1 (s-1)s(s+1)\dots(s+i-2) ds = (-1)^i \int_0^1 {\binom{-s+1}{i}} ds$$

Теперь попробуем посчитать разность  $\gamma_i - \gamma_{i-1}$  (без звездочек!)

$$\gamma_i-\gamma_{i-1}=\int_0^1inom{-s}{i}+inom{-s}{i-1}\,\mathrm{d} s(-1)^i=\int_0^1inom{-s+1}{i}\,\mathrm{d} s=\gamma_i^*,i>0$$

Итак, коэффициенты  $\gamma_i^*$  можно вывести из  $\gamma_i$  по формуле выше, а значит можно аналогично составить таблицу:

## Предиктор и корректор

Один из методов решения неявных уравнений вида, который задан формулой  $\mathbf{x}_{n+1}$  - это метод неподвижной точки, которому однако необходимо начальное приближение точки  $\mathbf{x}_{n+1}$ , для чего можно использовать метод Адамса-Башфорта.

Используем нотацию не совсем математическую: далее знак  $\leftarrow$  означает присвоение переменной значения.

$$\mathbf{x}_{n+1} \leftarrow \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i 
abla^i \mathbf{f}_n$$
 - Predictor (P)

$$\mathbf{f}_{n+1} \leftarrow \mathbf{f}(\mathbf{x}_{n+1})$$
- Evaluator (PE)

Итак, теперь можно использовать формулу метода Адамса-Мултона:

$$\mathbf{x}_{n+1} \leftarrow \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^k \gamma_i^* 
abla^i \mathbf{f}_{n+1}$$
 - Corrector (PEC)

Можно предпринимать и дальнейшие шаги:

$$\mathbf{f}_{n+1} \leftarrow \mathbf{f}(\mathbf{x}_{n+1})$$
 (PECE)

$$\mathbf{x}_{n+1} \leftarrow \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^k \gamma_i^* \nabla^i \mathbf{f}_{n+1}$$
 (PECEC)

И так далее. Как правило, таких шагов не требуется слишком много, поэтому итерация сходится за 3-4 шага.

Изложенная схема является самодостаточной реализацией неявного метода Адамса, не считая того, что первые k-1 значений  $f_i$  должны быть, как и в явном методе Адамса, предварительно рассчитаны одношаговым методом.

#### Оптимизация вычислений

Для оптимизации вычислений можно упросить вычисления корректора. Повторим сначала всю схему предиктора и корректора:

$$\mathbf{x}_{n+1} \leftarrow \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i 
abla^i \mathbf{f}_n$$
 - Predictor (P)

$$\mathbf{f}_{n+1} \leftarrow \mathbf{f}(\mathbf{x}_{n+1})$$
- Evaluator (PE)

$$\mathbf{x}_{n+1} \leftarrow \mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^k \gamma_i^* 
abla^i \mathbf{f}_{n+1}$$
 - Corrector (PEC)

На шаге корректора можно ввести поправку, вычислив разность между суммами в корректоре и предикторе:

$$\sum_{i=0}^{k} (\gamma_i - \gamma_{i-1}) \nabla^i \mathbf{f}_{n+1} - \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i \nabla^i \mathbf{f}_n = \dots$$

$$\dots = \gamma_k \nabla^k \mathbf{f}_{n+1}$$

Таким образом, корректор может работать намного проще:

$$\mathbf{x}_{n+1} \leftarrow \mathbf{x}_{n+1} + h\gamma_k \nabla^k \mathbf{f}_{n+1}$$

Используя такой корректор, можно значительно поднять производительность реализации метода.

### Оценка ошибки методов Адамса

Оценка ошибки выводится из оценки ошибки интерполяции или экстраполяции функции f.

Рассмотрим на примере метода Адамса-Башфорта, то есть на примере экстраполяции (для интерполяции схема такая же).

Посчитаем разность между функцией и ее аппроксимацией:

$$\mathbf{f}(t) - \sum_{i=0}^{k-1} \frac{\nabla^i \mathbf{f}_n}{i!h^i} (t - t_n) \dots (t - t_{n-i+1}) = \frac{\mathbf{f}^{(k)}(\xi)}{k!} \prod_{i=0}^{k-1} (t - t_{n-i})$$

$$\xi \geqslant \min(t_{n-k+1}, \dots, t_n, t)$$
  
 $\xi \leqslant \max(t_{n-k+1}, \dots, t_n, t)$ 

Если  $\mathbf{f}^{(k)}$  ограничена, то ошибка также ограничена:

$$\mathbf{f}(t) - \sum_{i=0}^{k-1} \frac{\nabla^{i} \mathbf{f}_{n}}{i!h^{i}} (t - t_{n}) \dots (t - t_{n-i+1}) = \frac{\mathbf{f}^{(k)}(\xi)}{k!} \prod_{i=0}^{k-1} (t - t_{n-i})$$

$$\stackrel{|\mathbf{f}^{(k)}| \leq M}{=} h^{k} \frac{\mathbf{f}^{(k)}(\xi)}{k!} \prod_{i=0}^{k-1} (s+i) = O(h^{k})$$

Локальная оценка ошибки явного метода

$$\mathbf{x}_{n+1} - (\mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^{k-1} \gamma_i \nabla^i \mathbf{f}_n) = \int_{t_n}^{t_{n+1}} O(h^k) dt = o(h^k)$$

Локальная оценка ошибки неявного метода

$$\mathbf{x}_{n+1} - (\mathbf{x}_n + h \sum_{i=0}^k \gamma_i^* \nabla^i \mathbf{f}_n) = \int_{t_n}^{t_{n+1}} O(h^{k+1}) dt = o(h^{k+1})$$

Порядок интерполяции на 1 больше, так как она делается по k+1 точке.

Итак,

- k-шаговый метод Адамса-Башфорта имеет порядок k
- k-шаговый метод Адамса-Мултона имеет порядок k+1

## Заключение

Стоит сказать, что методы Адамса-Башфорта и Адамса-Мултона придумал именно Адамс, единолично. Они так названы для различимости.

Неявные методы Адамса-Мултона могут накапливать существенно меньшую ошибку, так как используют полиномиальную интерполяцию, а не экстраполяцию.

Общеизвестные источники приводят не самую эффективную реализацию, так как необходимо

- Использовать эффективные методы пересчета конечных разностей
- Эффективные алгоритмы применения корректора

Все методы Адамса не могут работать без одношагового разгона, для него можно использовать методы Рунге-Кутты, например, 4-го порядка или выше.

Выше рассматривалась интерполяция и экстраполяция на равномерной сетке, что может приводить к большим ошибкам. Известна функция Рунге, которая интерполируется тем хуже, чем меньше шаг. Для борьбы с этим можно применять неравномерные сетки, которые затруднительно применять в методах Адамса.

Существуют и другие многошаговые методы, например, метод BDF.