

Michał PŁOTKOWIAK, Adam ŁODYGOWSKI  
Konsultacje naukowe dr inż. Witold Kąkol  
Poznań 2002/2003

## METODY KOMPUTEROWE 5

### Metody wielokrokowe- kontynuacja

W odróżnieniu od metod jednokrokowych, polegają nie na obliczaniu nachylenia funkcji ale wykorzystują poprzednie rozwiązanie

Korzystamy z układu równań predyktor, korektor

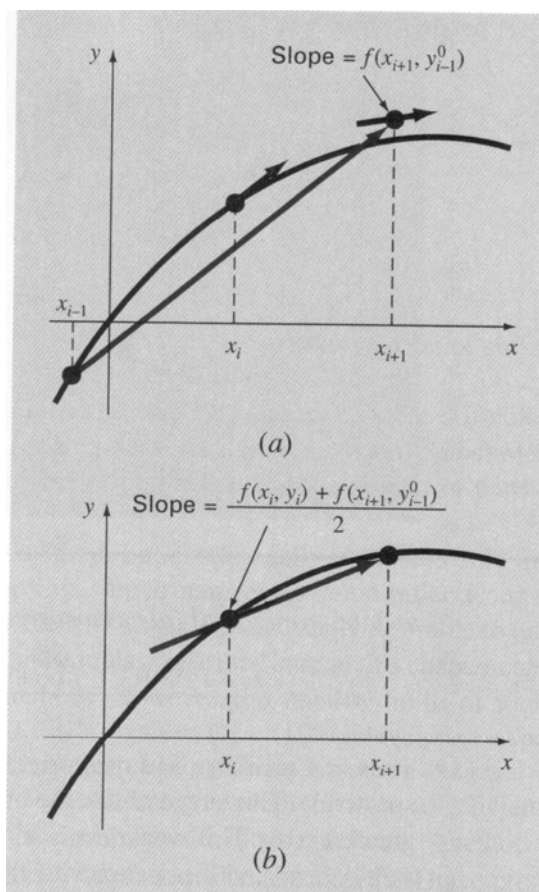
$$\begin{cases} y_{i+1}^0 = y_i + f(x_i, y_i)h & (5.1) \end{cases}$$

$$\begin{cases} y_{i+1} = y_i + \frac{f(x_i, y_i) + f(x_{i+1}, y_{i+1}^0)}{2}h & (5.2) \end{cases}$$

Błędy obu równań są jednak różnych rzędów. Predyktor (5.1) posiada błąd rzędu  $0(h^2)$ , natomiast korektor (5.2) rzędu  $0(h^3)$

Aby uzyskać w obu przypadkach błąd rzędu  $0(h^3)$  i uwzględniając poprzednie rozwiązanie, równanie predyktora zapisujemy w następującej postaci:

$$y_{i+1}^0 = y_{i-1} + f(x_i, y_i)2h \quad (5.3)$$



Rys. 1. a) Predyktor i b) Korektor

Metoda ta posiada zasadniczy mankament: na starcie trzeba znać rozwiązanie wstecz. Jest to więc metoda samoniestartująca.

### Metoda Heunsa wielokrokowa

Metoda samo-nie startująca

predyktor:

$$y_{i+1}^0 = y_i^m + f(x_i, y_i^m)2h \quad (5.4)$$

korektor:

$$y_{i+1}^j = y_i^m + \frac{f(x_i, y_i^m) + f(x_{i+1}, y_{i+1}^{j-1})}{2} h \quad (5.5)$$

Rozwiązanie metody otrzymujemy na drodze iteracji, która następuje od  $j=1, \dots, m$

Błąd metody wynosi:

$$|\varepsilon_0| = \left| \frac{y_{i+1}^j - y_{i+1}^{j-1}}{y_{i+1}^j} \right| \cdot 100\% \quad (5.6)$$

### PRZYKŁAD

$$x = 0 \quad x = 4$$

$$y(0) = 2 \quad h = 1$$

$$y' = 4e^{0,8x} - 0,5y$$

Rozwiązanie w poprzednim punkcie (-1)

$$y(-1) = -0,3929953$$

Predyktor (ekstrapolowanie liniowe od  $x=-1$  do  $x=1$ ):

$$y_1^0 = -0,3929953 + [4e^{0,8(0)} - 0,5(2)] \cdot 1 = 5,607005$$

Korektor (obliczenie wartości):

$$y_1^1 = \frac{4e^{0,8(0)} - 0,5(2) + 4e^{0,8(0)} - 0,5(5,607005)}{2} \cdot 1 = 6,549331$$

Błąd procentowy metody wynosi:

$$\varepsilon = -5,73 \%$$

Dla porównania błąd w metodzie Huensa samostartującej (przykładx) wyniósł  $-8,18\%$ .

Dokonując kolejnej iteracji:

$$y_1^2 = 2 + \frac{3 + 4e^{0,8(1)} - 0,5(6,549331)}{2} \cdot 1 = 6,313749$$

Błąd procentowy

$$\varepsilon_i = -1,92\%$$

Błąd względny zgodnie ze wzorem (5.6) wynosi:

$$|\varepsilon| = \left| \frac{6,313749 - 6,549331}{6,313749} \right| \cdot 100\% = 3,7\%$$

Równania różniczkowe-zagadnienia brzegowe

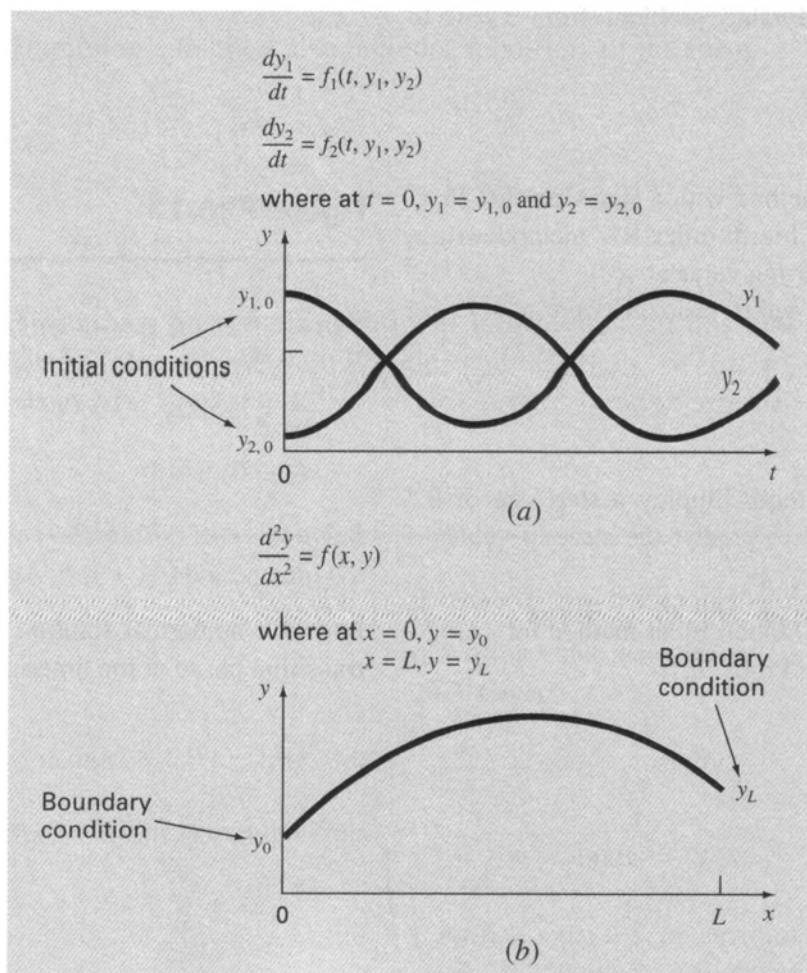
$$y'_1 = f_1(x, t)$$

$$y'_2 = f_2(x, t)$$

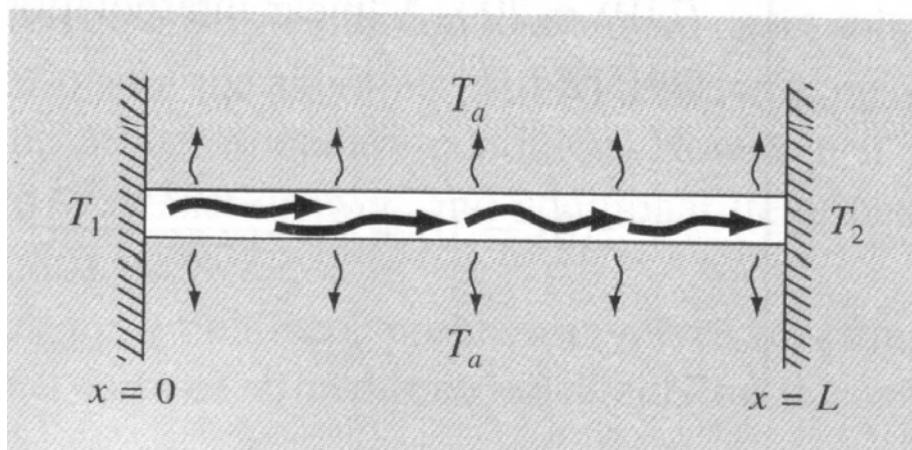
$$t = 0$$

$$y_1 = y_{1,0}$$

$$y_2 = y_{2,0}$$



Rys. 2. a) Warunki brzegowe określone w jednym punkcie niezależnej zmiennej, b) warunki brzegowe określone w dwóch różnych miejscach niezależnej zmiennej



Rys. 3. Zadanie dane powyżej rozwiążemy różnymi metodami:

Metoda różnic skończonych:

$$\frac{d^2T}{dx^2} + h'(T_\alpha - T) = 0 \quad (5.7)$$

$$T(0) = T_1$$

$$T(L) = T_2$$

gdzie  $h'$  - wsp. przewodności  
 $T_\alpha$  - temp. otoczenia

dane:

$$L=10, T_\alpha=20^0, T_1=40, T_2=200, h'=0,01$$

Rozwiązanie:

$$T = 73,452e^{0,1x} - 53,4523e^{-0,1x} + 20$$

Metoda 'shooting'

Przekształca równanie różniczkowe brzegowe do równania różniczkowego początkowego.

$$\frac{dT}{dx} = z$$

$$\frac{dz}{dx} = h'(T - T_\alpha)$$

początkowo przyjmujemy (zgadujemy)  $z(0) = 10$

stosując metodę R-K IV rzędu o kroku 2, otrzymaliśmy

$$T(10) = 168,3797$$

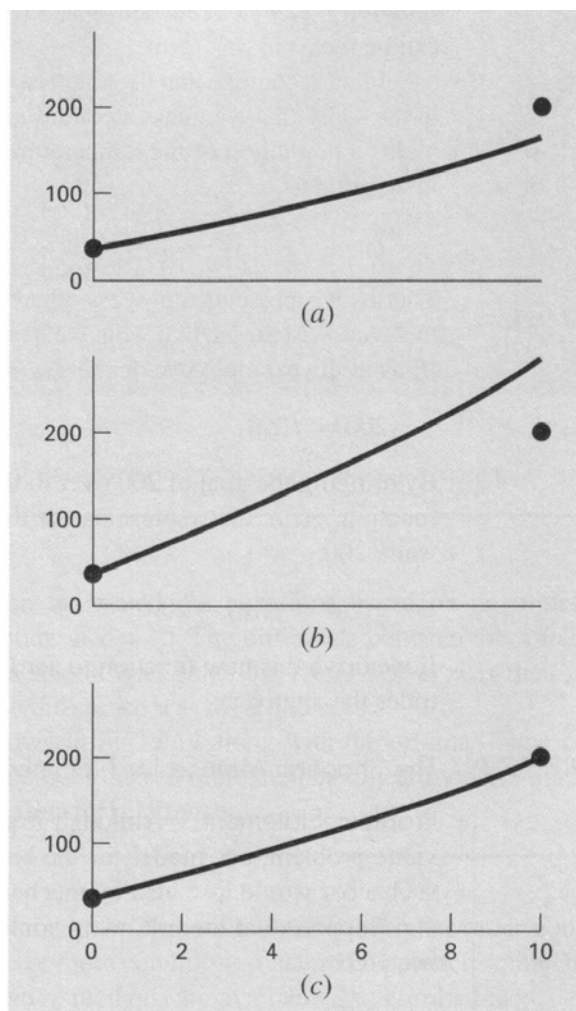
dla

$$z(0) = 20$$

$$T(10) = 285,8980$$

dokonując liniowej interpolacji :

$$z(0) = 10 + \frac{20 - 10}{285,8980 - 168,3797} (200 - 168,3797) = 12,6907$$



Rys. 4. Metoda „shooting” a) pierwszy strzał, b) drugi strzał, c) końcowy dokładny strzał.

### Metoda różnic skończonych

przybliżona różnica skończona dla drugiej pochodnej ma postać

$$\frac{d^2T}{dx^2} = \frac{T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1}}{\Delta x^2}$$

po podstawieniu (5.7) otrzymamy

$$\frac{T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1}}{\Delta x^2} - h'(T_i - T_a) = 0$$

$$T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1} - \Delta x^2 h' T_i + \Delta x^2 h' T_a = 0$$

$$T_{i-1} - (2 + h' \Delta x^2) T_i + T_{i+1} = -h' \Delta x^2 T_a$$

jeżeli  $\Delta x=2$

$$\begin{bmatrix} 2,04 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2,04 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2,04 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2,04 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_1 \\ T_2 \\ T_3 \\ T_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 40,8 \\ 0,8 \\ 0,8 \\ 200,8 \end{bmatrix}$$

$$T = [65.9698, 93.7785, 124.5382, 159.4795]$$

Zestawienie wyników otrzymanych przy zastosowaniu powyższych metod

x		metoda 'shooting'	metoda różnic skończonych
0	40	40	40
2	65.9518	65.9520	65.9698
4	93.7478	93.7481	93.7785
6	124.5036	124.5039	124.5382
8	159.4334	159.4538	159.4795
10	200	200	200