

Predictor Euler

16-12-2019

$$u_{m+1} = u_m + h f(t_m, u_m)$$

Corrector Gank-Nicolson

$$\begin{aligned} u_{m+1} &= u_m + \frac{h}{2} [f(t_m, u_m) + f(t_{m+1}, u_{m+1})] \\ &= \Phi(u_{m+1}) \end{aligned}$$

$u_{m+1}$  è soluzione di questo problema di punto fisso " $\alpha = \Phi(\alpha)$ "

Provo a usare un'iterazione di punto fisso:

$u_{m+1}^{(0)}$  assegnato

Per  $k \geq 0$

$$u_{m+1}^{(k+1)} = \Phi(u_{m+1}^{(k)})$$

L'idea è partire da un  $u_{m+1}^{(0)}$  sufficientemente buono da garantire che dopo "poche" iterazioni del metodo di punto fisso  $u_{m+1}^{(k)}$  sia già sufficientemente accurata (vicina al punto fisso  $u_{m+1}$ )

Se calcolo  $u_{m+1}^{(0)}$  usando il metodo di Euler (che è un metodo di ordine 1)

la prima iterazione del metodo di punto fisso mi fornisce già una  $u_{m+1}^{(1)} =: u_{m+1}$

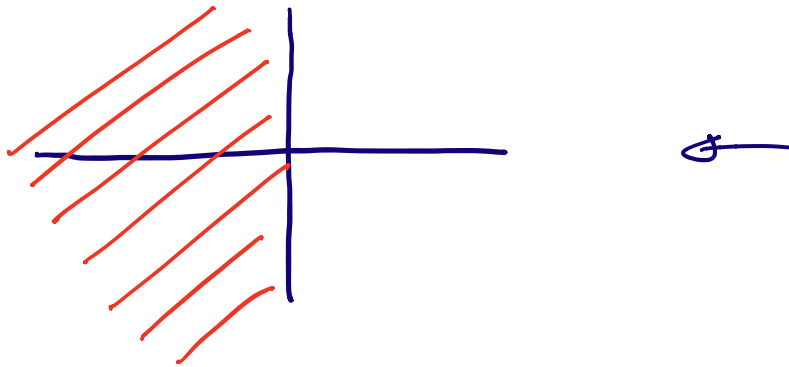
che garantisce di avere un metodo di ordine 2.

$$\begin{aligned}
 (P) \quad u_{m+1}^{(0)} &= u_m + h f(t_m, u_m) & (E) \\
 (c) \quad u_{m+1}^{(1)} &= u_m + \frac{h}{2} \left[ f(t_m, u_m) + f(t_{m+1}, u_{m+1}^{(0)}) \right] & \downarrow \\
 u_{m+1}^{(1)} &= \Phi(u_{m+1}^{(0)})
 \end{aligned}$$

$$u_{m+1} = u_m + \frac{h}{2} \left[ f(t_m, u_m) + f(t_{m+1}, u_m + h f(t_m, u_m)) \right]$$

Heun (ordine 2)

Regione di assoluta stabilità di Gank-Nicolson



Regione di assoluta stabilità di Heun.

$$\begin{aligned}
 y'(t) &= \lambda y(t) \quad t > 0 \\
 y(0) &= 1.
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \text{Heun} \quad u_{m+1} &= u_m + \frac{h}{2} \left[ \underbrace{f(t_m, u_m)}_{\lambda u_m} + \underbrace{f(t_{m+1}, u_m + h f(t_m, u_m))}_{\lambda(u_m + h f(t_m, u_m))} \right] \\
 &= u_m + \frac{h}{2} \left[ \lambda u_m + \lambda u_m + h \lambda^2 u_m \right]
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= u_m + h\lambda u_m + \frac{(h\lambda)^2}{2} u_m \\
&= \left[ 1 + h\lambda + \frac{(h\lambda)^2}{2} \right] u_m \\
&= \left[ 1 + h\lambda + \frac{(h\lambda)^2}{2} \right]^{m+1} u_0
\end{aligned}$$

$$u_m = \left[ 1 + h\lambda + \frac{(h\lambda)^2}{2} \right]^m \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0$$

$$\left| 1 + h\lambda + \frac{(h\lambda)^2}{2} \right| < 1$$

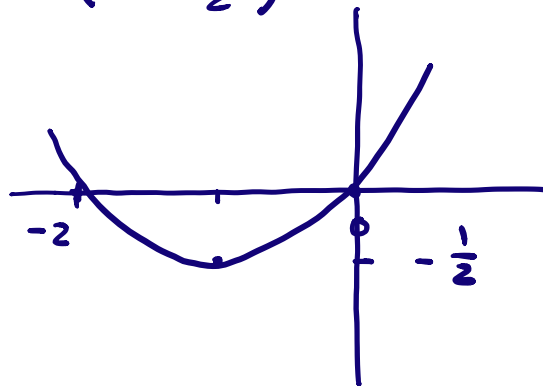
La regione di assoluta stabilità del metodo di Heun è

$$\left\{ z \in \mathbb{C} : \left| 1 + z + \frac{z^2}{2} \right| < 1 \right\}$$

Se  $h\lambda \in \mathbb{R}$  questo vuole dire

$$-1 < 1 + h\lambda + \frac{(h\lambda)^2}{2} < 1$$

$$-2 < h\lambda \left( 1 + \frac{h\lambda}{2} \right) < 0 \iff -2 < h\lambda < 0$$



Per Crank-Nicolson se  $h\lambda \in \mathbb{R}$  la condizione di assoluta stabilità è  $h\lambda < 0$

Si come  $y(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$  quando  $\lambda < 0$

( $y(t)$  soluzione del problema modello) nel metodo di Crank-Nicolson qualsiasi valore di  $h$  fornisce una soluzione approssimata

$u_m \xrightarrow[m \rightarrow \infty]{} 0$  quindi si dice che il metodo

di Crank-Nicolson è incondizionatamente assolutamente stabile.

Nel metodo di Heun ho una condizione su  $h$  se voglio che  $u_n \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0$ . Deve

essere  $-2 < h\lambda < 0$  quindi se  $\lambda < 0$

$$h < -\frac{2}{\lambda} = \frac{2}{|\lambda|}.$$

Consideriamo adesso questo metodo a due passi:

$$u_{m+1} = u_{m-1} + 2h f(t_m, u_m)$$

(che si deriva in questo modo:

$$y'(t) = f(t, y(t))$$
$$\int_{t_{m-1}}^{t_{m+1}} y'(t) dt = \int_{t_{m-1}}^{t_{m+1}} f(t, y(t)) dt$$

//

?? Punto medio

$$y(t_{m+1}) - y(t_{m-1}) = 2h f(t_m, y(t_m))$$

$$u_{m+1} - u_{m-1} = 2h f(t_m, u_m)$$

Consistenza:

$$\frac{1}{h} [y(t_{m+1}) - y(t_{m-1}) - 2h y'(t_m)]$$

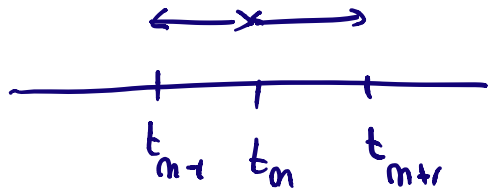
$$= \frac{1}{h} \left[ \cancel{y(t_m)} + \cancel{h y'(t_m)} + \frac{h^2}{2} \cancel{y''(t_m)} + \frac{h^3}{3!} y'''(t_m) + O(h^4) \right. \\ \left. - (\cancel{y(t_m)} - \cancel{h y'(t_m)} + \frac{h^2}{2} \cancel{y''(t_m)} - \frac{h^3}{3!} y'''(t_m)) - 2h y'(t_m) \right]$$

$$= \frac{1}{h} \left[ \frac{h^3}{3} y'''(t_m) + O(h^3) \right] = O(h^2)$$

Questo metodo è consistente con ordine 2 zero stabilità:

Per vedere se questo metodo è zero-stabile devo studiare se verifica le condizioni delle radici.

$$u_{m+1} - u_{m-1} = 2h f(t_m, u_m)$$

Metodo a due passi: 

$$g(z) = z^2 - 1$$

Le radici sono due diverse  $+1$  e  $-1$  di modulo  $\leq 1$  quindi è zero-stabile.

Questo metodo è convergente

Per studiare la assoluta stabilità devo studiare le radici di  $\Pi(z) = S(z) - h\lambda \delta(z)$

(oppure applicare il metodo al problema modello)

$$u_{m+1} = u_{m-1} + 2h\lambda u_m$$

$$u_{m+1} - 2h\lambda u_m - u_{m-1} = 0$$

$$z^2 - 2h\lambda z - 1 = \Pi(z)$$

Le radici di  $\Pi(z)$  sono

$$\frac{2h\lambda \pm \sqrt{(2h\lambda)^2 + 4}}{2} = h\lambda \pm \sqrt{(h\lambda)^2 + 1}$$

La regione di assoluta stabilità e la regione del piano complesso

$$\{ z \in \mathbb{C} : |z \pm \sqrt{z^2 + 1}| < 1 \}$$

Se  $h\lambda \in \mathbb{R}$  e  $\lambda < 0$  allora

$$\underbrace{h\lambda}_{\hat{0}} - \underbrace{\sqrt{(h\lambda)^2 + 1}}_J < -1$$

$\forall h$  ho una radice di  $\Pi(z)$  di modulo  $> 1$ . Quindi questo metodo non è mai assolutamente stabile.

Incondizionatamente assolutamente instabile.