

25.03.14 | 1

סימן ואמריה ותרנגול מפזי - הרצאה 5

יציבות דינמית (פונקציית מערכת) שווייץ גרמנית
(Germand Dahlquist)

$y' = \lambda y$, $y(0) = 1$; $(y(x) = e^{\lambda x})$ (פתרון)

$y = \alpha + i\beta$ $\rho \in \mathbb{C}$ $\lambda \in \mathbb{C}$

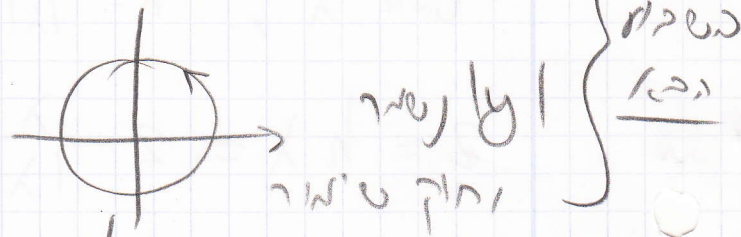
הצורה הנורמלית $\alpha' + i\beta' = (\lambda_1 + i\lambda_2)(\alpha + i\beta) \Leftrightarrow$
נמצא דמיון מקריני

$|y| \xrightarrow{x \rightarrow \infty} \infty$ כי $Re \lambda > 0$ 1

הפתרון לא יצב = שאלה ∞ מהר, מתפוצץ.
פא שלטת ואמריה תרנגול ותשלם בזירה אקספוננציאלית
כי ככה מתנהג הפתרון.

$\lambda = i\omega$ מקרה גבולי, $Re \lambda = 0$ 2

$y = e^{i\omega x}$



$\lim_{x \rightarrow \infty} y(x) = 0$ כי $Re \lambda < 0$ 3



* לקרא דמיונה ואמריה יציבה לפי הקבוצה

$\lim_{n \rightarrow \infty} y_n = 0$

$y' = f(y)$, $y(0) = 1$, אולי: פונקציה

$y_{n+1} = y_n + h f(y_n)$

$y_{n+1} = y_n + h \lambda y_n = (1 + h\lambda) y_n$

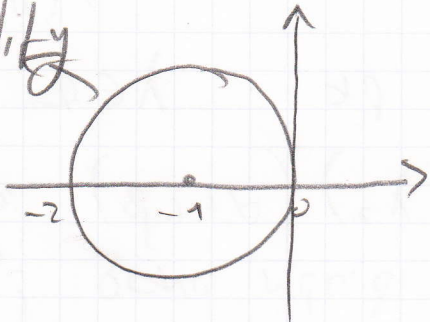
$y_n = (1 + h\lambda)^n y_0 = (1 + h\lambda)^n$

$$y_n = (1+z)^n \quad \text{רק } z = h\lambda \quad \text{לפי}$$

$$y_n = (1+z)^n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

$$|1+z| < 1 \quad \text{הפסיטה יציבה רק}$$

Linear stability domain



$$|1+\lambda h| < 1 \quad \text{הפסיטה יציבה עבור}$$

$$-1 < 1+\lambda h < 1 \quad \text{כל } \lambda \text{ עם } \text{Re } \lambda < 0$$

$$-2 < \lambda h < 0 \Rightarrow 1 - |\lambda| h > -2$$

$$0 < h < \frac{2}{|\lambda|} \quad -|\lambda| h > -3$$

$$\text{עם } \lambda, \quad h = \frac{2}{|\lambda|} \quad \text{לפי גבולות}$$

$$z = h\lambda = 2 \cdot \frac{\lambda}{|\lambda|} = -2$$

$$y_n = (-1)^n$$

Backward Euler

ה'ע-סופר ה'קומה

$$y' = f(y)$$

$$y_{n+1} = y_n + h f(y_{n+1})$$

$$f(y) = \lambda y$$

$$y_{n+1} = y_n + h \lambda y_{n+1}$$

25.03.14 (2) $\Rightarrow (1 - h\lambda) y_{n+1} = y_n$

$$y_{n+1} = \frac{1}{1 - h\lambda} y_n$$

$$y_{n+1} = \frac{1}{1 - z} y_n \quad \text{בפי } z = h\lambda \text{ מול}$$

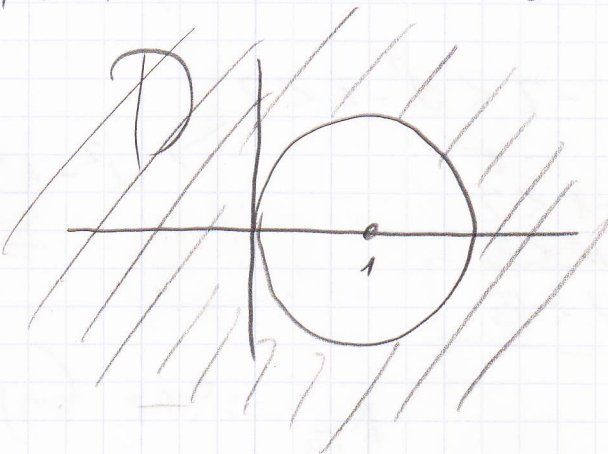
$$y_n = \frac{1}{(1 - z)^n} \quad \text{לפי}$$

$$\frac{1}{|1 - z|} < 1 \quad \text{מעט, } ? \quad y_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0 \quad \text{כן}$$

$$\Rightarrow |1 - z| > 1 \quad \text{עמך}$$

הסביבה יציבה
A stable area

$$D \supset \{z : \operatorname{Re} z < 0\}$$



ERK 2 : midpoint

$$\xi_1 = y_n + \frac{h}{2} f(y_n)$$

$$y_{n+1} = y_n + h f(\xi_1)$$

$$f = \lambda y$$

המפר (המול) מול

$$z = h\lambda \text{ מול}$$

$$\xi_1 = y_n + \frac{h}{2} \lambda y_n = \left(1 + \frac{z}{2}\right) y_n$$

$$y_{n+1} = y_n + \underbrace{h\lambda}_{z} \left(1 + \frac{z}{2}\right) y_n = \left(1 + z + \frac{1}{2}z^2\right) y_n$$

$$y_0 = 1, \quad y_n = \left(1 + z + \frac{1}{2}z^2\right)^n \underbrace{y_0}_{=1}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} y_n = 0 \quad \text{רק אם } |1 + z + \frac{1}{2}z^2| < 1$$

$$|1 + z + \frac{1}{2}z^2| < 1$$

$$\Rightarrow |(1+z)^2 + 1| < 2$$

$$z = -1 + i\alpha \quad \text{אם } \alpha \in \mathbb{R} \quad -1 \text{ הוא הנקודה } z$$

$$(1+z)^2 + 1 = -\alpha^2 + 1 \Rightarrow |\alpha^2 - 1| < 2$$

$$-2 < \alpha^2 - 1 < 2$$

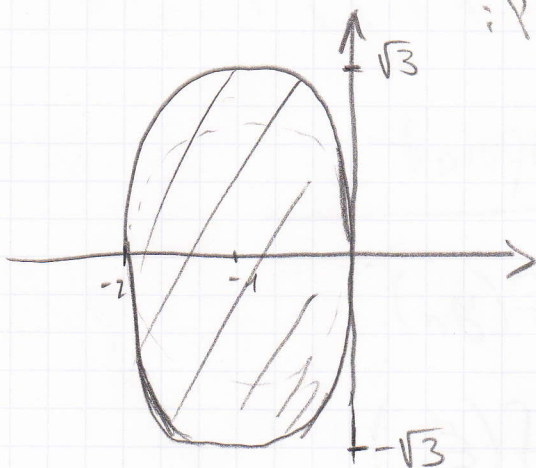
$$\alpha^2 - 1 < 2$$

$$\alpha^2 < 3$$

$$|\sqrt{3} < \alpha < \sqrt{3}|$$

$$\alpha^2 - 1 > -2$$

$$\alpha^2 > -1$$



אם $\alpha \in \mathbb{R}$ רק תמיד:

A stable α ERK \rightarrow אם $\alpha \in \mathbb{R}$

Stable α (Wronski \rightarrow IRK) \rightarrow אם $\alpha \in \mathbb{R}$

25.03.14(3)

מערכת משוואות דיפרנציאליות

$$y' = Ay$$

$$y \in \mathbb{R}^n$$

$$A \in M_n$$

העברת המערכת לרשתית

$$y' = P^{-1} \Lambda P y$$

$$(Py)' = \Lambda (Py)$$

$$\eta = Py$$

$$\eta' = \Lambda \eta$$

מערכת משוואות דיפרנציאליות

הצגת הבעיה: $y' = f(y)$ עם תנאי התחלה $y(0) = y_0$

explicit ode-45	שיטת רונגה-קוטה	Matlab-2	הצגת הבעיה
implicit ode-23	שיטת רונגה-קוטה		

שינוי גודל צעד משתנה (variable step size)

$$y = f(y) = h J(y_n) y + o(h^2)$$

אם המשוואה היא ליניארית, נעשה שימוש בשיטת רונגה-קוטה

אם המשוואה היא לא ליניארית, נעשה שימוש בשיטת רונגה-קוטה עם משוואות דיפרנציאליות

ode-45: מנסים להציק את ה"ע"ץ קוטר הנכנס
ה"ע"ץ מנתיחה [x, y]

ה"ע"ץ הוא ארוך, אבל צריך סוסים ארוכים

ode45 נחשב עם התקנת קוטר ארוך

ERK, 7 שלבים

2 סוסים

ERK 4

ERK 5

25.03.14) (4) (F.E פס"ס) Forward Euler

$$z_{n+1} = z_n + h f(z_n) = z_n + h i z_n$$

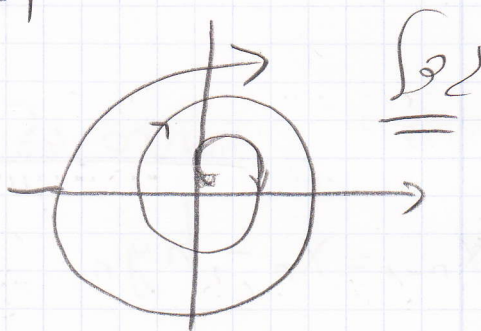
$$\Rightarrow z_{n+1} = (1 + hi) z_n$$

$$\Rightarrow z_n = (1 + hi)^n z_0$$

$$\Rightarrow |z_n| = \underbrace{|1 + hi|^n}_{\geq 1} \cdot |z_0|$$

ה"ו פ"ס פ"ס פ"ס - N

$$h = \frac{T}{N}$$



$$|z_n| = (1 + hi)^n \cdot z_0 \stackrel{=1}{\sim} z_0, \quad z_0 = 1 \text{ נ"פ} \quad t = T \text{ פ"ס}$$

$$|z_n| = \sqrt{1 + h^2}^n = (1 + h^2)^{\frac{n}{2}} = \left(1 + \frac{T^2}{n^2}\right)^{\frac{n}{2}} \sim$$

$$\sim 1 + \frac{T}{n} C^{\frac{T}{2}} + O(h^2) = 1 + h C^{\frac{T}{2}} + O(h^2)$$

ה"ו פ"ס פ"ס פ"ס - N

ה"ו פ"ס פ"ס פ"ס - N

ה"ו פ"ס פ"ס פ"ס - N

(B.E פס"ס) Backward Euler

$$z_{n+1} = z_n + h f(z_{n+1})$$

$$\Rightarrow z_{n+1} = z_n + h i z_{n+1}$$

$$\Rightarrow (1 - ih) z_{n+1} = z_n$$

$$z_{n+1} = \frac{1}{1-ih} z_n \Rightarrow z_n = \frac{1}{(1-ih)^n} z_0$$

$$|z_n| = \left(\frac{1}{\sqrt{1+h^2}} \right)^n |z_0|$$

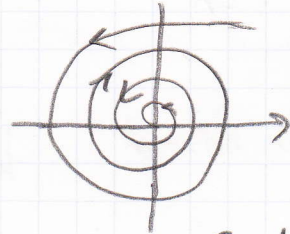
$$|z_n| = (1+h^2)^{-n/2} |z_0| \underset{n \gg 1}{\sim} 1 - h^2 \frac{n}{2} + O(h^2)$$

$n \gg 1$

$h=1$

explicit

implicit



$$\begin{cases} x_{n+1} = x_n - h y_n \\ y_{n+1} = y_n + h x_{n+1} \end{cases}$$

$$\begin{cases} : x \text{ n } 198 \\ : y \text{ n } 198 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \text{F.E} \\ \text{B.E} \end{cases} \begin{cases} x' = -y \\ y' = x \end{cases}$$

$$y_{n+1} = y_n + h(x_n - h y_n) = y_n + h x_n - h^2 y_n$$

$$\begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -h \\ h & 1-h^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix}$$

Semi-implicit Euler
Symplectic Euler

$$|z_{n+1}|^2 = x_{n+1}^2 + y_{n+1}^2 = (x_n - h y_n)^2 + (y_n + h x_n - h^2 y_n)^2$$

$$= \underbrace{x_n^2 + y_n^2}_{=|z_n|^2} - 2 h x_n y_n + 2 h x_n y_n + h^2 (y_n^2 + x_n^2 - 2 y_n^2)$$

$$- 2 h^3 x_n y_n + h^4 y_n^2$$

$$\Rightarrow |z_{n+1}|^2 = \underbrace{|z_n|^2}_{|z_n|} + h^2 (x_n^2 - y_n^2) - 2 h^3 x_n y_n + h^4 y_n^2$$

25.03.14 | 5) $R_n = X_n^2 + y_n^2 - h X_n y_n$ נצטרך

$$\Rightarrow R_{n+1} = I_{n+1} - h X_{n+1} y_{n+1} =$$

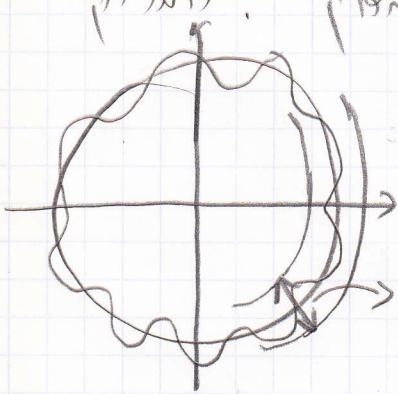
$$= I_n + h^2 X_n^2 - h^2 y_n^2 - 2h^3 X_n y_n + h^4 h^2$$

$$- h \underbrace{(X_n - h y_n)(y_n + h X_n - h^2 y_n)}_{X_n y_n - h y_n^2 + h}$$

$$\Rightarrow \boxed{R_{n+1} = R_n} \quad \text{: ודאיתר צמחוק}$$

— לא סופימה המצורה יש חוק שימור אולי

וקנה שיהיה חוק שימור של הפתרון. $[0, h]$ המרחק



חוק שימור המסה של המערכת

המבטא בתורם — מילוי h

$R_n - (-h X_n y_n)$

• $\frac{B.E}{\text{למקום סגור}}$! $\frac{F.E}{\text{תקופת המחזור}}$

$$\begin{cases} x' = f(x, y) \\ y' = g(x) \end{cases}$$

אם המערכת מקבוצה

יש לה באותו סגור.