

Zadanie 1. Wyznacz obszary absolutnej stabilności podanych schematów jednokrokowych:

(a) otwartego i zamkniętego schematu Eulera;

(b) schematu trapezów;

(c) schematu Taylora $x_{k+1} = x_k + hf_k + \frac{h^2}{2} (f_{t,k} + f_{x,k} f_k)$,

gdzie $f_{t,k} = f'_t(t_k, x_k)$, $f_{x,k} = f'_x(t_k, x_k)$;

(d) zmodyfikowanego schematu Eulera: $x_{k+1} = x_k + hf(t_k + \frac{h}{2}, x_k + \frac{1}{2}hf_k)$;

(e) schematu Heuna: $x_{k+1} = x_k + \frac{h}{2} (f_k + f(t_{k+1}, x_k + hf_k))$;

(f) schematu Rungego–Kutty:

$$x_{k+1} = x_k + \frac{h}{6} (K_1 + 2K_2 + 2K_3 + K_4),$$

$$K_1 = f(t_k, x_k),$$

$$K_2 = f\left(t_k + \frac{h}{2}, x_k + \frac{h}{2}K_1\right),$$

$$K_3 = f\left(t_k + \frac{h}{2}, x_k + \frac{h}{2}K_2\right),$$

$$K_4 = f(t_k + h, x_k + hK_3);$$

(g) schematu Rungego–Kutty:

$$x_{k+1} = x_k + \frac{h}{8} (K_1 + 3K_2 + 3K_3 + K_4),$$

$$K_1 = f(t_k, x_k),$$

$$K_2 = f\left(t_k + \frac{h}{3}, x_k + \frac{h}{3}K_1\right),$$

$$K_3 = f\left(t_k + \frac{2h}{3}, x_k - \frac{h}{3}K_1 + hK_2\right),$$

$$K_4 = f(t_k + h, x_k + hK_1 - hK_2 + hK_3).$$

Zadanie 2. [komp.] Rozważmy układ liniowy:

$$(a) \begin{cases} x'_1 = -2x_1 + x_2 \\ x'_2 = -2x_1 - 4x_2 \end{cases} \text{ z warunkiem początkowym } (x_1(0), x_2(0)) = (1, 2);$$

$$(b) \begin{cases} x'_1 = -2x_1 + x_2 \\ x'_2 = x_1 - 4x_2 \end{cases} \text{ z warunkiem początkowym } (x_1(0), x_2(0)) = (1, 2).$$

Z jakim krokiem można całkować ten układ stosując schemat Heuna, aby uzyskane rozwiązanie przybliżone zbiegało do zera (wraz z $k \rightarrow \infty$)? Przeprowadź obliczenia z krokiem całkowym należącym oraz nienależącym do obszaru absolutnej stabilności tego schematu. Porównaj wyniki tego eksperymentu szkicując wyznaczone rozwiązania przybliżone oraz rozwiązanie dokładne.

Zadanie 3.* Udowodnij, że jeżeli $r \leq 4$, to obszar stabilności absolutnej dla r –poziomowych otwartych schematów Rungego–Kutty rzędu r , zależą jedynie od r , tj. są takie same dla schematów o takiej samej liczbie poziomów.

Zadanie 4. Wykaż, że schemat Rungego–Kutty

$$x_{k+1} = x_k + \frac{h}{2} (K_1 + K_2),$$

gdzie $K_1 = f(t_k, x_k)$ oraz $K_2 = f(t_k + h, x_k + \frac{h}{2}(K_1 + K_2))$ jest A –stabilny.

Zadanie 5. Uzasadnij, że otwarte schematy Rungego–Kutty mają ograniczone obszary absolutnej stabilności.