

11^a Aula Prática – 2 de Dezembro de 2016

1. Mostre que o método- θ

$$y_{n+1} - y_n = h \left[(1 - \theta) f_n + \theta f_{n+1} \right], \quad n = 0, 1, \dots, \quad \theta \in \mathbb{R},$$

é A -estável sse $\theta \geq \frac{1}{2}$.

2. Prove que o método do ponto médio implícito

$$y_{n+1} = y_n + h k_1, \quad k_1 = f\left(t_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{h}{2} k_1\right), \quad n \geq 0,$$

é A -estável.

3. Analise a estabilidade absoluta do método de Adams-Bashforth de ordem 2

$$y_{n+2} - y_{n+1} = \frac{3h}{2} f_{n+1} - \frac{h}{2} f_n, \quad n = 0, 1, \dots$$

Determine o(s) intervalo(s) de estabilidade absoluta, i.e. os valores $\bar{h} \in \mathbb{R}$ para os quais o polinómio de estabilidade $\pi(z, \bar{h})$ satisfaz a condição da raiz absoluta. Esboce, no plano complexo, a região de estabilidade absoluta.

4. A função de estabilidade de um método Runge-Kutta de s etapas é dada por

$$R(\bar{h}) = 1 + \bar{h} b^T (I - \bar{h} A)^{-1} \mathbf{1},$$

onde $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{s \times s}$, $b = [b_1 \ b_2 \ \dots \ b_s]^T \in \mathbb{R}^s$ e $\mathbf{1} = [1 \ 1 \ \dots \ 1]^T \in \mathbb{R}^s$.

a) Mostre que a função de estabilidade $R(\bar{h})$ pode ser expressa como

$$R(\bar{h}) = \frac{\det(I - \bar{h} A + \bar{h} \mathbf{1} b^T)}{\det(I - \bar{h} A)}.$$

b) Prove que, se o método for explícito, a função de estabilidade pode-se escrever na forma

$$R(\bar{h}) = 1 + \sum_{r=1}^s b^T A^{r-1} \mathbf{1} \bar{h}^r,$$

5. Considere os métodos de Runge-Kutta explícitos de duas etapas de ordem 2

$$y_{n+1} = y_n + h (b_1 k_1 + b_2 k_2), \quad k_1 = f(t_n, y_n), \quad k_2 = f(t_n + c_2 h, y_n + h a_{21} k_1), \quad (1)$$

em que

$$b_1 + b_2 = 1, \quad c_2 b_2 = a_{21} b_2 = \frac{1}{2}.$$

Analise a estabilidade absoluta dos métodos (1).

6. Mostre que a função de estabilidade do método DIRK do exercício 6. da Ficha 10 é

$$R(\bar{h}) = \frac{1 - \frac{\bar{h}}{\sqrt{3}} - \frac{\bar{h}^2}{6} - \frac{\bar{h}^2}{2\sqrt{3}}}{1 - \bar{h} - \frac{\bar{h}}{\sqrt{3}} + \frac{\bar{h}^2}{3} + \frac{\bar{h}^2}{2\sqrt{3}}}.$$

Esboce, no plano complexo, a *região* de estabilidade absoluta e verifique que o método é A-estável.

7. Considere a seguinte tabela de Butcher, associada a um método de Runge–Kutta de 2 etapas

$$\begin{array}{c|cc}
 \frac{1}{3} & \frac{5}{12} & -\frac{1}{12} \\
 1 & \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \\
 \hline
 & \frac{3}{4} & \frac{1}{4}
 \end{array} \tag{2}$$

a) Analise a consistência e convergência do método. Determine a sua ordem.

b) Mostre que a função de estabilidade do método é dada por

$$R(\bar{h}) = \frac{6 + 2\bar{h}}{6 - 4\bar{h} + \bar{h}^2}, \quad \bar{h} \in \mathbb{C}.$$

Determine os intervalos de estabilidade absoluta do método de Runge–Kutta. Esboce, no plano complexo, a região de estabilidade absoluta e verifique que o método é A-estável.

c) Considere o seguinte problema de valor inicial

$$\begin{cases} y'(t) = -y^2, & t \geq 1 \\ y(1) = 1. \end{cases} \quad (3)$$

Obtenha uma aproximação da solução de (3) em $t = 1.5$ pelo método de Runge-Kutta associado à tabela de Butcher (2). Considere $h = 0.5$.

8. Considere a seguinte tabela de Butcher, associada a um método RK (método de Merson) explícito de 5 etapas

0	0	0	0	0	0
$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{3}$	0	0	0	0
$\frac{1}{3}$	$\frac{1}{6}$	$\frac{1}{6}$	0	0	0
$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{8}$	0	$\frac{3}{8}$	0	0
1	$\frac{1}{2}$	0	$-\frac{3}{2}$	2	0
	$\frac{1}{6}$	0	0	$\frac{2}{3}$	$\frac{1}{6}$

Prove que a função de estabilidade do método de Merson é dada por

$$R(\bar{h}) = 1 + \sum_{i=1}^4 \frac{\bar{h}^i}{i!} + \frac{\bar{h}^5}{144}.$$

Analise a estabilidade absoluta do método.