

Date

No

منابع درس محل عددی معادلات دیفرانسیل معمو

۱) حل عددی معادلات دیفرانسیل معمو (لیندل ایلینسو ترجمہ، دانشگاه تبریز)

۲) حل عددی معادلات دیفرانسیل معمو (شرح امانیل؛ ترجمہ محمد رضا شیرخوری)

۳) حل عددی معادلات دیفرانسیل معمو (پرستو، کانا، دیلی - ترقی کر سابی)

۴) حل عددی معادلات دیفرانسیل معمو (دتر غلامرضا حجتی - دتر علی عباسی)

(partial Differential Equation) PDE

له معادلات دیفرانسیل، مستقامت جزئی

(Ordinary Differential Equation) ODE

له معادلات دیفرانسیل معمو

روش حل: }  
۱- رقیق  
۲- تحلیلی (تقریبی)

۶ فصل اول

مقدمه ای بر معادلات دیفرانسیل معمو

Introduction to Ordinary differential equation

معادلات دیفرانسیل معمو (ODE) کی ایز انبرہاں ریاضی

کی بائند کر دراصل نبرہ کی انواع مسائل علوم فیزیک، علوم زراعتی

گھنڈی و... کا بردار اور اس صفحہ پر بعض انواع معادلات (دفرانسیل

مشکو، شرطی اولیہ و سرزی و وجود یکتائی کے مسئلے تک ODE

می بردازیم .

ODE : 1- خطی 2- غیر خطی

1. معادلات دفرانسیل مرتبہ اولیہ (مسائل مقدار)

اولیہ (Initial value problem) IVPs

پہلے خطی تک ODE مرتبہ اولیہ صورت زیر نمایش دادگی صورت

$$Y'(t) = \frac{dy(t)}{dt} = F(t, Y(t)) \quad (1)$$

$$t \in [a, b], \quad y(a) = [\alpha_1, \dots, \alpha_n]^T \quad 2.$$

تہ در ان F تابع صورت زیر است:

$$F: [a, b] \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$$

متغیر (n+1)

بہ عبارت دیگری با ہم:

$$y(t) = [y_1(t), y_2(t), \dots, y_n(t)]^T$$

$$F(t, y(t)) = [f_1(t, y), \dots, f_n(t, y)]^T$$

صورتی ہے:

Date

No

$$f_k(t, y) = f_k(t, y_1(t), \dots, y_n(t))$$

$$y_k(a) = \alpha_k$$

$$y_1'(t) = y_1(t) + y_2(t) + \sin(t) \quad \text{:ex}$$

$$y_2'(t) = y_1^2(t) + y_1 y_2 + e^{y_1(t)}$$

$$y_1(0) = 1 \quad \& \quad y_2(0) = 3$$

دارم  $N=2$  می باشد:

$$\begin{bmatrix} y_1'(t) \\ y_2'(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1(t) + y_2(t) + \sin(t) \\ y_1^2(t) + y_1 y_2 + e^{y_1(t)} \end{bmatrix}$$

$$y(0) = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$y' = F(t, y(t)) \ni y(0) = [1, 3], \quad t > 0$$

$$f_1 = F(t, y(t))$$

$$f_1(t, y_1, y_2) = y_1(t) + y_2(t) + \sin(t)$$

$$f_2(t, y_1, y_2) = y_1^2 + y_1 y_2 + e^{y_1(t)}$$

معادلات مختص

اسر  $N=1$  لهذا معادله (1) و (2) را می توان به شکل

عاده‌ی سایر نوشتار است.  
 $y'(t) = f(t, y(t))$  ,  $t \in [a, b]$

$$y(a) = y_a$$

که رابطه‌ی بالا  $f: [a, b] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  می‌باشد

**تفسیر:** اگر  $F: [a, b] \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  تابع مشتق پذیر

بویسته در بازای همسانی از  $a$  باشد  $[a, a+\epsilon]$  باشد

آنچه منتهی (۱) و (۲) درای جواب  $y$  است آن همسانی

می‌باشد.

**توجه:** داریم که همواره برای هر  $t \in [a, b]$  ممکن است

جواب وجود نداشته باشد چون مثال زیر را می‌توان برای بیان

$$y'(t) = (y(t))^2 \quad \text{آن به کار برد! مثلاً}$$

$$y(0) = \frac{1}{c} \quad (c > 0)$$

انتگرال از طرفین

$$\frac{dy}{dt} \Rightarrow y' = y^2 \Rightarrow \frac{dy}{y^2} = y^2$$

$$\int \frac{dy}{y^2} = \int dt \Rightarrow -\frac{1}{y} = t + c$$

$$y(t) = -\frac{1}{t+c}$$

$$y(0) = \frac{1}{c} \Rightarrow y(0) = -\frac{1}{c} = \frac{1}{c} \Rightarrow \boxed{c = -c}$$

$$y'(t) = -\frac{1}{t-c} \quad t \neq c$$

صحيح جواب (صحيح به ازاي)

$R/fcy$  سوخته است از آنجایی که  $y = (y)^2 > 0$  باشد

لذا  $y'(t) = \frac{1}{(t-c)^2}$  حالت اول  $t < c$  باشد این صورت

$$y(t) = \frac{1}{t-c} > 0$$

$$y(t) = \frac{1}{c-t}, \quad y'(t) = \frac{1}{(c-t)^2} < 0$$

ولذا  $y = y^2$  نخواهد شد

صحيح به ازاي  $t > c$  (صحيح به ازاي)

$$y(t) = -\frac{1}{t-c} \quad t > c$$

تبدیل یک ODE مرتبه  $n$  به یک ODE مرتبه 1

مثله ODE از مرتبه  $n$  را بصورت زیر در نظر میگیریم:

$$x^{(n)}(t) = f(t, x(t), x'(t), \dots, x^{(n-1)}(t))$$

که دارای شرایط اولیه  $x^{(k)}(0) = dx, k=0, 1, \dots, n-1$

$$y_1 = x(t)$$

$$y_2(t) = x'(t)$$

$$\vdots$$

$$y_n(t) = x^{(n-1)}(t)$$

باید قرائی دهیم:

مانند همه برای معادله‌های صغیری می‌توانیم:

$$y_1'(t) = y_2(t)$$

$$y_2'(t) = y_3(t)$$

$$\vdots$$

$$y_{(n-1)}' = y_n$$

$$y_n'(t) = f(t, y_1(t), y_2(t), \dots, y_n(t))$$

که در وسط باه را می‌توان به شکل  $y'(t) = F(t, y(t))$  نوشت

$$y(t) = [y_1(t), \dots, y_n(t)]^T$$

$$F(t, y(t)) = \begin{bmatrix} y_2(t) \\ y_3(t) \\ \vdots \\ y_{n-1}(t) \\ f(t, y_1, \dots, y_n) \end{bmatrix}$$

ex: مسئله می‌تواند مانند در تصویر زیر است:

$$\theta''(t) = \frac{d^2\theta}{dt^2} = -g \sin(\theta)$$

که در آن  $\theta$  زاویه‌ای که حاصل از محور عمودی و گویا است نسبت به حالت

تراشتن زمین می‌باشد.  $\theta(0) = A$  &  $\theta'(0) = B$

برای تبدیل به یک ODE داریم:

$$y_1(t) = \theta(t)$$

$$y_1'(t) = \theta'(t) = y_2$$

Date  $y_2'(t) = \theta''(t) = -g \sin(\theta)$

$$y(t) = [y_1, y_2], \quad F(t, y) = \begin{bmatrix} y_2(t) \\ -g \sin(y_1(t)) \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} y_1'(\theta) \\ y_2'(\theta) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_2(t) \\ -g \sin(y_1(t)) \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} y_1(0) \\ y_2(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix}$$

ex: مسئله حرکت بازنرل (نقطه) بصورت زیر است:

$$\theta''(t) = \frac{d^2\theta}{dt^2} = -g \sin(\theta) \quad g = 9,8$$

تعریف نرم: فرض کنید  $V$  یک فضای برداری روی میدان  $F$  (حقیقی)

باشد. این صورت تابع  $V \rightarrow [0, +\infty)$  را نرم

مفهوم  $\| \cdot \|$  گوئیم. برای  $V$  زیری  $V$  داریم:

$$\forall x \in V : \|x\| \geq 0 \quad \text{الف)}$$

$$\|x\| = 0 \iff x = 0_V \quad \text{ب)}$$

$$\forall \alpha \in \mathbb{R}, x \in V : \|\alpha x\| = |\alpha| \|x\| \quad \text{ج)}$$

$$\forall x, y \in V \quad \|x+y\| \leq \|x\| + \|y\| \quad \text{د)}$$

توجه: اگر فضای برداری  $V$  روی آن نرم  $\| \cdot \|$  تعریف شده باشد

فضای برداری  $V$  فضای برداری نرم دار توپم و با  $(\| \cdot \|, \tau)$

ماندگاری هم؛ روی یک فضای برداری این توان بر تعداد نامتناهی

نرم تعریف کرد

ex: فرض کنید  $V = \mathbb{R}^3$  ،  $\dim V = 3$  لذا بر اساس

می توان نشان داد توابع زیر نرم می باشند:

$$\forall x = (x_1, x_2, x_3) : \|x\| = \max \{ |x_1|, |x_2|, |x_3| \} \quad (الف)$$

$$\forall x = (x_1, x_2, x_3) : \|x\|_2 = \left( \sum_{j=1}^3 x_j^2 \right)^{1/2} = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2} \quad (ب)$$

$$\forall x = (x_1, x_2, x_3) : \|x\|_p = \left( \sum_{j=1}^3 |x_j|^p \right)^{1/p}, \quad p \geq 1 \quad (ج)$$

ex: فرض  $V = C[a, b]$  (مجموعه ی همگی توابع پیوسته continuous)

روی بازه ی بسته  $a, b$  بوده در روی انداز حقیقی تعریف شده باشد؛

در این صورت نشان دهید توابع زیر یک نرم روی  $V$  می باشند:

$$\forall f \in V : \|f\| = \max \{ |f(x)| \mid x \in [a, b] \} \quad (الف)$$

$$\forall f \in V : \|f\|_2 = \left( \int_a^b (f(t))^2 dt \right)^{1/2} \quad (ب)$$

ج: فرض  $[a, b] \in \mathbb{R}$  ،  $t_1, t_2, \dots, t_n$  مختار باشند در این صورت



$$\|f\|_{\infty} = \max_{k=1, \dots, n} |f(t_k)|$$

توجه: همچنان که گفته شده نرم یک تابع از فضای برداری  $V$  به  $[0, +\infty)$

می باشد و می توان ثابت کرد که هر نرم یک تابع پیوسته بنا بر ساخت می باشد

$$y' = F(t, y) \quad \& \quad y(0) = y_0$$

شرط لیب لیتنس:

فرض کنید که  $F: [a, b] \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  داده شده باشد در این صورت

تابع  $F(t, y)$  در شرط لیب لیتنس ثابت می ماند؛ برگاه:

$$\|F(t, y_1) - F(t, y_2)\| \leq k \|y_1 - y_2\|$$

وجود یکسانی جواب معادله دیفرانسیل مرتبه اول

$$y'(t) = F(t, y)$$

$$y_0(a) = A_0 \rightarrow \text{برداری معلوم}$$

$$F: [a, b] \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

(n+1)

تعریف: فرض  $(\| \cdot \|, V)$  فضای برداری نرم داشته باشد

در این صورت چنانچه  $\| \cdot \|$  در نرم تعریف

شده روی  $V$  باشد آنگاه در نرم را معادل گوئیم؛

گروه، محدود استند باشد  $\langle A \rangle > \langle B \rangle$  بهتری به برتری می  
 $\forall x \in V$  داشته باشد:

$$B \|x\| \leq \|x\| \leq A \|x\|$$

مثال: فرض کنید  $V = \mathbb{R}^n$  و نشان دهید دو نرم زیرمستقل

می باشند:  $\|x\|_\infty = \max \{ |x_j| : j=1, \dots, n \}$

$\|x\|_2 = \left( \sum_{j=1}^n x_j^2 \right)^{1/2}$  و  $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$

برها: همواره فرض می کنیم:

$$\|x\|_\infty = |x_r| = \max \{ |x_j| : j=1, \dots, n \}$$

باشد لذا داریم:

$$\|x\|_2^2 = x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_r^2 + \dots + x_n^2$$

$$= x_r^2 \left( \left( \frac{x_1}{x_r} \right)^2 + \dots + \left( \frac{x_{r-1}}{x_r} \right)^2 + 1 + \dots + \left( \frac{x_n}{x_r} \right)^2 \right)$$

$$= \|x\|_\infty^2 \left( \sum_{j=1}^n \left( \frac{x_j}{x_r} \right)^2 \right)$$

$$\Rightarrow \|x\|_2^2 \leq n \|x\|_\infty^2 \xrightarrow{\text{جذر}} \|x\|_2 \leq \sqrt{n} \|x\|_\infty^A$$

حال نشان می دهیم  $\langle B \rangle$  محدود دارد بهتری نه

$$B \|x\|_\infty \leq \|x\|_2$$

داریم که:

$$\|a\|_{\infty}^2 = (a_r)^2 \leq a_1^2 + \dots + a_r^2 + \dots + a_n^2$$

$$\|a\|_{\infty} \leq \|a\|_2 \xrightarrow{\text{عند}} \|a\|_{\infty} \leq \|a\|_2 \quad B=1 \quad \text{کذا}$$

$$x = (x_1, \dots, x_n)^T \in \mathbb{R}^n \quad \text{سین بازای هر}$$

$$\|x\|_{\infty} \leq \|x\|_2 \leq \sqrt{n} \|x\|_{\infty}$$

سین این دو نرم درسی  $V = \mathbb{R}^n$  (معمناهی) معادل می باشند

**توجه:** می توان نشان داد که هر دو نرم درسی  $\mathbb{R}^n$  هم معادل می باشند

**تعریف:** فرض  $V$  یک فضای برداری بالندی متناهی می باشد:  $(\dim V < \infty)$

در این صورت هر دو نرم دکوانه درسی  $V$  معادل می باشند

**توجه:** اگر دو نرم درسی فضای برداری  $V$  معادل باشند، چنانچه یک دنباله

$\{x_k\} \subset V$  داده شده باشد، چنانچه این دنباله در یک فرم همگرا باشد تحت نرم  $\|\cdot\|$

تیز همگرا خواهد شد

**تعریف:** شرط لیب و لیشنس موضعی یا محلی (local)

تابع  $f$  دارای شرط لیب و لیشنس موضعی یا محلی نسبت به  $a$  در نقطه

$(a, r, \delta)$  می باشد، که  $\forall (x, \varepsilon) \in \Omega$  (مانند  $\delta$ )

$$\|f(\varepsilon, x_1) - f(\varepsilon, x_2)\| \leq L \|x_1 - x_2\| \quad \forall (x, \varepsilon) \in \Omega$$

موجود باشد یعنی

که در واقع  $\Omega = (t_0 - \delta, t_0 + \delta) \times \beta_0(x, \epsilon)$

$$\beta_0(x, \epsilon) = \{y \in \mathbb{R}^N \mid \|x - y\| \leq \epsilon\}$$

۳: اگر  $F: [a, b] \times \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}^N$  داده شده باشد نقطه‌ای به

همه مشتق‌های جزئی آن  $\frac{\partial f_k}{\partial y_j}$  در ناحیه  $\Omega$  موجود و

پیوسته باشد آنگاه  $F$  در  $\Omega$  نسبت به  $y$  محلی یا موضعی معکوس می‌گردد

۴: فرض کنید نقطه‌ای  $(t_0, y_0) \in \Omega$ ،  $\delta$  داده شده باشد و

$$K = [t_0 - \delta, t_0 + \delta] \times \beta_0(y_0, \epsilon)$$

تغییر کامل در  $K$  باشد چون  $K$  پیوسته است لهذا

نسبت  $\frac{\partial f_k}{\partial y_j}$  پیوسته روی  $K$  می‌باشد لذا روی  $K$

کران دار خواهد شد:  $\max_{j=1, \dots, N} \sup_{K} \left| \frac{\partial f_k}{\partial y_j} \right| = M$

به ازای یک اندیس  $k=1, 2, 3, \dots, N$  ثابت داریم:

چون  $f_k(t, y_1(t), \dots, y_N(t))$  پیوسته است و از این

مشتق جزئی می‌باشد

$$f_k(t, y_1(t)) - f_k(t, y_2(t)) = (f_k)_y (y_1 - y_2)$$

Date

No

$$|f_k(t, y_1(t)) - f_k(t, y_2(t))| = \|(f_k)_y\| \|y_1 - y_2\| \\ \leq C \|y_1 - y_2\|$$

ساده و آسان :  $\|F(t, y_1) - F(t, y_2)\| \leq C \|y_1 - y_2\|$

Example: Let  $f(t, y) = ty^2$ ,  $\Omega = \{(t, y) : 0 \leq t \leq T\}$

then  $f$  does not satisfy any Lipschitz Condition on  $\Omega$ .

proof:  $|f(t, y_1) - f(t, y_2)| = |ty_1^2 - ty_2^2|$

$$F: [0, t] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow |f(t, y_1) - f(t, y_2)| = |t| |y_1 - y_2| |y_1 + y_2|$$

چون  $|t| \leq T$  ،  $|y_1 + y_2|$  برای آن ثابت است  
 لذا در هر دایره بیس صدق نمی کند.

توجه: فرض کنید  $F: [a, b] \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  و بویسته و  
 نسبت متغیر در  $(y)$  در هر دایره بیس لایحه نتوانست صدق کند.

$$\|F(t, y_1) - F(t, y_2)\| \leq L \|y_1 - y_2\|$$

$\mathbb{R}^{n+1}$  فضای
فضای  $\mathbb{R}^n$

برای  $(t, y) \in [a, b] \times \mathbb{R}^n$  برقرار باشد این معادله

مشکلی مقدار اولی بر  $[a, b]$  برای  $t \in [a, b]$

عوض بکنیم  $(t, y) \in [a, b] \times \mathbb{R}^n$  ،  $Y' = F(t, y)$  ،  $y(a) = y_0$

**ex:** بررسی کنید مشکلی مقدار اولی بر  $[a, b]$  برای  $(t, y)$  بیستای باشد

یا خیر؟  $t \in [-1, 1]$   $y' = 1 + \sin(t, y)$

$y(-1) = y_0$

**حل:** واضح است که  $N=1$

$F(t, y) = 1 + \sin(t, y)$

$|F(t, y_1) - F(t, y_2)| = |1 + \sin(t, y_1) - 1 - \sin(t, y_2)|$

$\Rightarrow |\sin(t, y_1) - \sin(t, y_2)|$

نابرقیبی مقدار مابین برای توابع مشتق پذیر داریم:

$$f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a}$$

$= |t \cos(t, y_2)| \leq |y_1 - y_2|$

مشکلی در شرایط بیشتر با  $h=1$

Date

No

صدق کند سر را جواب دقتی باشد

ex: بررسی کنید مشتق مقدار اولیه ی از جواب دقت دار یا خیر؟

$$y' = \frac{t+y}{t-y}, \quad t \in [1, 5]$$

$$y(1) = 0$$

محل: با توجه به شرط اول و دوم دقتی جواب بررسی می کنیم  $N=1$

$$F(t, y) = \frac{t+y}{t-y}$$

$$|F(t, y_1) - F(t, y_2)| \Rightarrow \left| \frac{t+y_1}{t-y_1} - \frac{t+y_2}{t-y_2} \right|$$

برای تقریب نزن باید

$$|F(t, y_1) - F(t, y_2)| = \left( \frac{\partial F}{\partial y} \right)_{y=y_0} (y_1 - y_2)$$

$$\frac{\partial F}{\partial y} = \frac{(t-y) + (t+y)}{(t-y)^2} = \frac{2t}{(t-y)^2}$$

الگوهی که تابع  $y$  در نقطه ی

$t \in [1, 5]$  در این شرط با  $t = y(t)$  باشد این صفت جواب دقت دار

باید بداند دیگر جواب در این نقطه ی ثابت نمی باشد

ex: دستگاه سه متغیره در سه مجهول مرتبه اول، زین را در نظر بگیرید:

$$\frac{dy_1(t)}{dt} = y_2 e^{-t}$$

$$\frac{dy_2(t)}{dt} = y_3$$

$$\frac{dy_3(t)}{dt} = \left(2 - \frac{1}{t}\right) y_3 - 4t^2 y_2$$

$$y_1(0) = 0 \quad y_2(0) = 1 \quad y_3(0) = y_1(0) - y_2(0) = -1$$

$$y(t) = [y_1(t), y_2(t), y_3(t)]^T \quad \text{التمیز$$

$$\frac{dy(t)}{dt} = \begin{bmatrix} \frac{dy_1}{dt} \\ \frac{dy_2}{dt} \\ \frac{dy_3}{dt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & e^{-t} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & -4t^2(2 - \frac{1}{t}) & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}$$

$$y(0) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\dot{y}(t) = A(t)y(t) = F(t, y)$$

$$y(0) = y_0$$

ex: در این مثال می خواهیم به بررسی یک معادله با مشتقات

جزئی (PDE) بهمد تقریب خطی به بد دستگاه معادله (تفراسین)

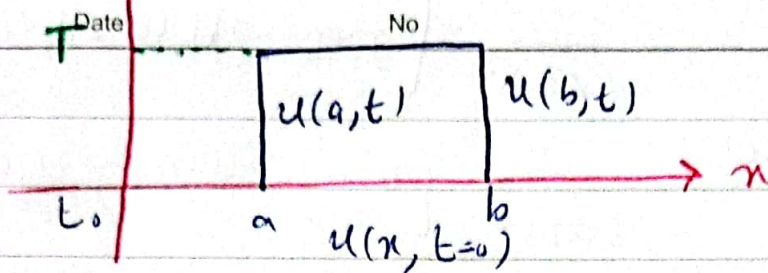
$$\frac{\partial u}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \quad (t, x) \in [0, T] \times [0, b]$$

معادله گرما  
کنش

Heat Equation



(t) زمان



شرایط  $u(a,t) = g_1(t)$

مرزی  $u(b,t) = g_2(t)$

شرایط اول  $u(x,0) = h(x)$

برای اعمال روش خطی یا خطی ابتدا بازه  $[a, b]$  را  $N$  زیر بازه ها

طول  $h = \frac{b-a}{N}$  تقسیم کنیم و داریم:

$x_k = a + kh$  ,  $k=0, 1, \dots, N$

دستگاه تقریبی تابع  $u(x_k, t)$  را در نقطه  $x_k$  یا  $u_k(t)$

$\frac{\partial u}{\partial t} \Big|_{x_k(t)} = \alpha \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \Big|_{(x_k, t)}$  ;  $u_k(t) \approx u(x_k, t)$   
 $\frac{\partial u}{\partial t} \Big|_{(x_k, t)} \approx \frac{\partial u}{\partial t} \Big|_{(x_k, t)}$

$\alpha \frac{u(x_{k+1}, t) - 2u(x_k, t) + u(x_{k-1}, t))}{(\Delta x)^2}$

$\frac{dU}{dt} \Big|_{x=x_k} = \alpha \frac{U_{k+1}(t) - 2U_k(t) + U_{k-1}(t)}{(\Delta x)^2}$

$k=1, \dots, n-1$

حال اگر برای  $U_n(t) = g_2(t)$  ,  $U_0(t) = g_1(t)$  داریم

راهنمای قبل را می توان به شکل دستگاه معادلات (مفروضات)

زیر نویس:

$$k=1 \Rightarrow \frac{dU_1(t)}{dt} = \frac{\alpha}{(\Delta x)^2} [g_1(t) - 2U_1(t) + U_2(t)]$$

$$k=2 \Rightarrow \frac{dU_2(t)}{dt} = \frac{\alpha}{(\Delta x)^2} [U_1(t) - 2U_2(t) + U_3(t)]$$

$$k=N-2 \Rightarrow \frac{dU_{N-2}(t)}{dt} = \frac{\alpha}{(\Delta x)^2} [U_{N-3}(t) - 2U_{N-2}(t) + U_{N-1}(t)]$$

$$k=N-1 \Rightarrow \frac{dU_{N-1}(t)}{dt} = \frac{\alpha}{(\Delta x)^2} [U_{N-2}(t) - 2U_{N-1}(t) + g_2(t)]$$

روابط بالا را می توان به شکل زیر نوشت:

$$\frac{dU}{dt} = \frac{\alpha}{(\Delta x)^2} \underbrace{\begin{bmatrix} -2 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & -2 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & -2 & 1 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & 1 & -2 & 0 \end{bmatrix}}_A \underbrace{\begin{bmatrix} U_1(t) \\ U_2(t) \\ \vdots \\ U_{N-2} \\ \vdots \\ U_{N-1} \end{bmatrix}}_U + \underbrace{\begin{bmatrix} g_1(t) \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ g_2(t) \end{bmatrix}}_G(t)$$

این معادله مقابل یک دستگاه معادلات دیفرانسیل با شرط اولیه

$$\frac{dU}{dt} = \frac{\alpha}{(\Delta x)^2} AU + G(t) \quad U(0) \text{ می باشد}$$

$$U(0) = [h(x_1) \dots h(x_{N-1})]^T$$

معادله دیفرانسیل

روش های مختلف برای تقریب معادلات دیفرانسیل معمر

در این فصل به معرفی انواع روش های عددی برای تقریب

معادلات دیفرانسیل معمر می پردازیم

همچنین برای راحتی کار بیشتر این روش ها <sup>No</sup> بر بررسی معادله دیفرانسیل

معادله دیفرانسیل مرتبه اول بصورت زیر به کار می بریم:

$$\begin{cases} \frac{dy}{dt} = f(t, y), & t \in [a, b] \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

به صورت کلی در تقریب معادلات دیفرانسیل بازه  $[a, b]$  را به  $N$  زیر

بازه  $N$  مساوی به طول تقسیم می کنیم.

$$h = \frac{b-a}{N}$$

$$t_k = a + kh \quad k = 0, 1, 2, \dots, N$$

همچنین مقدار تقریبی تابع جواب  $y(t)$  در نقطه  $t_k$  را  $Y_k$

نمایش می دهیم.

• روش اول: روش پیکارد (Picard method)

$$(1) \begin{cases} y'(t) = f(t, y) \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

در این روش از رابطه (1) مثبت به  $t$  روی بازه

$[a, t]$  انتگرال می گیریم:

$$\int_a^t y'(\tau) d\tau = \int_a^t f(\tau, y) d\tau$$

$$\Rightarrow y(t) - y(a) = \int_a^t f(\tau, y) d\tau$$

$$\rightarrow y(t) = y_0 + \int_a^t f(\tau, y) d\tau \quad (2)$$

راهمای سیمایی (2) را که  $y(t)$  در هر دو طرف معادله معادله را

در آن انتگرال بر حسب بار متر متقل است را معادله

انتگرال ولتر می گویم.

$$y(t) = g(t) + \int_a^b F(t, y(t)) dt = 0$$

معادله انتگرال فردی

در روش نیگاردهی برای راحتی کار و قرار می دهند:

$$y_{k+1} = y_0 + \int_a^{t_k} f(\tau, y_k) d\tau \quad k=0, \dots, N-1$$

فرایند تکراری با روش نیگاردهی می گویم. این روش از نظر تئوری

بسیار مناسب است که انتگرال تابعی می باشد

بهترین فصل این روش می باشد انتگرال  $\int_a^{t_k} F(t, y_k) dt$  می باشد

ex: مقدار اولییم زیر را بدست بیاورید

$$y'(t) = y(t) \quad t \in [0, 1]$$

$$y(0) = 1$$

حل: جواب دقیق  $y(t) = e^t$  می باشد.

فرض  $N=4$  باشد لذا  $t_k = \frac{k}{4}$  ,  $k=0, 1, 2, 3, 4$

$$y_1 = y_0 + \int_0^1 \frac{1}{4} y_0 d\tau = 1 + \frac{1}{4} = \frac{5}{4}$$

$$y_2 = y_0 + \int_0^{t_2} y_1 dt = 1 + \frac{5}{4} \int_0^1 \frac{1}{2} dt (-1 + \frac{5}{8}) = \frac{13}{8}$$

$$y_3 = y_0 + \int_0^{t_3} y_2 dt = 1 + \frac{13}{8} \times \int_0^1 \frac{3}{4} dt = 1 + \frac{13}{8} \times \frac{3}{4} = \frac{71}{32}$$

$$y_4 = y_0 + \frac{71}{32} = 1 + \frac{71}{32} = \frac{163}{32} = 3,2$$

یادآوری روش نیکنارد:

معادله‌ی دیفرانسیل مرتبه‌ی اول با شرط اولیه‌ی زیر را در نظر بگیرید:

$$\begin{cases} y' = f(t, y) & ; t \in [a, b] \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

مشکل‌ی مقدار اولیه IVP

مشکل‌ی مقدار سرزنی BVP

ابتداءً بازه  $[a, b]$  را به  $N$  زیر بازه‌ی مساوی به طول  $h$  برابر  $h = \frac{b-a}{N}$  تقسیم می‌کنیم. زیرا خواهد یافتاد که در شرط اولیه لبس نیستی صدق کند.

در هر بازه‌ی  $[t_k, t_{k+1}]$  معادله‌ی IVP را در نظر بگیرید

و از رابطه‌ی IVP در هر بازه‌ی  $[t_k, t]$  ،  $t \in [t_k, t_{k+1}]$

$$\int_{t_k}^t y'(\tau) d\tau = \int_{t_k}^t f(\tau, y(\tau)) d\tau$$

$$y(t) - y(t_k) = \int_{t_k}^t f(\tau, y(\tau)) d\tau$$

$$y(t) - y(t_k) = \int_{t_k}^t f(\tau, y(\tau)) d\tau \quad k=0, 1, \dots, N-1$$

$$y^{(k)}(a) = y^{(k)} = \int_a^a f(x, y, y') dx \quad k = 0, \dots, n-1$$

در صورتیکه آنسوال در تئوری مباحث چون  $y(a)$  محلول است که برای

آن شرط  $y^{(k)}(a) = y^{(k)}$  را هم در نظر بگیریم  $y^{(k)}(a) = y^{(k)}$

$$y^{(k)}(a) = y^{(k)} = \int_a^a f(x, y, y') dx \quad k = 0, \dots, n-1$$

خوب است که در صورتیکه  $y^{(k)}(a) = y^{(k)}$  را هم در نظر بگیریم

$$y^{(k)}(a) = y^{(k)} = \int_a^a f(x, y, y') dx \quad k = 0, \dots, n-1$$

$$n=0 \rightarrow y_0(a) = y_0 = \int_a^a y_0(x) dx = 1 \cdot \int_a^a dx = 1 + x$$

$$n=1 \rightarrow y_1(a) = y_1 = \int_a^a y_1(x) dx = 1 + x = \int_a^a (1+x) dx$$

$$= 1 + x = x + \frac{1}{2}x^2 = 2x + \frac{1}{2}x^2 + 1$$

$$n=2 \rightarrow y_2(a) = y_2 = \int_a^a y_2(x) dx = 1 + \int_a^a (1+x + \frac{x^2}{2}) dx$$

$$= 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6}$$

$$n=k \rightarrow y_k(a) = \sum_{r=0}^{k-1} \frac{x^r}{r!}, \quad y_k \rightarrow e^x$$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} \frac{x^k}{k!}$$

y

$$y_{\text{exact}} = e^{x^2/2} \quad y'(x) = xy(x)$$

ex

$$y(0) = 1$$

واقع است که  $f(t, y(t)) = ty(t)$  زیرا  $f$  در هر جا که  $y$  باشد، صورت

$$y_{k+1}(x) = y_0 + \int_0^x ty_k(t) dt \quad k=0, 1, 2, \dots$$

$$y_1 = y_0 + \int_0^x ty_0(t) dt = 1 + \int_0^x t dt = 1 + \frac{x^2}{2}$$

$$y_2 = y_0 + \int_0^x ty_1(t) dt = 1 + \int_0^x t(1 + \frac{t^2}{2}) dt = 1 + \int_0^x (t + \frac{t^3}{2}) dt$$

$$= 1 + \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{8}$$

$$y_3 = y_0 + \int_0^x ty_2(t) dt = 1 + \int_0^x t(1 + \frac{t^3}{3} + \frac{t^4}{8}) dt$$

$$= 1 + \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{8} + \frac{x^6}{48}$$

$$e^{x^2/2} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(x^2/2)^k}{k!} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{x^{2k}}{2^k k!}$$

$$y_k = \sum_{r=0}^k \frac{x^{2r}}{2^r r!} \rightarrow e^{x^2/2}$$

در سن های عددی برای تقریب معادله دیفرانسیل معین با شرط اولی (IVP's)

مناسبه جواب صریح فقط برای تعداد کمی از مسائل غیر خطی مثل

$$y' = \frac{t+y}{t-y} \quad (دستگاه معادله دیفرانسیل)$$

$$y(1) = 0$$

$$\ln(2^2 + y^2) = 2 \arctan\left(\frac{y}{2}\right)$$

که رابطه‌ی ساده‌ای برای بدست آوردن تابع مجهول  $(x, y)$  بسیار پیچیده می‌باشد  
 که جواب آن در یک رابطه‌ی صریح صوری می‌گردد. که بر اساس آن قابل دسترس  
 نیست. لذا بهترین گزینه برای این مسائل روش عددی می‌باشد.

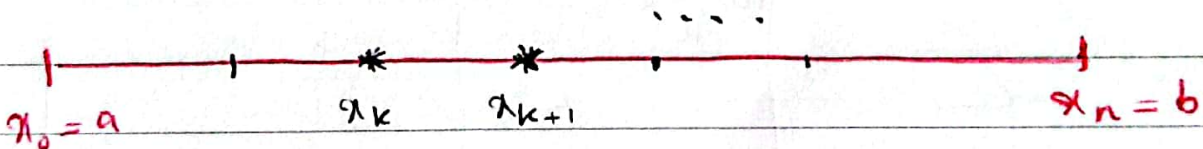
ابتداءً صرفی چند روش عددی  $x$  را می‌بینیم که برای تقریب معادله دینامیک معمو می‌پردازیم  
 معادله دینامیک معمو با شرط اولیه داده شده زیر را در نظر بگیرید.

$$y' = f(x, y) \quad (1) \quad x \in [a, b] \quad \text{معلوم}$$

$$y(a) = y_0$$

در اکثر روش‌های تقریبی بازه  $[a, b]$  را به  $N$  بازه‌ی مساوی

$$x_k = a + kh \quad \text{طول} \quad h = \frac{b-a}{N} \quad \text{تقسیم کنیم}$$



الف) روش اولیمر (Euler's method)

$$f'(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h} \quad \text{همچنان که می‌دانیم}$$

بر قدر کافی نزدیک باشد:

$$f'(x) \approx \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$

حالا در رابطه‌ی (i) داریم:

$$y' \Big|_{x=x_k} = f(x, y(x)) \Big|_{x=x_k} = f(x_k, y(x_k))$$



$$y'(x_k) \Big|_{x=x_k} = f(x_k, y_k)$$

$$\Rightarrow \frac{y(x_{k+1}) - y(x_k)}{h} \approx f(x_k, y_k)$$

$$\Rightarrow \frac{y_{k+1} - y_k}{h} \approx f(x_k, y_k)$$

بعبارت دیگر اگر بجای مقدار تقریبی  $y(x_k)$  ،  $y_k$  قرار دهیم داریم:

$$y_{k+1} = y_k + hf(x_k, y_k) \quad k=0, 1, \dots, N-1$$

$$y_0 = y(a)$$

ex: باروش اولی صداره دفرانسیل مرتبه اول زیر ابرازای  $h=0,1$

$$y'(x) = xy(x) \quad x \in [0, 1] \quad \text{تقریب نزدیک}$$

$$y(0) = 1$$

$$h = \frac{b-a}{N} \Rightarrow 0,1 = \frac{1}{N} \Rightarrow N=10$$

$$x_k = kh = \frac{k}{10} \quad k=0, 1, \dots, 10$$

$$y_1 = y_0 + h f(x_0, y_0) = 1$$

$$y_2 = y_1 + 0,1 f(x_1, y_1) = 1 + 10^{-2} \times 1 = 1,01$$

$$y_3 = y_2 + 0,1 f(x_2, y_2) = 1,01 + 0,1 (0,2 \times 1,01) = 1,0302$$

$$y_4 = y_3 + 0,1 f(x_3, y_3) = 1,0302 + 0,1 (0,3 + 1,0302)$$

$$y_4 \approx y(x_4) = e^{\frac{(0,4)^2}{2}} = 1,061106$$

$$y' = f(x, y) \quad x \in [a, b]$$

یادآوری روش اویلر

$$y(a) = y_0$$

$$y_{k+1} = y_k + h f(x_k, y_k) \quad \& \quad h = \frac{b-a}{N}$$

تقریب  
دقیق

$$k = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

$$x_k = a + kh$$

ex: معادله دیفرانسیل مرتبه اول زیر را برای  $h = 0.1, 0.2, 0.5$  حل کنید

$$y' + y = x \quad x \in [0, 1]$$

تقریب بسازید

$$y(0) = 1$$

$$y_{\text{exact}} = x - 1 + 2e^{-x}$$

$$E_i = |Y_i - y_i|$$

	$Y_i$ (دقیق)	$y_i$ (تقریب)	$E_i =  Y_i - y_i $
0.2	0.8374	0.8	0.0374
0.4	0.740	0.68	0.06
0.6	0.6976	0.624	0.073
0.8	0.6986	0.692	0.016
1.0	0.7357	0.6533	0.08

$$h = 0.2$$

$$y_{i+1} = y_i + h(x_i - y_i) \quad i = 0, 1, 2, 3, 4$$

$$i=0 \rightarrow y_1 = y_0 + 0.2(0 - y_0)$$

$$y_1 = 1 - 0.2 = 0.8$$

$$x_k = 0.2$$

$$x_0 + kh = 0.2$$

$$0 + k \times 0.2 = 0.2$$

$$k = \frac{0.2}{0.2} = 1$$

$$i = 1 \Rightarrow y_2 = y_1 + \Delta y_1 = 0.8 + 0.2(0.2 - 0.8)$$

$$y_2 = 0.8 - 0.12 = 0.68$$

$h = 0.1$				
$i$	$x_i$	$y_i$	$Y_i$	$E_i =  Y_i - y_i $
2	0.2	0.82	0.8374	0.018
4	0.4	0.7122	0.7406	0.028
6	0.6	0.662	0.6976	0.034
8	0.8	0.6809	0.6986	0.034
10	1.0	0.6973	0.7357	0.38

$$i = 0 \Rightarrow y_1 = y_0 + \Delta y_0 = 1 + 0.1(0.1 - 1) = 0.9$$

$$i = 1 \Rightarrow y_2 = y_1 + \Delta y_1 = 0.9 + 0.1(-0.8) = 0.9 - 0.08 = 0.82$$

$h = 0.001$				
$i$	$x_i$	$y_i$	$Y_i$	$E_i =  Y_i - y_i $
200	0.2	0.8370	0.8374	0.0004
400	0.4	0.74037	0.740	0.00037
600	0.6	0.67729	0.6976	0.00033
800	0.8	0.69830	0.6986	0.00036
1000	1.0	0.73539	0.7357	0.00037

تعریف ۵ (نزد):  
تابع  $f(h)$  از مرتبه  $o$  (نزد) تابع  $g(h)$  می باشد اگر

$$f(h) = o(g(h))$$

فاشش می دهند هرگاه

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(h)}{g(h)} \neq C \neq 0$$

$$f'(x_i) = \frac{f_{i+1} - f_i}{h} + o(h) \quad \text{به عنوان مثال}$$

$$f'_i = \frac{f_{i+1} - f_i}{h} = o(h)$$

$$f_{i+1} = f(x_i + h) = f_i + hf'_i + \frac{h^2}{2!} f''_i + \dots \quad \text{تقریب}$$

$$\frac{f_{i+1} - f_i}{h} = f'_i + \frac{h}{2} f''_i + \frac{h^2}{3!} f'''_i + \dots \quad \div h$$

$$\Rightarrow \frac{\frac{f_{i+1} - f_i}{h} - f'_i}{h} = \frac{f''_i}{2} + \frac{h}{3!} f'''_i + \dots$$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\frac{f_{i+1} - f_i}{h} - f'_i}{h} = \frac{f''_i}{2} \neq 0$$

$$\Rightarrow \frac{f_{i+1} - f_i}{h} - f'_i = O(h)$$

**تعریف:** فرض کنید  $y = y(x)$  جواب دقیق معادله دیفرانسیل مرتبه  $n$

$Y_i$  جواب تقریبی در نقطه  $x_i$  باشد، و  $E_i$  تقریب  $E_i$  نسبی

$$E_i = |Y_i - y_i| \quad \text{خطای مطلق}$$

$\{E_i\}_{i=1}^{N-1}$  خطای مطلق تقریب معادله دیفرانسیل نسبی باشد

$$E_\infty = \max \{E_i : i=1, \dots, N\}$$

**لم:** اگر نتایج برای  $i=0, 1, \dots, N$  به گونه ای باشند

در رابطه زیر صدق کنند،  $i=0, 1, \dots, N$

Date  $E_i \leq A^i E_0 + \frac{A^i - 1}{A - 1} B \quad i = 1, 2, \dots, n$

**اثبات:** با استفاده از استقرای ریاضی

$$i=0 \Rightarrow E_0 \leq A E_0 + B \Rightarrow A E_0 + \frac{A-1}{A-1} B$$

حال فرض کنید به ازای  $1 \leq k < n$  نیز برقرار باشد

$$E_k \leq A^k E_0 + \frac{A^k - 1}{A - 1} B$$

و نشان می دهیم که به ازای  $k+1$  نیز محکم برقرار است.

$$E_{k+1} \leq A E_k + B$$

$$\leq A \left( A^k E_0 + \frac{A^k - 1}{A - 1} B \right) + B$$

$$\leq \left( A^{k+1} E_0 + \frac{A^{k+1} - A}{A - 1} B \right) + B$$

$$\leq A^{k+1} E_0 + \left( \frac{A^{k+1} - A}{A - 1} + 1 \right) B$$

$$\leq A^{k+1} E_0 + \frac{A^{k+1} - 1}{A - 1} B$$

$$y' = f(x, y)$$

$$y(a) = y_0$$

**فرض** معادله دیفرانسیل مرتبه اول

به ازای  $x \in [a, b]$  در این جا  $y$  متناهی باشد

همچنین فرض کنید  $|y''(x)| \leq A$  بر آن در و بداره

$$x_k = a + kh, \quad h = \frac{b-a}{n}, \quad \left| \frac{\partial f}{\partial y} \right| \leq B$$

جدول تقریبی معادله دیفرانسیل مرتبه اول با روش

اربع باره نشان می دهیم:

$$E_k \leq \frac{[(1+hB)^k - 1]}{2B} Ah \quad \forall k=1, 2, \dots, N$$

$$E_{k+1} = |Y_{(n+1)} - y_{(n+1)}|$$

$$= \left| y_k + h y'_k + \frac{h^2}{2} y''(\xi_k) - y_k - h y'_k - \frac{h^2}{2!} y''(\xi_k) \right|$$

$$= \left| Y_k - y_k + h(y'_k - f(x_k, y_k)) + \frac{h^2}{2!} y''(\xi_k) \right|$$

$$E_{k+1} \leq |y_{k+1} - y_k| + h |Y'_k - f(x_k, y_k)| + \frac{h^2}{2!} |y''(\xi_k)|$$

$$E_{k+1} \leq E_k + h \left| \frac{\partial F}{\partial y} \right| (y_k - Y_k) + \frac{h^2}{2!} |y''(\xi_k)|$$

$$E_{k+1} \leq E_k + hB E_k + \frac{h^2}{2!} |y''(\xi_k)|$$

$$\leq (1+hB) E_k + \frac{h^2}{2} A$$

حال با فرض هم قبلی داریم:

$$E_{k+1} \leq \frac{(1+hB)^k - 1}{hB} \frac{h^2}{2} A + (1+hB)^k E_k$$

$$E_{k+1} \leq \frac{(1+hB)^k - 1}{2B} hA + (1+hB)^k E_k$$

$$y' = f(x, y) ; x \in [a, b]$$

تقریبی روش اویلر:

$$y(a) = y_0$$

$$Y_{n+1} = Y_n + h f(x_n, y_n) \quad n = 0, \dots, n-1$$

$$y' = f(x, y)$$

$$\int_{x_n}^{x_{n+1}} y'(x) dx = \int_{x_n}^{x_{n+1}} f(x, y) dx$$

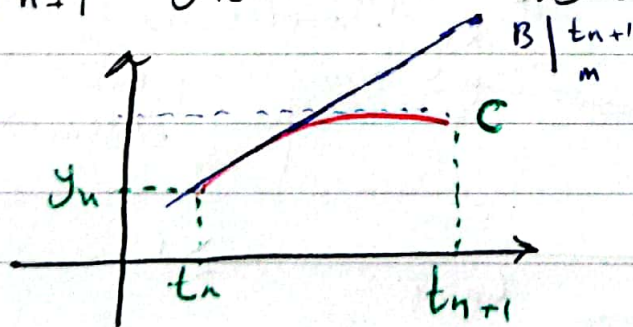
$$= y(t_{n+1}) - y(t_n) = \int_{x_n}^{x_{n+1}} f(x, y) dx$$

$$\Rightarrow y(t_{n+1}) = y(t_n) + \int_{x_n}^{x_{n+1}} f(x, y) dx$$

$$\int_{t_n}^{t_{n+1}} f(x, y) dx \approx h f(t_n, y_n)$$

$$Y_{n+1} = Y_n + h f(t_n, y_n)$$

تقریبی جواب - (تقریبی باشد)



فرض کنید نمودار جواب (تقریب)

$y(t)$  در بازه  $[t_n, t_{n+1}]$  همگن منحنی باشد و خط  $AB$

$y(t_n)$  باشد در واقع  $m$  در تقسیم  $B$  تقریب  $y(t_{n+1})$  خواهد بود

$$m \approx y(t_{n+1})$$

یا به طور دقیق تر

$$y - y_n = Y'(t_n)(t - t_n)$$

$$y = y_n + (t - t_n) f(t_n, y_n)$$

$$y_{n+1} = y_n + (t_{n+1} - t_n) f(t_n, y_n)$$

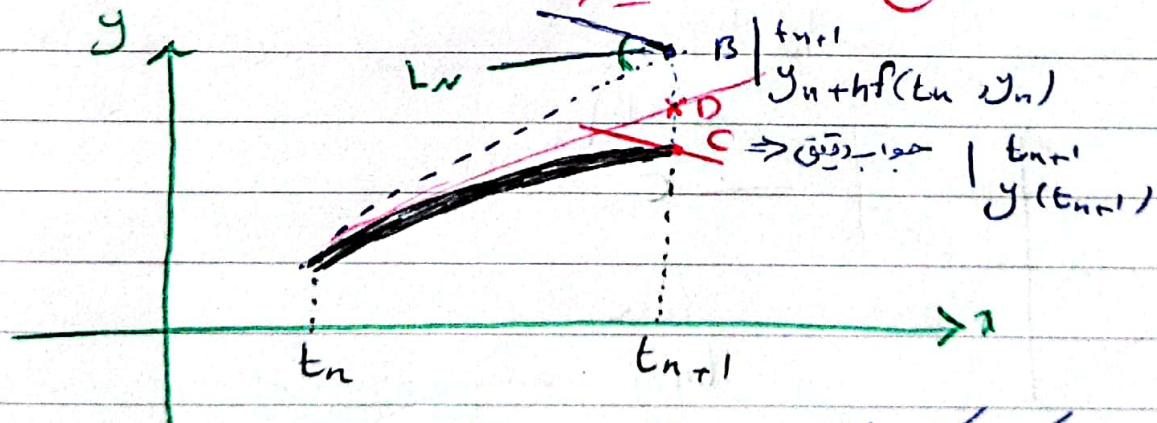
$$y_{n+1} = y_n + h f(t_n, y_n) \quad | t_n = ABC |$$

روش اصلاح شده ای اولیوم: همچنان که می دانیم روش اولیوم یک روش تک گام می باشد که در آن

از مرتبه ای  $O(h)$  می باشد؛ در این روش دو روش اصلاح شده ای اولیوم

تک گامی با مرتبه (وقت) بالا معرفی می شود.

۱- روش اصلاح شده ای اولیوم یا روش هیون (Heun Methode)



با توجه به شکل اگر خط  $AB$  خطی است بر تابع  $y(t)$  در نقطه  $t_n$

می کشیم و چنانچه خطی است بر تابع  $C$  و موازی آن به نقطه  $B$

منتقل کنیم حاصله ضلعی زائری بین  $LC$  خط  $AB$  را در  $L$  می نامیم

سه خط  $L$  با سبب مشخص از نقطه  $A$  منتقل می کنیم حاصل تراختل



این خط (خط اول خط) BC، A می نامیم نقطه نقطه D نیز تقریباً خط

برای  $y(t_{n+1})$  می باشد باز حسب به تو صحت با داده ایم:

$$m_C = y'(t_{n+1}) = f(t_{n+1}, y_{n+1})$$

$$m_A = y'(t_n) = f(t_n, y_n)$$

$$m_D = \frac{m_C + m_A}{2}$$

گذا

$$m_D = \frac{1}{2} (f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_{n+1}))$$

خط نزدیک از نقطه A در موازی نه می باشد

$$y - y_n = \frac{1}{2} (f_n + f_{n+1}) (t - t_n)$$

$$y \approx y_n + \frac{1}{2} (t - t_n) (f_n + f_{n+1})$$

$$y_{n+1} = y_D = y_n + \frac{1}{2} (t_{n+1} - t_n) (f_n + f_{n+1})$$

$$y_{n+1} \approx y_n + \frac{h}{2} (f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_{n+1})) \quad (1)$$

در این معادله قبلی  $y_{n+1}$  که در طرف چپ قرار می گیرد در عدد اول در برای

یعنی این معادله را می توانیم:

$$(2) \quad f(t_{n+1}, y_{n+1}) \approx f(t_{n+1}, y_n) + hf(t_n, y_n)$$

با جایگزینی این معادله (2) در معادله (1) داریم:

$$Y_{n+1} = Y_n + \frac{h}{2} [f(t_n, y_n) + f(t_{n+1}, y_n + h f(t_n, y_n))] \quad n=0, 1, \dots, N-1$$

راستی فوق را به شکل زیر بنویسیم:

$$k_1 = f(t_n, y_n)$$

$$k_2 = f(t_{n+1}, y_n + k_1 h)$$

$$Y_{n+1} = Y_n + \frac{h}{2} (k_1 + k_2)$$

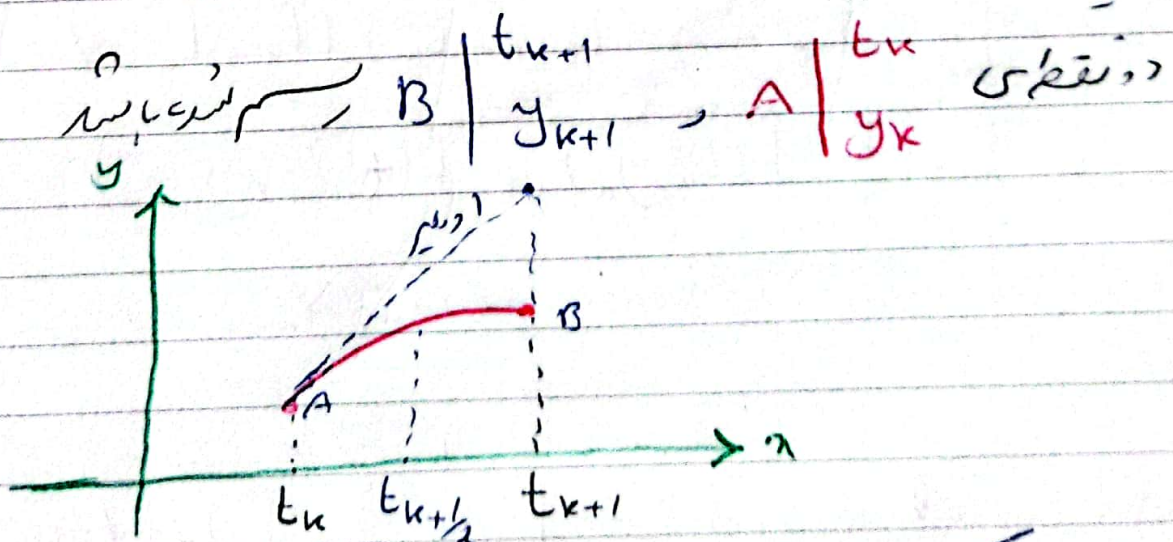
درست است:

صدا برای این فرآیند معکوس باشد و داده شده را در نظر بگیرد ابتدا بازه‌ی

$[a, b]$  را به  $N$  زیر بازه با طول مساوی تقسیم می‌کنیم.

$$h = \frac{b-a}{N} \quad t_k = a + kh$$

در زیر بازه‌ی  $k$  ام فرض کنید:



با توجه به شکل برای تقریب  $y_{k+1}$  یک خط می‌کشیم در نقطه‌ی

$t_{k+1/2}$  را در نظر بگیریم. حال خطی که نزدیک به  $t_{k+1/2}$  از نقطه‌ی A

تقریب نقطه‌ای  $y_{k+1/2}$   $x = t_{k+1/2}$   $y_{k+1/2}$   $y_k$   $t_k$   $t_{k+1/2}$   $t_{k+1}$   $y_k$   $y_{k+1/2}$   $y_{k+1}$

تقریب می‌زنند

$$M_A = f'(t_{k+1/2}, y_{k+1/2})$$

$$M_A = f'(t_k + \frac{h}{2}, y_k + \frac{h}{2} f'(t_k, y_k)) \quad (1)$$

$$y_{k+1/2} \approx y_k + \frac{h}{2} f'(t_k, y_k)$$

خط‌انداز تقریبی  $A$   $t_k$   $y_k$

$$y - y_k = M_A (t - t_k)$$

$$y = y_k + (t - t_k) f'(t_k + \frac{h}{2}, y_k + \frac{h}{2} f'(t_k, y_k))$$

$$y_{k+1} = y_k + h f'(t_k + \frac{h}{2}, y_k + \frac{h}{2} f'(t_k, y_k))$$

$$k = 0, 1, \dots, N-1$$

تقریب خطی در روش‌های قضی صحیح  $y_{k+1}$  در دو طرف است

(2) وجود دایره برای دلیل که باید برای همسایگی  $y_{k+1}$  (دو بار برای معادله (2))

حل شود به آن روش قضی گویند.

معادله دیفرانسیل  $y' = f(t, y)$  روی بازه  $[a, b]$  را در نظر بگیرید  
 $y(a) = y_0$

همچنین فرض کنید  $f$  تابع دو ضابطه‌ای پیوسته باشد. بازه  $[a, b]$

$$h = \frac{b-a}{N}$$

از  $N$  زیر بازه تقسیم کنیم.

$$t_k = a + kh, \quad k = 0, 1, \dots, N$$

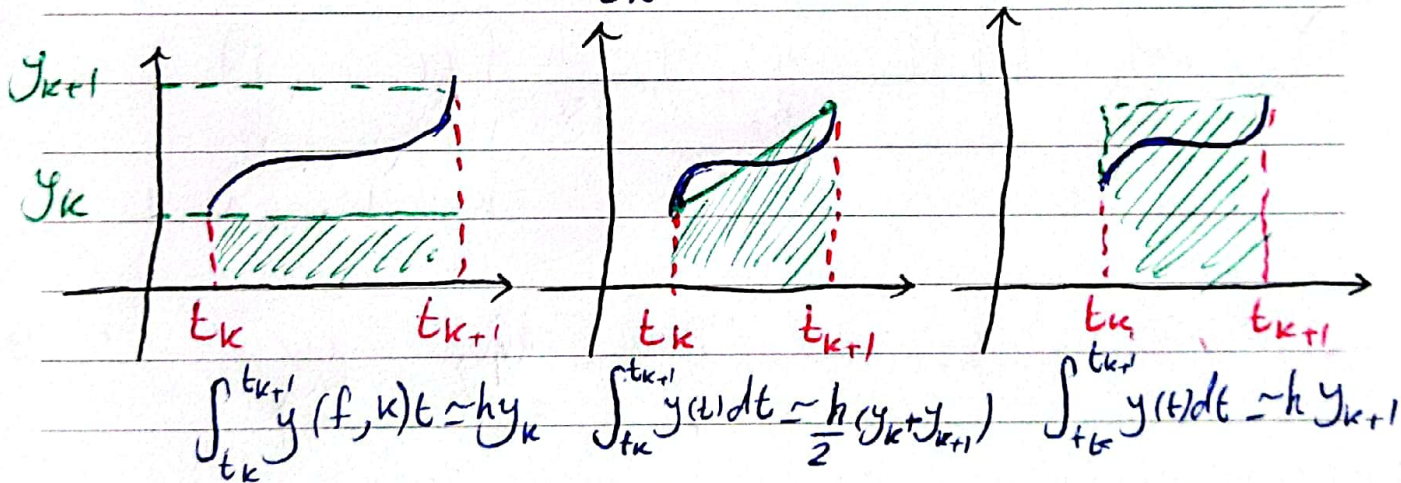
معادله دیفرانسیل  $y' = f(t, y)$  در بازه  $[t_k, t_{k+1}]$

$$\int_{t_k}^{t_{k+1}} y'(t) dt = \int_{t_k}^{t_{k+1}} f(t, y) dt \quad \text{انتگرال میگیریم}$$

$$\Rightarrow y(t_{k+1}) - y(t_k) = \int_{t_k}^{t_{k+1}} f(t, y) dt$$

$$\Rightarrow y(t_{k+1}) = y(t_k) + \int_{t_k}^{t_{k+1}} f(t, y) dt$$

انتگرال  $y(t) = f(t, y)$ ، تقریب میگیریم



روش مستطیل با  $y_k$   روش ذوزنقه‌ای  روش مستطیل با  $y_{k+1}$

$$\int_{t_k}^{t_{k+1}} f(t, y) dt \approx h f(t_k, y_k)$$

(الف)

روش اولیای

$$y_{k+1} = y_k + h f(t_k, y_k)$$

$$\int_{t_k}^{t_{k+1}} f(t, y) dt \approx \frac{h}{2} (f(t_k, y_k) + f(t_{k+1}, y_{k+1})) \quad \text{ب.م}$$

$$\begin{cases} Y_{k+1} = Y_k + \frac{h}{2} (f(t_k, y_k) + f(t_{k+1}, y_{k+1})) \\ k=0, 1, \dots, N-1 \end{cases}$$

روش فینمن یا ذوزنقه‌ای

$$\int_{t_k}^{t_{k+1}} f(t, y) dt \approx h f(t_{k+1}, y_{k+1})$$

$$\begin{cases} Y_{k+1} = Y_k + h f(t_{k+1}, y_{k+1}) \\ k=0, 1, \dots, N-1 \end{cases} \quad \text{ج.م}$$

روش اولیور سیم (مستطیل یا ج.م)

ex: معادله دیفرانسیل  $y' = (1 - \frac{2}{3}t)y$  را در نظر بگیرید. روش فینمن (ذوزنقه)

$$Y_{k+1} = Y_k + \frac{h}{2} (f(t_k, y_k) + f(t_{k+1}, y_{k+1})) \quad \text{تقریب نزدیک}$$

$$Y_{k+1} = Y_k + \frac{h}{2} \left( \left(1 - \frac{2}{3}t_k\right) Y_k + \left(1 - \frac{2}{3}t_{k+1}\right) Y_{k+1} \right)$$

$$Y_{k+1} \left[ 1 - \frac{h}{2} \left(1 - \frac{2}{3}t_{k+1}\right) \right] = \left[ 1 + \frac{h}{2} \left(1 - \frac{2}{3}t_k\right) \right] Y_k \quad k=0, 1, \dots, N-1$$

$$Y_{k+1} = \frac{1 + \frac{h}{2} \left(1 - \frac{2}{3}t_k\right)}{1 - \frac{h}{2} \left(1 - \frac{2}{3}t_{k+1}\right)} Y_k \quad k=0, 1, \dots, N-1$$

$$\frac{dy}{y} = \left(1 - \frac{2}{3}t\right) dt \Rightarrow \ln y = t - \frac{1}{3}t^2 + C$$

$$\Rightarrow y = C e^{t - \frac{1}{3}t^2} \Rightarrow y = e^{t - \frac{1}{3}t^2}$$

روش اولیور

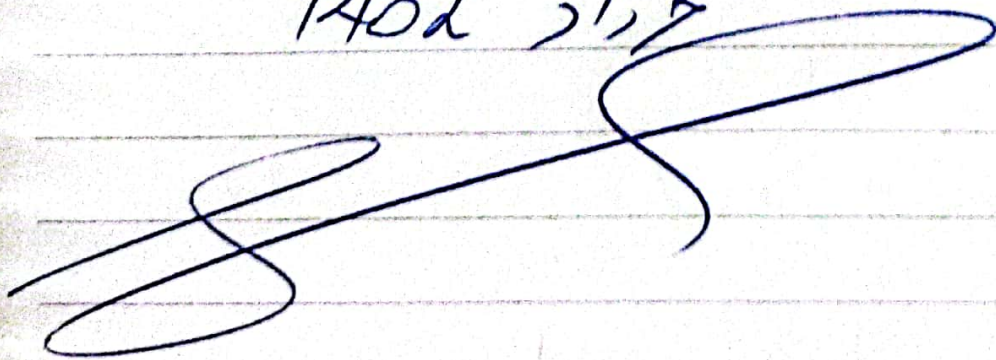
مهندس محمد حمیدی

☑ مدرس، ممولف ریاضی

☑ رتبه‌ی برتر کارشناسی ارشد: ۲۱ ریاضی، ۴۵۲ کامپیوتر

☑ مدرس سیردازی ریاضی

خرداد ۱۴۰۲





## مهندس محمد حمیدی

- ✓ مولف کتاب ریاضیات و سه سطحی کانون
- ✓ اولین طراح هر سه پایه و هر سه رشته نظری
- ✓ اولین ارائه دهنده سوالات احتمالی کنکور
- ✓ مولف کتاب الکترونیکی ۱۵٪ تست
- ✓ مولف، طراح و ویراستار ریاضی
- ✓ آزمون های آزمایشی ماز، گام، گزینه دو و سنجش
- ✓ عضو انجمن ریاضی ایران
- ✓ طراح ریاضی المپیاد و مسابقات ریاضی
- ✓ مدرس پروازی ریاضی شهر های
- ✓ تهران، کرمان، سنندج، کرمانشاه، رشت، مشهد و تبریز
- ✓ اولین ارائه دهنده پاسخ تشریحی کنکور در وبسایت های رسمی