

# I. MATEMATICA

## UNELE FORMULE DE TIP RUNGE-KUTTA CU ORDINUL DE EXACTITATE PATRU SI INTERVALUL DE ABSOLUT STABILITATE MARE

de

JULIAN COROIAN

1. *Introducere.* Să presupunem că pentru rezolvarea numerică a problemei lui Cauchy

$$(1.1) \quad Y'_n(x) = f(x, Y_n(x)), \quad Y_n(x_n) = y_n,$$

unde  $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ , pe rețea de puncte echidistante  $x_{n+1} = x_n + (n+1)h$ ,  $n = 0, 1, \dots, N-1$ , se folosește o metodă de tip Runge-Kutta explicită  $R-K_{p,q}$  cu ordinul de exactitate  $p$  și rangul  $q$ ;  $p, q \in \mathbb{N}^*$ , definită prin

$$y_{n+1} = y_n + h \sum_{i=1}^q c_i k_i, \quad n = 0, 1, 2, \dots,$$

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

$$k_i = f(x_n + a_{i-1}h, y_n + h \sum_{j=1}^{i-1} b_{ij} k_j), \quad i = 2, 3, \dots, q$$

$y_{n+1}$  fiind valoarea aproximativă a lui  $Y_n(x_{n+1})$ , iar  $a_i$ ,  $c_i$ ,  $b_{ij}$ , sunt niște parametri care se determină din condiția ca metoda (1.2) să aibă ordinul de exactitate  $p$  și eventual să satisfacă și alte condiții.

O metodă  $R-K_{p,q}$  explicită, definită de relațiile (1.2) se mai poate reprezenta prin tabelul (matrice triunghiulară) (1.3)

	$a_2$	$b_{21}$						
	$a_3$	$b_{31}$	$b_{32}$					
	$a_4$	$b_{41}$	$b_{42}$	$b_{43}$				
(1.3)	$a_q$	$b_{q1}$	$b_{q2}$	$b_{q3}$	$\dots$	$b_{q(q-1)}$		
		$c_1$	$c_2$	$c_3$	$\dots$	$c_{q-1}$	$c_q$	

2. *Definiții.* O noțiune foarte importantă ce trebuie să caracterizeze o metodă de integrare numerică aplicabilă cu succes în practică, este noțiunea

nea de „*absolut stabilitate*”, [2]. Pentru a defini această noțiune să aplicăm metoda  $R-K_{p,q}$  (1.2) la problema test

$$(2.1) \quad y' = \lambda y, \quad y(0) = 1, \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

Se va obține relația

$$(2.2) \quad y_{n+1} = P_q(h\lambda)y_n,$$

unde  $P_q(u)$  este un polinom de gradul  $q$  în  $u = h\lambda$

$$(2.3) \quad P_q(u) = \sum_{j=0}^q \beta_j u^j,$$

a cărui coeficienți  $\beta_j$ ,  $j = 0, 1, \dots, q$  se pot exprima în funcție de parametri  $a_i$ ,  $b_{ij}$ ,  $c_i$  ai metodei (1.2).

*Definiția 1.2* Polinomul  $P_q(u)$  se numește *polinomul de stabilitate* a metodei  $R-K_{p,q}$  (1.2), iar mulțimea

$$(2.4) \quad S = \{u \in \mathbb{R} \mid |P_q(u)| < 1\},$$

se numește regiunea de absolut - stabilitate a metodei (1.2).

*Definiția 2.2* (J. D. Lambert, [2]) Metoda  $R-K_{p,q}$  (1.2) se numește *absolut-stabilă* (sau tare-stabilă) pentru un  $u = h\lambda$  dat, dacă pentru acest  $u$  avem

$$(2.5) \quad |P_q(u)| < 1,$$

adică  $u \in S$ . În caz contrar metoda (1.2) se numește *absolut-instabilă*.

Este cunoscut, [2], faptul că pentru o metodă  $R-K_{p,q}$  polinomul de stabilitate devine

$$(2.6) \quad P_q(u) = \sum_{j=0}^p \frac{1}{j!} u^j + \sum_{j=p+1}^q \beta_j u^j,$$

și deasemenea că regiunea de stabilitate  $S$  este un interval de forma  $S = (-a, 0)$ , cu  $a > 0$ .

Pentru metodele  $R-K_{p,p}$ , posibile pentru  $p = 1, 2, 3, 4$  intervalul de absolut stabilitate este același pentru toate metodele de același ordin  $p$ , interval destul de restrictiv. Astfel, metodele  $R-K_{4,4}$  au intervalul de absolut stabilitate  $S = (-2, 78; 0)$ . Pentru a construi metode  $R-K_{p,q}$  cu intervalul de absolut stabilitate mai mare este necesar că considerăm metode cu  $q > p$ , deoarece polinomul  $P_q(u)$  conține în acest caz un număr de parametri  $\beta_{p+1}, \beta_{p+2}, \dots, \beta_q$ , care se determină în sensul optimizării intervalului de absolut stabilitate a metodei. Menționăm în acest sens rezultatele obținute de J.D. LAWSON [3], [4], C. METZGER [5], P.J. HOWEN [1].

P.J. Howen, [1], deduce valorile optimale ale coeficienților  $\beta_j$ ,  $j = -p+1, -p+2, \dots, q$  ai polinomului de stabilitate  $P_q(u)$  în cazurile  $p = 2, 3, 4$ ;  $q = p+1, p+2, \dots, 14$  și intervalele de stabilitate optimale în fiecare din aceste cazuri.

3. Construirea unei clase de metode R-K<sub>p,q</sub>. Plecind de la cunoașterea coeficienților  $\beta_j$ ,  $j = p+1, p+2, \dots, q$  vom construi o clasă de metode R-K<sub>p,q</sub> cu  $q > 4$ , avind coeficienții  $a_i$ ,  $c_i$ ,  $b_{ij}$  exprimați în funcție de  $\beta_j$ ,  $j = p+1, q$ . Dacă la aceste metode vom lua pentru  $\beta_j$ ,  $j = p+1, q$  valorile optimale deduse în [1], atunci aceste metode vor fi optimale, adică dintre toate metodele R-K<sub>p,q</sub> cu  $q$  fixat metodele deduse de noi vor avea intervalul de absolut stabilitate cel mai mare.

Fără a face detaliat calculele, calcule foarte lungi de altfel, vom da desvoltările în serie Taylor după puterile lui h pentru  $Y_n(x_{n+1}) = Y_n(x_n+h)$  și pentru valoarea sa aproximativă  $y_{n+1}$ .

$$(3.1) \quad \begin{aligned} Y_n(x_{n+1}) &= y_n + hf + \frac{1}{2} h^2 Df + \frac{1}{6} h^3 (f_1 Df + D^2 f) + \\ &+ \frac{1}{24} h^4 (f_1^2 Df + f_1 D^2 f + 3Df_1 Df + D^3 f) + O(h^5), \end{aligned}$$

unde  $f = f(x_n, y_n)$ ,  $f_1 = f'_y(x_n, y_n)$  iar

$$(3.2) \quad D^k f = \left( \frac{\partial}{\partial x} + f \frac{\partial}{\partial y} \right)^k f = \sum_{j=0}^k \binom{k}{j} \frac{\partial^k f(x_n, y_n)}{\partial x^{k-j} \partial y^j} \cdot f^j,$$

$$(3.3) \quad \begin{aligned} y_{n+1} &= y_n + h\beta_1 f + h^2 \beta_2 Df + h^3 (\beta_3 f_1 Df + \frac{1}{2} \beta_{31} D^2 f) + \\ &+ h^4 (\beta_4 f_1^2 Df + \frac{1}{2} \beta_{41} f_1 D^2 f + \beta_{42} Df_1 Df + \frac{1}{6} \beta_{43} D^3 f) + O(h^5). \end{aligned}$$

În desvoltările acestea coeficienții  $\beta_1$ ,  $\beta_{ij}$  se pot exprima în funcție de  $a_i$ ,  $c_i$ ,  $b_{ij}$  astfel

$$(3.4) \quad \begin{aligned} \beta_1 &= \sum_{i=1}^q c_i, \quad \beta_2 = \sum_{i=2}^q c_i a_i, \quad \beta_3 = \sum_{i=3}^q c_i \sum_{j=2}^{i-1} b_{ij} a_j, \\ \beta_4 &= \sum_{i=4}^q c_i \sum_{j=3}^{i-1} b_{ij} \sum_{k=2}^{j-1} b_{jk} a_k, \\ \beta_{31} &= \sum_{i=2}^q c_i a_i^2, \quad \beta_{41} = \sum_{i=2}^q c_i \sum_{j=2}^{i-1} b_{ij} a_j^2, \\ \beta_{42} &= \sum_{i=3}^q c_i a_i \sum_{j=2}^{i-1} b_{ij} a_j, \quad \beta_{43} = \sum_{i=2}^q c_i a_i^3. \end{aligned}$$

Nu întâmplător s-a folosit în (3.3) și (3.4) notația  $\beta_1$ ,  $\beta_2$ ,  $\beta_3$ ,  $\beta_4$ , ci se constată, aplicând o metodă R-K<sub>p,q</sub>, cu  $p = 4$  la problema (2.1), că  $\beta_1$ ,  $\beta_2$ ,

$\beta_3, \beta_4$  sunt chiar primii patru coeficienți ai polinomului  $P_q(u)$ , iar următorii coeficienți  $\beta_5, \beta_6, \dots, \beta_q$  sunt dați de relațiile

$$(3.5) \quad \begin{aligned} \beta_5 &= \sum_{i=3}^q c_i \sum_{j=4}^{i-1} b_{ij} \sum_{k=3}^{j-1} b_{jk} \sum_{s=2}^{k-1} b_{ks} a_s, \\ \beta_6 &= \sum_{i=6}^q c_i \sum_{j=5}^{i-1} b_{ij} \sum_{k=4}^{j-1} b_{jk} \sum_{s=3}^{k-1} b_{ks} \sum_{t=2}^{s-1} b_{st} a_t, \\ &\vdots \\ \beta_q &= c_q b_{q,q-1} b_{q-1,q-2} \dots b_{43} b_{32} b_{31}. \end{aligned}$$

Vom construi o metodă R-K<sub>4,4</sub> cu  $q > 4$ , generată de tabelul (3.6)

1	1								
1/2	3/8	1/8							
1/2	0	$b_{42}$	$b_{43}$						
1/2	0	$b_{52}$	0	$b_{54}$					
1/2	0	$b_{62}$	0	0	$b_{65}$				
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
1/2	0	$b_{q-3,2}$	⋮	0	0	$b_{q-3,q-4}$			
1/2	0	$b_{q-2,2}$	⋮	0	0	$b_{q-2,q-3}$			
$a_{q-1}=t/4-t$	0	$-t^2/(4-t)^2$	⋮	0	0	0	$4t/(4-t)^2$		
$a_q = 1$	0	$-t^2/8(2-t)$	⋮	0	0	0	0	$(4-t)^2/8(2-t)$	
	1/6	$(1/6)-(1/3t)4/6$	0	⋮	0	0	0	0	$1/3t$

*Propoziția 3.1.* Metoda de tip Runge-Kutta definită de (3.6) are ordinul de exactitate  $p = 4$ .

În adevărt dacă ne servim de relațiile (3.4) în care  $a_i, c_i, b_{ij}$  sunt luăți de la metoda (3.6) obținem

$$\beta_1 = 1, \beta_2 = 1/2, \beta_3 = 1/6, \beta_4 = 1/24, \beta_{21} = 1/3, \beta_{41} = 1/12,$$

$$\beta_{42} = 1/8, \beta_{43} = 1/4.$$

Cu acești coeficienți se constată că desvoltările (3.1) și (3.3) coincid pînă la termenii în  $h^4$ , inclusiv, astfel că metoda (3.6) care ordinul de exactitate  $p = 4$ .

Să analizăm metodele generate de (3.6) în cazurile particulare  $q = 5$  și  $q = 6$ . Pentru  $q = 5$  metodele R-K<sub>4,5</sub> sunt definite de următoarea schemă

1	1								
1/2	3/8	1/8							
$t/4-t$	0	$-t^2/(4-t)^2$	$4t/(4-t)$						
1	0	$-t^2/8(2-t)$	0	$(4-t)^2/8(2-t)$					
	1/6	$(1/6)-(1/3t)4/6$	4/6	0	$1/3t$				

Din egalitățile (3.5) se pot obține coeficienții necunoscuți ai acestei metode în funcție de coeficientul  $\beta_5$ , rămas nedeterminat, adică de fapt parametrul  $t$  în funcție de  $\beta_5$ .

$$(3.8) \quad t = 2 - 1/4\beta_5.$$

Dacă pentru  $\beta_5$  se ia valoarea optimă din [1], atunci metoda (3.7) astfel obținută va avea intervalul de absolut stabilitate  $S = (-6,06; 0)$ . Pentru  $q = 6$  metodele R-K<sub>4,6</sub> de forma (3.6) sunt

$$(3.9) \quad \begin{array}{c|ccccc} & 1 & & 1 & & \\ & 1/2 & & 3/8 & 1/8 & \\ \hline & 1/2 & & 0 & b_{42} & b_{43} \\ t/4-t & & 0 & -t^2/(4-t)^2 & 0 & 4t/(4-t)^3 \\ \hline & 1 & & 0 & -t^2/8(2-t) & 0 & 0 & (4-t)^2/8(2-t) \\ \hline & & & 1/6 & (1/6)-(1/3)t & 4/6 & 0 & 0 & 1/3t \end{array}$$

Din nou cu relațiile (3.5) se obțin coeficienții necunoscuți din (3.9) în funcție de  $\beta_5$  și  $\beta_6$ :

$$(3.10) \quad b_{42} = \frac{1}{2} - \frac{4\beta_6}{\beta_5 + 4\beta_6}, \quad b_{43} = \frac{-4\beta_5}{\beta_5 + 4\beta_6}, \quad t = 2 - \frac{1}{12(\beta_5 + 4\beta_6)}.$$

Dacă acum pentru  $\beta_5$  și  $\beta_6$  se iau valorile optimale deduse în [1], atunci intervalul de absolut stabilitate al metodei (3.9) va fi  $S = (-9,82; 0)$ .

În cazul general al metodelor R-K<sub>4,q</sub> cu  $q > 6$  definite prin tabelul (3.6) avem

*PROPOZIȚIA 3.2.* Coeficienții metodei R-K<sub>4,q</sub>,  $q > 6$ , generate de tabelul (3.6) se exprimă în funcție de coeficienții  $\beta_j$ ,  $j = 5, q$  ai polinomului de stabilitate  $P_q(u)$  prin relațiile

$$(3.11) \quad b_{m,2} = \frac{1}{2} - \frac{A_{m-1}}{A_m}, \quad b_{m,m-1} = \frac{A_{m-1}}{A_m},$$

$$t = 2 - 1/12A_{q+2},$$

unde

$$(3.12) \quad A_m = \sum_{i=q-m+3}^q \beta_i + 3\beta_6, \quad m = 5, q-2.$$

Pentru demonstrație să considerăm relațiile (3.5), scrise pentru coeficienții metodei (3.6). Se obțin următoarele ecuații

$$(3.13) \quad \begin{aligned} b_{q-2,2} + \frac{1}{2} b_{q-1,q-3} &= 6(2-t)\beta_5, \\ b_{q-2,q-3} \left( b_{q-1,2} + \frac{1}{2} b_{q-3,q-4} \right) &= 6(2-t)\beta_6, \\ b_{q-2,q-3} b_{q-3,q-4} \left( b_{q-4,2} + \frac{1}{2} b_{q-4,q-5} \right) &= 6(2-t)\beta_7, \\ b_{q-2,q-3} b_{q-3,q-4} \dots b_{65} b_{64} \left( b_{42} + \frac{1}{2} b_{43} \right) &= 6(2-t)\beta_{q-1}, \\ b_{q-2,q-3} b_{q-3,q-4} \dots b_{65} b_{54} b_{43} &= 8 \cdot 6(2-t)\beta_q. \end{aligned}$$

Egalitățile (3.13) constituie un sistem neliniar de  $q - 4$  ecuații cu  $q - 4$  necunoscute  $b_{42}, b_{52}, \dots, b_{q-2,2}$ , și deoarece

$$(3.14) \quad b_{m,m-1} = 1/2 - b_{m,2}; \quad m = 4, 5, \dots, q - 2.$$

Rezolvarea acestui sistem se poate face din aproape în aproape, începând cu ultimele două ecuații și se deduce, pentru  $m = 4, 5, \dots, q - 2$ ,

$$(3.15) \quad \begin{aligned} b_{m,2} &= \frac{\beta_{q-m+3} - \beta_{q-m+4} - \dots - \beta_{q-1} - 4\beta_q}{2(\beta_{q-m+3} + \beta_{q-m+4} + \dots + \beta_{q-1} + 4\beta_q)}, \\ b_{m,m-1} &= \frac{\beta_{q-m+4} + \beta_{q-m+5} + \dots + \beta_{q-1} + 4\beta_q}{\beta_{q-m+3} + \beta_{q-m+4} + \dots + \beta_{q-1} + 4\beta_q}. \end{aligned}$$

Din prima ecuație (3.13) se găsește

$$(3.16) \quad t = 2 - 1/12(\beta_5 + \beta_6 + \dots + \beta_{q-1} + 4\beta_q).$$

În sfîrșit, dacă facem notația (3.12) în (3.15) și (3.16), rezultă concluzia propoziției 3.2.

*OBSERVATIE.* În afara faptului că metodele  $R-K_{4,q}$ ,  $q > 4$  de forma (3.6), au un interval de absolut stabilitate optimal dacă  $\beta_j$ ,  $j = 5, q$  se înlocuiesc cu valorile optimale din [1], ele mai prezintă avantajul că au mulți coeficienți nuli și astfel se poate economisi din capacitatea de memorie a calculatorului.

#### BIBLIOGRAFIE

- HOWEY, P., J. van der: „Explicit Runge-Kutta formulas with increased stability boundaries”, Numer. Math., 20, 149–164, 1972.
- LAMBERT, J. D.: „Computational methods in ordinary differential equations”, John Wiley and Sons, 1973.
- LAWSON, J. D.: „An order five Runge-Kutta process with extended region of stability”, SIAM J. Numer. Anal., 3, 593–597, 1966.
- LAWSON, J. D.: „An order six Runge-Kutta process with extended region of stability”, SIAM J. Numer. Anal., 4, 620–625, 1967.
- METZGER, C.: „Méthodes de Runge-Kutta de rang supérieur à l'ordre”, Teză de doctorat, Univ. Grenoble, 1967.

#### RRZUMAT

În lucrare se construiește o clasă de metode de integrare numerică de tip Runge-Kutta, pentru problemei lui Cauchy [1.1], metode avind ordinul  $p = 4$  și rangul  $q$ ,  $q > 4$ , definite de schema (3.6). Coeficienții acestor formule se exprimă în funcție de coeficienții  $\beta_j$ ,  $j = 5, q$ , ai polinomului (2.6) de stabilitate a metodelor, iar în cazul că pentru  $\beta_j$ ,  $j = 5, q$ , se iau valoarea optimale din [1], formulele generate de (3.6) devin optimale în sensul lungimii intervalului de absolut stabilitate.

SOME RUNGE-KUTTA TYPE FORMULAS WITH LARGE REGION OF ABSOLUTE STABILITY

(Abstract)

A class of Runge-Kutta type integration formulas for problem (1.1) are presented, formulas generated by the scheme (3.6). The methods have fourth order accuracy and q-stages,  $q > 4$ . The coefficients of these formulas are expressed in terms of  $\beta_j$ ,  $j = 5, q$ , the coefficients of stability polynomial, by the equations (3.11) and if  $\beta_j$ ,  $j = 5, q$ , take the optimal values from [1], then these formulas become optimal from the stability point of view.

$$|P(\lambda)| \leq C_1 |\lambda|^{\alpha} + C_2 |\lambda|^{\beta}$$

where  $P(\lambda)$  is the stability polynomial,  $\alpha < \beta$ ,  $C_1, C_2$  are constants,  $\lambda$  is the complex variable,  $\alpha$  and  $\beta$  are real numbers.

1. The problem of numerical integration of differential equations

is to find the approximate solution of the differential equation, defining it by the initial conditions and the differential equation itself.

Integration formulas are divided into two classes: explicit and implicit. Explicit formulas are obtained by direct substitution of the numerical values of the function and its derivatives into the differential equation. Implicit formulas are obtained by solving the differential equation for the derivative.

The most common method of numerical integration of differential equations is the Runge-Kutta method. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.

The Runge-Kutta method is a numerical method for solving differential equations. It is based on the approximation of the derivative by the difference quotient. The derivative is approximated by the difference quotient of the first order, which is called the Euler method. The derivative is approximated by the difference quotient of the second order, which is called the second-order Runge-Kutta method. The derivative is approximated by the difference quotient of the third order, which is called the third-order Runge-Kutta method.