

1 Resumo da décima-quarta semana

1.1 Métodos numéricos das equações diferenciais ordinárias

O problema do valor inicial a ser resolvido é o de encontrar uma função $x(t)$ que satisfaça:

$$\begin{aligned}\dot{x}(t) &= f(t, x(t)) \\ x(t_0) &= x_0\end{aligned}$$

definida num intervalo $[t_0, t_f]$, supondo que $f(t, x)$ satisfaça as condições de existência e unicidade de solução. Os métodos numéricos irão construir estimativas x_i dos valores $x(t_i)$, definidos nos pontos $t_i = t_0 + hi$. O número h é o passo do método com $h = (t_f - t_0)/n$.

1.2 Método de Euler

É um método de primeira ordem:

$$x_{i+1} = x_i + hf(t_i, x_i)$$

1.3 Método de Taylor de ordem p

$$\begin{aligned}x(t+h) &= x(t) + h\dot{x} + (h^2/2)\ddot{x} + \dots + (h^p/p!)x^{(p)} + O(h^{p+1}) \\ \dot{x} &= f \\ \ddot{x} &= f_t + f_x f \\ &\dots \\ x^{(p)} &= F(f, f_t, f_x, \dots, f_{x^l t^k}^{(p)})\end{aligned}$$

daí obtemos um método numérico:

$$x_{i+1} = x_i + hf + (h^2/2)(f_t + f_x f) + \dots + (h^p/p!)F(f, f_t, f_x, \dots, f_{x^l t^k}^{(p)})$$

1.4 Métodos de Runge-Kutta de segunda ordem

Geral:

$$\begin{aligned}x_{i+1} &= x_i + w_1 F_1 + w_2 F_2 \\ F_1 &= hf(t_i, x_i) \\ F_2 &= hf(t_i + \alpha h, x_i + \beta F_1)\end{aligned}$$

Método de Heun:

$$\begin{aligned}x_{i+1} &= x_i + 0.5F_1 + 0.5F_2 \\F_1 &= hf(t_i, x_i) \\F_2 &= hf(t_i + h, x_i + F_1)\end{aligned}$$

Método de Euler modificado:

$$\begin{aligned}x_{i+1} &= x_i + F_2 \\F_1 &= hf(t_i, x_i) \\F_2 &= hf(t_i + 0.5h, x_i + 0.5F_1)\end{aligned}$$

1.5 Runge-Kutta de ordem 4

Caso geral:

$$\begin{aligned}x_{i+1} &= x_i + w_1F_1 + w_2F_2 + w_3F_3 + w_4F_4 \\F_1 &= hf(t_i, x_i) \\F_2 &= hf(t_i + \alpha_1h, x_i + \beta_1^1F_1) \\F_3 &= hf(t_i + \alpha_2h, x_i + \beta_1^2F_1 + \beta_2^2F_2) \\F_4 &= hf(t_i + \alpha_3h, x_i + \beta_1^3F_1 + \beta_2^3F_2 + \beta_3^3F_3)\end{aligned}$$

RK4-clássico:

$$\begin{aligned}x_{i+1} &= x_i + \frac{1}{6}(F_1 + 2F_2 + 2F_3 + F_4) \\F_1 &= hf(t_i, x_i) \\F_2 &= hf(t_i + 0.5h, x_i + 0.5F_1) \\F_3 &= hf(t_i + 0.5h, x_i + 0.5F_2) \\F_4 &= hf(t_i + h, x_i + F_3)\end{aligned}$$