

دانشگاه پیام نور مرکز تبریز

گروه ریاضی

پایان نامه برای دریافت درجه کارشناسی ارشد

در رشته ریاضی کاربردی

بررسی  $p$  – پایداری در روش های چندگامی خطی متقارن

برای حل عددی مسائل اولیه متناوب

استاد راهنما:

دکتر محمد یعقوب رحیمی اردبیلی

استاد مشاور:

دکتر مهدی صحت خواه

پژوهشگر:

سمیه سیف الله زاده

۱۳۸۶ بهمن ماه

نام خانوادگی دانشجو: سیف الله زاده  
عنوان: بررسی p – پایداری در روش های چندگامی خطی متقارن برای حل عددی  
مسائل اولیه متناوب

استاد راهنمای: دکتر محمد یعقوب رحیمی اردبیلی  
استاد مشاور: دکتر مهدی صحت خواه

قطع تحصیلی: کارشناسی ارشد      رشته: ریاضی کاربردی      گرایش: آنالیز عددی  
تاریخ فارغ التحصیلی: بهمن ماه ۸۶      تعداد صفحات: ۸۲      دانشگاه: پیام نور تبریز

واژه های کلیدی: « روش چند گامی، p – پایداری، مساله مقدار اولیه مرتبه دوم با جواب های متناوب »

## چکیده

در پایان نامه حاضر، ابتدا به تعریف روش های چندگامی و سپس چندگامی متقارن پرداخته و شرایطی را برای روش های چند گامی متقارن برای داشتن بازه تناوب غیر صفر ارائه می دهیم. پس از آن، روشی را برای یافتن بازه تناوب معرفی می کنیم و در آخر نوع جدیدی از روش های چند گامی p – پایدار را برای حل مسائل مقدار اولیه متناوب معرفی می کنیم، نتایج عددی به دست آمده از حل مسائل متناوب مشهور به وسیله این روش، صحت، کارایی و پایداری روش را بیان می کند.

## تشکر و قدردانی

خدایا تو می دانی در این لحظه نشاطی توصیف ناپذیر، شادمانی و شعفی آمیخته با شکر در سراسر وجودم موج می زند، احساسی که با هیچ بیانی توانایی شرح و شکر آن را ندارم، دست به درگاهت برمی دارم و عرض می کنم بارالله از این که به این جانب توفیق تلاش در راه کسب دانش و رسیدن به این مرحله را داده ای تو را سپاس می گویم.

همچنین وظیفه خود می دانم از استاد بزرگوارم جناب آقای دکتر محمد یعقوب رحیمی اردبیلی استاد و راهنمای این جانب، به خاطر راهنمایی های صمیمانه و اظهارنظرهای ارزشمندشان در جهت تدوین این پایان نامه کمال تشکر و قدردانی را بنمایم.

و از استاد ارجمند جناب آقای دکتر صحت خواه مدیر گروه ریاضی دانشگاه پیام نور مرکز تبریز به لحاظ توصیه های ارزنده شان در مشاوره پایان نامه حاضر، صمیمانه سپاس گذاری می نمایم.

در اینجا لازم می بینم از استاد گرامی جناب آقای دکتر خیری که زحمت مطالعه و داوری این پایان نامه را بر عهده گرفته اند، تشکر و قدردانی نمایم.

ضمناً از پدر و مادر عزیزم به خاطر محبت های بی پایان و همکاری گرم و صمیمی شان در این دوره تحصیلی قدردانی نموده و موفقیت خودم را مديون آنها می دانم.

در پایان از تمامی عزیزانی که در تهیه و تنظیم این پروژه مرا یاری دادند صمیمانه تشکر می کنم.

سمیه سیف الله زاده

بهمن ماه ۸۶

# فهرست مطالب

۱

مقدمه

۴

## فصل ۱ مفاهیم مقدماتی

۵

۱.۱ معادله دیفرانسیل و مساله مقدار اولیه ..... ۵

۵

۲.۱ قضیه وجود و منحصر بفردی ..... ۵

۶

۳.۱ مساله مقدار اولیه برای دستگاه معادلات دیفرانسیل معمولی مرتبه اول ..... ۶

۷

۴.۱ تبدیل معادلات دیفرانسیل مرتبه بالا به دستگاه معادلات مرتبه اول ..... ۷

۸

۵.۱ دستگاه معادلات خطی مرتبه اول با ضرایب ثابت ..... ۸

۹

۶.۱ معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت ..... ۹

۱۱

## فصل ۲ روش های چند گامی خطی

۱۲

۱.۲ روش های چند گامی خطی برای حل معادلات دیفرانسیل مرتبه اول ..... ۱۲

۱۲

۱.۱.۲ صورت کلی روش های چند گامی خطی ..... ۱۲

۱۴

۲.۱.۲ محاسبه ضرایب نامعین از روش بسط تیلور ..... ۱۴

۱۷

۳.۱.۲ همگرایی ..... ۱۷

۱۸	۴.۱.۲ مرتبه و ثابت خطای
۲۰	۵.۱.۲ خطای برشی موضعی
۲۱	۶.۱.۲ خطای برشی کلی
۲۱	۷.۱.۲ سازگاری و صفر پایداری
۲۳	۸.۱.۲ نظریه پایداری ضعیف
۲۴	۹.۲ روش های چند گامی خطی برای حل دسته به خصوصی از معادلات
۲۷	۹.۲.۱ دیفرانسیل مرتبه دوم
۲۷	۹.۲.۲ مقدمه
۲۸	۹.۲.۲.۱ مرتبه، سازگاری، پایداری و همگرایی
۳۱	۹.۲.۲.۲ نظریه پایداری ضعیف برای معادلات مرتبه دوم
۳۳	<b>فصل ۳ روش های چند گامی خطی متقارن</b>
۳۴	۱.۳ خواص روش های چند گامی خطی متقارن
۳۸	۲.۳ بازه تناوب
۳۸	۲.۳.۱ تئوری پایه
۴۰	۲.۳.۲ بازه تناوب
۴۷	۲.۳.۳ یافتن کمترین ماقسیم موضعی مثبت بازه تناوب
۵۴	۲.۳.۴ مثال
۵۵	۳.۳ نتیجه
۵۶	<b>فصل ۴ روش های چند گامی خطی متقارن p – پایدار</b>
۵۷	۴.۱.۴ مقدمه

۲.۴ شرط های لازم برای روش چند گامی p – پایدار	۵۷
۳.۴ فرمول هایی برای روش های چند گامی p – پایدار	۶۰
۱.۳.۴ روش نومرو p – پایدار	۶۲
۲.۳.۴ روش چهار – گامی p – پایدار	۶۴
۳.۳.۴ روش شش - گامی p – پایدار	۶۵
۴.۴ مثال های عددی	۶۷
۱.۴.۴ مساله ای برای معادله شبه – آزمون	۶۷
۲.۴.۴ مساله ایستیفل و بتیس	۷۰
۳.۴.۴ مساله ای برای معادله دافینگ غیر خطی نامیرا	۷۲
۵.۴ نتیجه	۷۶

۷۷ واژه‌نامه فارسی – انگلیسی

۷۹ واژه‌نامه انگلیسی – فارسی

۸۱ مراجع

## مقدمه

مکانیک سماوی قسمتی از فیزیک فضا را تشکیل می دهد که در آن حرکت اجرام آسمانی مورد مطالعه قرار می گیرد. در مکانیک سماوی از موضوعات مکانیک کلاسیک و روابط قوانین آن استفاده می گردد. مکانیک کلاسیک اغلب برای مطالعه میدان گرانش و اثرات آن روی اجسامی مانند سیارات، ماهواره ها، سفینه ها و موشک های فضا پیما به کار می رود. البته لازم به ذکر است که علاوه بر نیروی گرانشی عوامل دیگری مانند مقاومت اتمسفر روی مدار اجسام و یا بر هم کنش های پلاسمایی مانند بادهای خورشیدی و یا شهاب سنگ ها نیز در توصیف مکانیک سماوی دخالت دارند.

می توان گفت که بین حرکت سیارات حول خورشید و مساله حرکت الکترون ها حول هسته اتم، مشابهت وجود دارد. به عبارت دیگر حرکت سیارات یک حالت تقریباً ماکروسکوپی در ابعاد خیلی بزرگ از حرکت در درون اتم است، هر چند که ماهیت این دو پدیده تفاوت های زیادی باهم دارد. بنابرین از همین جا اهمیت مکانیک سماوی، مکانیک کلاسیک و مکانیک کوانتمی روشن می گردد.

روشن است که بیشتر اطلاعات و آگاهی های انسان در مورد اجرام آسمانی به وسیله ماهواره ها و سفینه های فضایی که به وسیله انسان به فضا پرتاب می شوند، حاصل می

شود. اما دانستن این مطلب که یک سفینه تحت چه شرایطی باید در فضا حرکت کند و یا چگونگی قرار گرفتن آن در مدار زمین، از جمله مسائلی است که به وسیله مکانیک سماوی مطالعه و تشریح می گردند و همین امر اهمیت مکانیک سماوی را روشن می کند. اما واقعیت این است که تمامی این فعالیت‌ها و مطالعات چه در زمینه مکانیک سماوی یا مکانیک کوانتم و یا فیزیک الکترونیک و حتی شیمی اکثر اوقات تبدیل به معادلات دیفرانسیل و مسائلی به صورت

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

$$y(x_0) = y_0, y'(x_0) = y'_0 \quad (1)$$

می شوند که با توجه به مطالب گفته شده، اهمیت علم ریاضی و به خصوص معادلات دیفرانسیل را مشخص می کند. حل عددی این مسائل به صورت دقیق و محاسبات ساده و کارآمد می تواند کمک شایانی به علوم گفته شده کند.

در سال ۱۹۷۶ تعریف p – پایداری و بازه تناوب روش‌های چندگامی خطی دارای ضرایب ثابت توسط لامبرت و واتسون [۲] ارائه شد. آنها نشان دادند روش‌های چندگامی متقارن برای حل مسائل مقدار اولیه متناوب مرتبه دوم مناسب هستند. در آن زمان برای حل این گونه مسائل از روش‌های اشتورمر کاول از دسته روش‌های چندگامی خطی، استفاده می شد که دارای نقص و ناکارایی بود. این نقص یا به عبارتی ناپایداری مداری زمانی رخ می داد که عدد گام یا همان k بزرگتر از ۲ می شد، در آن صورت خطأ به صورت معادلات درجه دو در زمان رشد می کرد و این مانعی در رفتار انتگرال گیری‌های بزرگ بود. برای مثال، این ناکارایی در محاسبات مداری یا به عبارتی مساله حرکت یکنواخت اجسام در مدار دایره‌ای، باعث می شد که حرکت متناوب اجسام در آن مسیر، تبدیل به مارپیچ‌هایی شود که به سمت مرکز دایره در حرکت اند. لذا برای حل این معضل روش

---

های چندگامی متقارن مطرح شدند. بعد از آن و به خصوص در دهه اخیر فعالیت های زیادی در زمینه حل عددی مسائل مقدار اولیه مرتبه دوم صورت گرفته که نتایج این فعالیت ها روش هایی است که برای حل مسائل مکانیک سماوی و سایر علوم به کار می رود. هدف این پایان نامه توسعه نوع جدیدی از روش های چند گامی p – پایدار است که دارای جوابی دقیق برای مساله (۱) است.

## فصل ۱

### مفاهیم مقدماتی

در این فصل چند مفهوم مقدماتی معرفی و نمادهایی را برای ساده کردن مفاهیم فصل های بعدی بیان می‌کنیم.

### ۱.۱ معادله دیفرانسیل و مساله مقدار اولیه

معادله دیفرانسیل رابطه‌ای بین متغیر تابع، متغیر مستقل و مشتقات متغیر تابع نسبت به متغیر مستقل می‌باشد. بنابرین یک معادله دیفرانسیل معمولی مرتبه  $n$  به صورت زیر است.

$$y^{(n)} = f(x, y, y', \dots, y^{(n-1)})$$

منظور از جواب این معادله دیفرانسیل، تابعی به شکل  $y = \phi(x)$  است که خود و مشتقات متوالی آن در رابطه فوق صدق می‌کنند. هرگاه علاوه بر معادله بالا، مقادیر  $y^{(n-1)}(x), \dots, y'(x), y(x)$  معین باشند (که به شرایط اولیه معروف هستند) آنگاه آن را یک مساله مقدار اولیه گویند. لذا یک مساله مقدار اولیه برای معادله دیفرانسیل مرتبه اول عبارت است از:

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

$$y(x_0) = y_0$$

### ۲.۱ قضیه وجود و منحصر بفردی

فرض کنید تابع حقیقی  $f$  در دو شرط زیر صدق کند:

الف)  $f$  روی ناحیه مستطیلی  $D : a \leq x \leq b, -\infty < y < \infty$  متناهی هستند، معین و پیوسته باشد.

ب) عدد مثبت ثابتی  $L$  وجود داشته باشد، به طوری که برای هر  $(x, y) \in D$

## فصل ۱ مفاهیم مقدماتی

داشته باشیم :  $(x, y^*)$

$$|f(x, y) - f(x, y^*)| \leq L|y - y^*|$$

همچنین  $\eta$  یک عدد مفروض باشد، آنگاه دقیقاً یک تابع  $y(x)$  وجود دارد که در شرایط زیر صدق می کند.

• برای هر  $x \in [a, b]$  تابع  $y(x)$  پیوسته و مشتق پذیر است.

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

$$y(a) = \eta \quad •$$

### ۳.۱ مساله مقدار اولیه برای دستگاه های معادلات دیفرانسیل معمولی مرتبه اول

صورت کلی دستگاه معادلات دیفرانسیل مرتبه اول معمولی عبارت است

$${}^1y' = {}^1f(x, {}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y) , \quad {}^1y(a) = {}^1\eta$$

$${}^2y' = {}^2f(x, {}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y) , \quad {}^2y(a) = {}^2\eta$$

⋮

⋮

$${}^m y' = {}^m f(x, {}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y) , \quad {}^m y(a) = {}^m \eta$$

فرض کنید

$$\mathbf{y} = [{}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y]^T, \mathbf{f} = [{}^1f, {}^2f, \dots, {}^m f]^T = \mathbf{f}(x, \mathbf{y}), \eta = [{}^1\eta, {}^2\eta, \dots, {}^m \eta]^T$$

با این نماد گذاری، مساله مقدار اولیه فوق را می‌توان به صورت زیر بیان کرد.

$$\mathbf{y}' = \mathbf{f}(x, \mathbf{y}) \quad \mathbf{y}(a) = \eta$$

هرگاه ناحیه مستطیلی  $D$  را به صورت زیر تعریف کنیم

$$a \leq x \leq b, \quad -\infty < {}^i y < +\infty, \quad i = 1, 2, \dots, m$$

و به جای شرط (ب) از قضیه وجودی و منحصر بفردی قرار دهیم

$$\|\mathbf{f}(x, \mathbf{y}) - \mathbf{f}(x, \mathbf{y}^*)\| \leq L \|\mathbf{y} - \mathbf{y}^*\|$$

که  $\|(x, \mathbf{y}^*), (x, \mathbf{y})\|$  یک نرم برداری است. آنگاه قضیه وجودی و منحصر بفردی، وجود یک جواب منحصر بفرد را تضمین می‌کند.

## ۴.۱ تبدیل معادلات دیفرانسیل مرتبه بالا به دستگاه معادلات مرتبه اول

معادله مرتبه  $m$  زیر را در نظر بگیرید

$$y^{(m)} = f(x, y^{(1)}, y^{(2)}, \dots, y^{(m-1)}) \quad , \quad y^{(t)}(a) = \eta_t \quad , \quad t = 0, 1, \dots, m-1$$

متغیرهای جدید  ${}^i y$ ،  $i = 1, 2, \dots, m$  را به صورت زیر تعریف می‌کنیم:

$${}^1 y \equiv y (\equiv y^{(0)})$$

$${}^2 y \equiv {}^1 y' (\equiv y^{(1)})$$

$${}^3 y \equiv {}^2 y' (\equiv y^{(2)})$$

$$\vdots \quad \vdots$$

$${}^m y \equiv {}^{m-1} y' (\equiv y^{(m-1)})$$

در نتیجه با این تغییر متغیر، معادله مرتبه  $m$ —ام فوق به یک دستگاه مرتبه اول به شکل زیر

تبدیل می شود.

$$\begin{array}{ll}
 {}^1y' = {}^1y & {}^1y(a) = {}^1\eta \\
 {}^2y' = {}^2y & {}^2y(a) = {}^2\eta \\
 \vdots & \vdots \\
 {}^{m-1}y' = {}^m y & {}^{m-1}y(a) = {}^{m-1}\eta \\
 {}^m y' = {}^m f(x, {}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y) & {}^m y(a) = {}^m \eta \\
 \text{و یا} \\
 \mathbf{y}' = \mathbf{f}(x, \mathbf{y}) & \mathbf{y}(a) = \mathbf{\eta} \\
 \text{که در آن}
 \end{array}$$

$$\mathbf{f} = [{}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y, f(x, {}^1y, {}^2y, \dots, {}^m y)]^T$$

## ۵.۱ دستگاه معادلات خطی مرتبه اول با ضرایب ثابت

دستگاه معادلات مرتبه اول  $\mathbf{y}' = \mathbf{f}(x, \mathbf{y})$  و  $\mathbf{f}$  بردارهای  $m$  — بعدی هستند، خطی گویند، هرگاه  $\mathbf{f}(x, \mathbf{y}) = A(x)\mathbf{y} + \phi(x)$  یک ماتریس  $m \times m$  و  $A(x)$  یک ماتریس ثابت باشد، آنگاه  $\phi(x)$  یک بردار  $m$  — بعدی است. بعلاوه اگر  $A(x) = A$  یک ماتریس ثابت باشد، آنگاه این دستگاه را خطی با ضرایب ثابت می نامند. لذا صورت کلی یک دستگاه خطی مرتبه اول با ضرایب ثابت چنین است:

$$\mathbf{y}' = A\mathbf{y} + \phi(x)$$

فرض کنید  $A$  دارای  $m$  مقدار ویژه متمایز و احتمالاً مختلف  $\lambda_t, t = 1, 2, \dots, m$  و  $C_t$  بردار ویژه متناظر با  $\lambda_t$  باشد، همچنین  $\psi(x)$  یک جواب خصوصی معادله همگن متناظر با

دستگاه معادلات دیفرانسیل خطی با ضرایب ثابت فوق باشد، آنگاه می‌توان نشان داد که

جواب عمومی این دستگاه به صورت زیر است:

$$\mathbf{y}(x) = \sum_{t=1}^m k_t e^{\lambda_t x} \mathbf{C}_t + \psi(x)$$

که  $k_t$ ها، اعداد ثابت هستند. [۳]

## ۶.۱ معادلات تفاضلی خطی با ضرایب ثابت

معادله

$$\gamma_k y_{n+k} + \gamma_{k-1} y_{n+k-1} + \dots + \gamma_0 y_n = \phi_n, \quad n = n_0, n_0 + 1, \dots$$

که در آن  $\gamma_j = j$  ثابت‌های مستقل از  $n$  هستند و  $\gamma_k \neq 0$  و  $\gamma_0 \neq 0$ ، را یک

معادله تفاضلی خطی مرتبه  $k$  گویند، اگر  $\sum_{j=0}^k \gamma_j \neq 0$  و  $\phi_n$  مستقل از  $n$  باشد. یعنی

$\psi_n = \frac{\phi}{\sum_{j=0}^k \gamma_j}$  یک جواب خصوصی این معادله خواهد بود. علاوه بر این می‌توان نشان داد که:

(۱) اگر  $r_t$ ،  $t = 1, 2, \dots, k$ ،  $r_t$  ریشه متمایز چند جمله‌ای

$$P(r) = \gamma_k r^k + \gamma_{k-1} r^{k-1} + \dots + \gamma_0$$

باشد، آنگاه جواب عمومی این معادله تفاضلی عبارت است از:

$$y_n = \sum_{t=1}^k d_t r_t^n + \psi_n$$

که  $\psi_n$  یک جواب خصوصی معادله تفاضلی  $P(r)$ ،  $d_t$ ،  $t = 1, 2, \dots, k$ ، ثابت‌های دلخواه هستند.

(۲) اگر  $r_j$ ،  $j = 1, 2, \dots, p$ ،  $r_j$  ریشه‌های چند جمله‌ای  $P(r)$  توصیف شده در (۱) باشد که

## فصل ۱ مفاهیم مقدماتی

مرتبه چندگانگی  $\sum_{j=1}^p \mu_j = k$  است و  $r_j$  آنگاه جواب عمومی معادله تفاضلی عبارت است از:

$$[d_{1,1} + d_{1,2}n + d_{1,3}n(n-1) + \dots + d_{1,\mu_1}n(n-1)\dots(n-\mu_1+2)]r_1^n + [d_{2,1} + d_{2,2}n + d_{2,3}n(n-1) + \dots + d_{2,\mu_2}n(n-1)\dots(n-\mu_2+2)]r_2^n + \dots + [d_{p,1} + d_{p,2}n + d_{p,3}n(n-1) + \dots + d_{p,\mu_p}n(n-1)\dots(n-\mu_p+2)]r_p^n + \psi_n$$

که  $\psi_n$  یک جواب خصوصی معادله تفاضلی و  $d_{j,l}$  ثابت  $j = 1, 2, \dots, p$ ،  $l = 1, 2, \dots, \mu_j$  هستند. [۳]

## فصل ۲

# روش های چند گامی خطی

## ۱.۲ روش های چند گامی خطی برای حل معادلات دیفرانسیل مرتبه اول

### ۱.۱.۲ صورت کلی روش های چند گامی خطی

مساله مقدار اولیه برای معادله دیفرانسیل مرتبه اول زیر را در نظر بگیرید:

$$y' = f(x, y) \quad (1)$$

$$y(a) = \eta$$

می خواهیم جواب را در ناحیه  $b \leq x \leq a$  که  $a$  و  $b$  متناهی هستند، بیابیم. لذا فرض می کنیم که تابع  $f$  در شرایط مطرح شده در قضیه وجودی و منحصر بفردی صدق کند (رجوع شود به بخش ۴.۱)؛ در این صورت وجود یک جواب منحصر بفرد و مشتق پذیر پیوسته برای معادله (۱) تضمین می شود که آن را با  $y$  نشان می دهیم. دنباله نقاط  $\{x_n\}$  را که به صورت  $x_n = a + nh$   $n = 0, 1, 2, \dots$  تعریف شده اند و  $h$  را که عددی حقیقی و ثابت موسوم به طول گام است را در نظر بگیرید. خاصیتی که اکثر روش های محاسبه جواب معادله دیفرانسیل (۱) دارا هستند گسسته سازی است. بدین معنی که به جای یافتن جواب های تقریبی در بازه پیوسته  $b \leq x \leq a$ ، جواب های تقریبی را در مجموعه نقاط مجزای  $\{x_n | n = 0, 1, \dots, \frac{(b-a)}{h}\}$  می یابند.

به هر حال، فرض کنید  $y_n$  تقریب به دست آمده برای مقدار واقعی جواب در  $x_n$  (یعنی  $y(x_n)$  باشد و  $f_n = f(x_n, y_n)$ . اگر روش محاسبه برای تعیین دنباله  $\{y_n\}$  به شکل یک رابطه خطی بین مقادیر  $j$  و  $f_{n+j}$  باشد، روش  $k$ - گامی خطی نامیده می شود.

صورت کلی روش های چند گامی خطی که در آن  $\alpha_j$  ها و  $\beta_j$  ها، مقادیر ثابت هستند،

## فصل ۲ روش های چند گامی خطی

عبارت است از:

$$\sum_{j=0}^k \alpha_j y_{n+j} = h \sum_{j=0}^k \beta_j f_{n+j} \quad (2)$$

با این فرض که،  $\alpha_k \neq 0$  و  $\alpha_0 = \beta_0 = 0$  هم زمان صفر نیستند و علاوه بر این می توان فرض

$$\alpha_k = 1.$$

به این ترتیب مساله یافتن جواب  $y(x)$  و به طور کلی جواب مساله (1) تبدیل به مساله یافتن دنباله  $y_n$  که در معادله (2) صدق می کند، می شود.

روش (2) را صریح گویند هرگاه  $\beta_k = 0$  در این صورت  $y_{n+k}$  به طور مستقیم بر حسب  $f_{n+j}$  و اگر  $\beta_k \neq 0$  آید، روش را ضمنی گویند.

در هر مرحله از محاسبه یک روش ضمنی معادله زیر به دست می آید:

$$y_{n+k} = h\beta_k f(x_{n+k}, y_{n+k}) + g \quad (3)$$

که  $g$  یکتابع معلوم بر حسب مقادیر از قبل محاسبه شده  $f_{n+j}$  و  $y_{n+j}$ ،  $j = 0, 1, \dots, k-1$  است.

وقتی معادله دیفرانسیل رابطه (1) خطی باشد، آنگاه رابطه (3) نیز خطی خواهد بود و به آسانی می توان  $y_{n+k}$  را به دست آورد. در صورتی که معادله (1) غیر خطی باشد، بر طبق قضیه وجودی و منحصر بفردی، جواب منحصر بفردی برای  $y_{n+k}$  وجود دارد که می توان آن را از روند تکراری زیر به دست آورد:

$$y_{n+k}^{[s+1]} = h\beta_k f(x_{n+k}, y_{n+k}^{[s]}) + g$$

که در آن  $y_{n+k}^{[0]}$  یک مقدار شروع دلخواه است و بایستی شرط  $1 < M \leq h$  ثابت شود. در سمت راست رابطه (3) است، برقرار باشد. اگر  $L$  ثابت لیپ

## فصل ۲ روش های چند گامی خطی

شیتس  $f$  نسبت به  $y$  باشد در این صورت می توان  $M$  را برابر  $|Lh|\beta_k|$  اختیار کرد و جواب منحصر بفردی برای  $y_{n+k}$  وجود دارد به عبارتی فرمول همگراست، هرگاه  $h < \frac{1}{L|\beta_k|}$ ، زیرا

$$|h\beta_k f(x_{n+k}, y_{n+k}) + g - h\beta_k f(x_{n+k}, y_{n+k}^*) - g| \leq M|y_{n+k} - y_{n+k}^*|$$

و یا به عبارتی

$$h|\beta_k| |f(x_{n+k}, y_{n+k}) - f(x_{n+k}, y_{n+k}^*)| \leq M|y_{n+k} - y_{n+k}^*| \quad (4)$$

از طرفی

$$|f(x, y) - f(x, y^*)| \leq L|y - y^*| \quad (5)$$

با مقایسه دو رابطه (4) و (5) معلوم می شود که  $M = Lh|\beta_k|$  و با توجه به این که

$$Lh|\beta_k| < 1, M < 1$$

واز آنجا شرط  $h < \frac{1}{L|\beta_k|}$  برای همگرایی روش های ضمنی به دست می آید.

### ۲.۱.۲ محاسبه ضرایب نامعین از روش بسط تیلور

بسط تیلور  $y(x_n, h)$  را حول  $x_n$  در نظر بگیرید:

$$y(x_n + h) = y(x_n) + hy^{(1)}(x_n) + \frac{h^2}{2!}y^{(2)}(x_n) + \dots \quad (6)$$

که در آن

$$y^{(q)}(x_n) = \frac{d^q y}{dx^q} \Big|_{x=x_n}, q = 1, 2, \dots$$

هرگاه رابطه (6) را از جمله دوم به بعد قطع کنیم، رابطه زیر حاصل می شود:

$$y(x_n + h) \approx y(x_n) + hf(x_n, y(x_n)) \quad (7)$$