

①

Wyprowadzenie wzorów dla schematów całkowania równań różniczkowych metodą rozinięcia w szeregi potęgowe - przykłady

1. Metoda Adamsa - Bashfortha AB3 (3-krokowa)

$$y_{k+1} = y_k + h(\alpha f_{k-2} + \beta f_{k-1} + \gamma f_k) \quad \alpha, \beta, \gamma = ?$$

$\uparrow \quad \quad \uparrow \quad \quad \uparrow$
 $y'_{k-2} \quad y'_{k-1} \quad y'_k$

$$\underbrace{y(t+h)}_{\mathcal{L}} = \underbrace{y(t) + h[\alpha y'(t-2h) + \beta y'(t-h) + \gamma y'(t)]}_{\mathcal{D}}$$

$$\mathcal{L} = y(t) + y'(t)h + \frac{1}{2}y''(t)h^2 + \frac{1}{6}y'''(t)h^3 + \frac{1}{24}y^{(4)}(t)h^4 + \dots$$

$$\mathcal{D} = y(t) + h\left\{ \alpha [y'(t) - y''(t)2h + y'''(t)2h^2 - y^{(4)}(t)\frac{4}{3}h^3 + \dots] + \beta [y'(t) - y''(t)h + y'''(t)\frac{1}{2}h^2 - y^{(4)}(t)\frac{1}{6}h^3 + \dots] + \gamma y'(t) \right\}$$

| | \mathcal{L} | \mathcal{D} | rozszerzenie |
|--------------|----------------|---|--|
| $y(t)$ | 1 | 1 | OK |
| $y'(t)$ | 1 | $\alpha + \beta + \gamma$ | $\alpha + \beta + \gamma = 1$ ① |
| $y''(t)$ | $\frac{1}{2}$ | $-2\alpha - \beta$ | $2\alpha + \beta = -\frac{1}{2}$ ② |
| $y'''(t)$ | $\frac{1}{6}$ | $2\alpha + \frac{1}{2}\beta$ | $2\alpha + \frac{1}{2}\beta = \frac{1}{6}$ ③ |
| $y^{(4)}(t)$ | $\frac{1}{24}$ | $-\frac{4}{3}\alpha - \frac{1}{6}\beta$ | $Err = \frac{1}{24} + \frac{4}{3}\alpha + \frac{1}{6}\beta = \frac{9}{24}$ |

② - ③: $\frac{1}{2}\beta = -\frac{1}{2} - \frac{1}{6} = -\frac{2}{3} \Rightarrow \beta = -\frac{4}{3}$

2 · ③ - ②: $2\alpha = \frac{1}{3} + \frac{1}{2} = \frac{5}{6} \Rightarrow \alpha = \frac{5}{12}$

①: $\gamma = 1 - \alpha - \beta = 1 - \frac{5}{12} + \frac{4}{3} = \frac{12-5+16}{12} = \frac{23}{12}$

AB3: $y_{k+1} = y_k + \frac{1}{12}h[5f_{k-2} - 16f_{k-1} + 23f_k]$

Błąd: $y(t_{k+1}) = y_{k+1} + \frac{9}{24}y^{(4)}(t_k)h^4 + \dots$

(2)

2. Metoda Adamsa - Moultona 3-krokowa (AM3)

$$y_{k+1} = y_k + h(\alpha f_{k-1} + \beta f_k + \gamma f_{k+1})$$

$$\begin{matrix} & & \uparrow & & \uparrow & & \uparrow \\ & & y'_{k-1} & & y'_k & & y'_{k+1} \end{matrix}$$

$$L = y(t+h) = y(t) + y'(t)h + y''(t)\frac{1}{2}h^2 + y'''(t)\frac{1}{6}h^3 + y^{IV}(t)\frac{1}{24}h^4 + \dots$$

$$P = y(t) + h\left\{\alpha[y'(t) - y''(t)h + y'''(t)\frac{1}{2}h^2 - y^{IV}(t)\frac{1}{6}h^3 + \dots] + \beta y'(t) + \gamma[y'(t) + y''(t)h + y'''(t)\frac{1}{2}h^2 + y^{IV}(t)\frac{1}{6}h^3 + \dots]\right\}$$

| | L | P | wirowanie |
|-------------|----------------|--|---|
| $y(t)$ | 1 | 1 | OK |
| $y'(t)$ | 1 | $\alpha + \beta + \gamma$ | $\alpha + \beta + \gamma = 1$ (1) |
| $y''(t)$ | $\frac{1}{2}$ | $-\alpha + \gamma$ | $-\alpha + \gamma = \frac{1}{2}$ (2) |
| $y'''(t)$ | $\frac{1}{6}$ | $\frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\gamma$ | $\frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\gamma = \frac{1}{6}$ (3) |
| $y^{IV}(t)$ | $\frac{1}{24}$ | $-\frac{1}{6}\alpha + \frac{1}{6}\gamma$ | $Err = \frac{1}{24} - \left(\frac{1}{72} + \frac{5}{72}\right) = -\frac{1}{24}$ |

$$(2) + 2 \cdot (3) : 2\gamma = \frac{1}{2} + \frac{1}{3} = \frac{5}{6} \Rightarrow \gamma = \frac{5}{12}$$

$$2 \cdot (3) - (2) : 2\alpha = \frac{1}{3} - \frac{1}{2} = -\frac{1}{6} \Rightarrow \alpha = -\frac{1}{12}$$

$$(1) : \beta = 1 - (\alpha + \gamma) = 1 - \frac{1}{3} = \frac{2}{3}$$

$$\text{Schemat AM3: } y_{k+1} = y_k + \frac{1}{12}h[-f_{k-1} + 8f_k + 5f_{k+1}]$$

$$\text{Błęd: } y(t_{k+1}) = y_{k+1} - \frac{1}{24}y^{IV}(t_k)h^4 + \dots$$

③

3. Metoda Milne-Simpsona, nielawna, 8-krohowa

$$y(t+h) = y(t-h) + h[\alpha y'(t-h) + \beta y'(t) + \gamma y'(t+h)]$$

$$\mathcal{L} = y(t) + y'(t)h + y''(t)\frac{1}{2}h^2 + y'''(t)\frac{1}{6}h^3 + y^{IV}(t)\frac{1}{24}h^4 + y^V(t)\frac{1}{120}h^5 + \dots$$

$$\mathcal{P} = y(t) - y'(t)h + y''(t)\frac{1}{2}h^2 - y'''(t)\frac{1}{6}h^3 + y^{IV}(t)\frac{1}{24}h^4 - y^V(t)\frac{1}{120}h^5 + \dots +$$

$$+ h\left\{ \alpha [y'(t) - y''(t)h + y'''(t)\frac{1}{2}h^2 - y^{IV}(t)\frac{1}{6}h^3 + y^V(t)\frac{1}{24}h^4 - \dots] + \beta y'(t) + \gamma [y'(t) + y''(t)h + y'''(t)\frac{1}{2}h^2 + y^{IV}(t)\frac{1}{6}h^3 + y^V(t)\frac{1}{24}h^4 + \dots] \right\}$$

| | \mathcal{L} | \mathcal{P} | rownanie |
|-------------|-----------------|--|--|
| $y(t)$ | 1 | 1 | OK |
| $y'(t)$ | 1 | $-1 + \alpha + \beta + \gamma$ | $\alpha + \beta + \gamma = 2$ |
| $y''(t)$ | $\frac{1}{2}$ | $\frac{1}{2} - \alpha + \gamma$ | $-\alpha + \gamma = 0 \leftarrow$ |
| $y'''(t)$ | $\frac{1}{6}$ | $-\frac{1}{6} + \frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\gamma$ | $\frac{1}{2}\alpha + \frac{1}{2}\gamma = \frac{1}{3}$ to samo!!! |
| $y^{IV}(t)$ | $\frac{1}{24}$ | $\frac{1}{24} - \frac{1}{6}\alpha + \frac{1}{6}\gamma$ | $-\frac{1}{6}\alpha + \frac{1}{6}\gamma = 0 \leftarrow$ |
| $y^V(t)$ | $\frac{1}{120}$ | $-\frac{1}{120} + \frac{1}{24}\alpha + \frac{1}{24}\gamma$ | $Err = \frac{1}{60} - \frac{1}{24}(\alpha + \gamma) = \frac{1}{60} - \frac{2}{3 \cdot 24} = \frac{-1}{90}$ |

z ②: $\alpha = \gamma$ (④ - automatycznie spełnione!)

z ③: $\alpha = \gamma = \frac{1}{3}$

z ①: $\beta = 2 - \frac{2}{3} = \frac{4}{3}$

Metoda MSn3: $y_{k+1} = y_{k-1} + \frac{1}{3}h[f_{k-1} + 4f_k + f_{k+1}]$
 jest 4-ego rzędu!! $y(t_{k+1}) = y_{k+1} - \frac{1}{90}y^V(t_k)h^5 + \dots$

(4)

Ćwiczenie: wykaż, że metoda:

$$y_{k+1} = y_{k-3} + \frac{4}{3}h[2f_{k-2} - f_{k-1} + 2f_k]$$

jest 4-ego rzędu.

4. Metoda Geara (wstępnego różniczkowania), 3-krokowa
↳ BDF

$$y_{k+1} = \alpha y_k + \beta y_{k-1} + \gamma h f_{k+1}$$

$$y(t+h) = \alpha y(t) + \beta y(t-h) + \gamma h y'(t+h)$$

$$L = y(t) + y'(t)h + y''(t)\frac{1}{2}h^2 + y'''(t)\frac{1}{6}h^3 + y^{(4)}(t)\frac{1}{24}h^4 + \dots$$

$$P = \alpha y(t) + \beta [y(t) - y'(t)h + y''(t)\frac{1}{2}h^2 - y'''(t)\frac{1}{6}h^3 + y^{(4)}(t)\frac{1}{24}h^4 + \dots]$$

$$+ \gamma h [y'(t) + y''(t)h + y'''(t)\frac{1}{2}h^2 + y^{(4)}(t)\frac{1}{6}h^3 + \dots]$$

| | L | P | rownanie |
|-----------|---------------|---|--|
| $y(t)$ | 1 | $\alpha + \beta$ | $\alpha + \beta = 1$ ① |
| $y'(t)$ | 1 | $-\beta + \gamma$ | $-\beta + \gamma = 1$ ② |
| $y''(t)$ | $\frac{1}{2}$ | $\frac{1}{2}\beta + \gamma$ | $\frac{1}{2}\beta + \gamma = \frac{1}{2}$ ③ |
| $y'''(t)$ | $\frac{1}{6}$ | $-\frac{1}{6}\beta + \frac{1}{2}\gamma$ | $Err = \frac{1}{6} - (-\frac{1}{6}\beta + \frac{1}{2}\gamma) = \frac{1}{6} - [\frac{1}{18} + \frac{1}{2}] =$ |

$$\text{③} - \text{②}: \frac{3}{2}\beta = -\frac{1}{2} \Rightarrow \beta = -\frac{1}{3} = -\frac{2}{6}$$

$$\text{②}: \gamma = 1 + \beta = \frac{2}{3}$$

$$\text{①}: \alpha = 1 - \beta = \frac{4}{3}$$

Metoda BDF 2: \nearrow nie 3!

$$y_{k+1} = \frac{4}{3}y_k - \frac{1}{3}y_{k-1} + \frac{2}{3}h f_{k+1}$$

$$y(t_{k+1}) = y_{k+1} - \frac{2}{9}y'''(t_k)h^3 + \dots$$

↳ metoda 2-ego rzędu!

Metoda stosowana do układów SZTYWNYCH.

Ćwiczenie: Wyprowadz BDF 3!

(1)

STABILNOŚĆ metod wielokrokowych

$$y_{k+1} = \sum_{j=1}^r \alpha_j y_{k+1-j} + h \sum_{j=0}^r \beta_j f_{k+1-j}$$

Wielomian charakterystyczny metody:

$$P_r(\mu) = \mu^r - \sum_{j=1}^r \alpha_j \mu^{r-j}$$

Zauważmy, że dla metody zgodnej $\mu=1$ jest zawsze pierwiastkiem $P_r(\mu)$ (bo $\sum_{j=1}^r \alpha_j = 1$)

DEF. 1: Metodę wielokrokową nazywamy stabilną (0-stabilną) jeśli wszystkie pierwiastki wielomianu $P_r(\mu)$ spełniają warunek $|\mu| \leq 1$, a te z nich, których moduł jest równy 1 są jednorodne.

DEF. 2: Metodę wielokrokową nazywamy silnie stabilną jeśli jedynym pierwiastkiem wielomianu $P_r(\mu)$ o module równym 1 jest $\mu=1$.

Przykłady:

1. W metodach Adamsa $r=1$ i $\alpha_1=1$, zatem

$$P_A(\mu) = \mu - 1$$

Nie ma innych pierwiastków poza 1 - metody Adamsa są silnie stabilne.

2. Metoda MSm3 z przykładu 3 ma $r=2$, $\alpha_1=0$ i $\alpha_2=1$

$$\text{Zatem } P_{MSm3}(\mu) = \mu^2 - 1 \Rightarrow \mu_1 = 1 \text{ i } \mu_2 = -1.$$

Jest to metoda 0-stabilna, ale nie silnie stabilna.

(2)

3. Metoda BDF2 ma $r=2$, $\alpha_1 = \frac{4}{3}$ i $\alpha_2 = -\frac{1}{3}$

Zatem:

$$P_{BDF2}(\mu) = \mu^2 - \frac{4}{3}\mu + \frac{1}{3} \Rightarrow \mu_1 = 1, \mu_2 = \frac{1}{3}$$

Metoda BDF2 (ogólniej BDFn) jest silnie stabilna

Zachodzi ważne twierdzenie udowodnione przez Dahlquista:

TW1 (1-sza bariera Dahlquista): r -krokowa metoda liniowa, która jest zgodna i 0-stabilna, jest:

- co najmniej rzędu $r+1$ gdy r jest liczbą nieparzystą
- co najmniej rzędu $r+2$ gdy r jest liczbą parzystą

Ponadto, jawna zero-stabilna metoda r -krokowa jest co najmniej rzędu r .

TW2: 0-stabilność + zgodność = zbieżność
(przy założeniu ściślejszych warunków porządkowych)

Przykłady analizy ZBIEŻNOŚCI metod wielokrokowych dla przypadku testowego.

Przykład testowy
$$\begin{cases} y'(t) = -\lambda y(t), \lambda \in \mathbb{R} \text{ i } \lambda > 0 \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

Ścisłe rozwiązanie:
$$Y(t) = e^{-\lambda t}$$

Przykład 1: rozważmy tw. metody szokowej:

$$y_{k+1} = y_{k-1} + 2h f_k$$

Twierdzenie: pokaż, że metoda szokowa jest rzędu drugiego.

3

Dla problemu testowego metoda słabnie daje następujące
równanie różnicowe

$$y_{k+1} = y_{k-2} - 2h y_k$$

lub $y_{k+1} + 2h y_k - y_{k-2} = 0$

Poszukujemy rozwiązania ogólnego tego r-ua w sposób analogiczny jak dla równań różnicowych z ciągłych o stałych współczynnikach. Półożymy $y_k = \mu^k$, gdzie μ ma być wyznaczony. Otrzymamy równanie charakterystyczne

$$\mu^2 + 2h\mu - 1 = 0$$

$$\Delta = 4h^2\lambda^2 + 4, \quad \sqrt{\Delta} = 2\sqrt{1+h^2\lambda^2}$$

$$\mu_1 = -h\lambda - \sqrt{1+h^2\lambda^2}$$

$$\mu_2 = -h\lambda + \sqrt{1+h^2\lambda^2}$$

Rozwiązanie ogólne: $y_k = C_1 \mu_1^k + C_2 \mu_2^k$. Stałe C_1 i C_2 wyznaczymy z "warunków" początkowych. Mamy $y_0 = 1$.
Drugi "warunek" to założenie że $y_1 = Y(h) = e^{-\lambda h}$

Po takich obliczeniach otrzymujemy:

$$y_k = \frac{\sqrt{1+h^2\lambda^2} - h\lambda - e^{-\lambda h}}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}} \left(-h\lambda - \sqrt{1+h^2\lambda^2}\right)^k +$$
$$+ \frac{\sqrt{1+h^2\lambda^2} + e^{-\lambda h} + h\lambda}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}} \left(-h\lambda + \sqrt{1+h^2\lambda^2}\right)^k$$

Badanie zbieżności polega na obliczeniu granicy
 $h \rightarrow 0$ przy $k \rightarrow \infty$ i $hk = T$ (T - ustalony czas)

(4)

Zalozimy, ze $\lambda h \ll 1$. Wówczas:

$$\sqrt{1+h^2\lambda^2} \approx 1 + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 + \dots$$

$$\mu_1 \approx -h\lambda - 1 - \frac{1}{2}h^2\lambda^2 \approx -(1+h\lambda) + \dots$$

$$\mu_2 \approx -h\lambda + 1 + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 \approx 1 - h\lambda + \dots$$

$$e_1 = \frac{\sqrt{1+h^2\lambda^2} - h\lambda - e^{-\lambda h}}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}} = \frac{1 + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 + \dots - h\lambda - (1 - \lambda h + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 - \dots)}{2(1 + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 + \dots)} =$$

$$= \frac{1}{2}O(h^3)(1 - \frac{1}{2}h^2\lambda^2 + \dots) = O(h^3)$$

$$e_2 = \frac{\sqrt{1+h^2\lambda^2} + h\lambda + e^{-\lambda h}}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}} = \frac{1 + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 + \dots + h\lambda + 1 - \lambda h + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 - \dots}{2(1 + \frac{1}{2}h^2\lambda^2 + \dots)} =$$

$$= \frac{2 + h^2\lambda^2 + \dots}{2 + h^2\lambda^2 + \dots} = 1 + O(h^2)$$

$$y_k \approx \frac{1}{2}O(h^3)(-1)^k(1+h\lambda+\dots)^k + [1+O(h^2)](1-h\lambda+\dots)^k$$

$$h = \frac{T}{k}, \quad T - \text{ustalone } k \rightarrow \infty$$

$$y_k \approx O(k^{-3})(-1)^k \left(1 + \lambda \frac{T}{k}\right)^k + [1 + O(k^{-2})] \left(1 - \frac{\lambda T}{k}\right)^k$$

$$y_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} \lim_{k \rightarrow \infty} O\left(\frac{1}{k^3}\right)(-1)^k \left(1 + \frac{\lambda T}{k}\right)^k +$$

$$\begin{aligned} & \rightarrow e^{\lambda T} \\ & + \lim_{k \rightarrow \infty} [1 + O\left(\frac{1}{k^2}\right)] \left(1 - \frac{\lambda T}{k}\right)^k = e^{-\lambda T} \\ & \rightarrow e^{-\lambda T} \end{aligned}$$

Mamy zbieżność do ścisłego rozwiązania.

5

Załóżmy, że $y_1 = e^{-\lambda h} + \delta$, $|\delta| > 0$ - mały błąd
Wówczas state w rozwarciu ogólnym są równo:

$$\tilde{e}_1 = c_1 - \frac{\delta}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}}$$

$$\tilde{e}_2 = c_2 + \frac{\delta}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}}$$

$$\tilde{y}_k = y_k - \frac{\delta}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}} \mu_1^k + \frac{\delta}{2\sqrt{1+h^2\lambda^2}} \mu_2^k$$

Gdy $h = \frac{T}{k}$ i $k \rightarrow \infty$:

$$\tilde{y}_k = y_k - \frac{\delta}{2(1+\frac{1}{2}h^2\lambda^2 T \dots)} (-1)^k \left(1 + \frac{\lambda T}{k} T \dots\right)^k +$$

$$+ \frac{\delta}{2(1+h^2\lambda^2 T \dots)} \left(1 - \frac{\lambda T}{k} T \dots\right)^k \cong$$

$$\cong y_k - \frac{1}{2} \delta \left(1 - \frac{1}{2} h^2 \lambda^2 T \dots\right) (-1)^k \left(1 + \frac{\lambda T}{k}\right)^k +$$

$$+ \frac{1}{2} \delta \left(1 - \frac{1}{2} h^2 \lambda^2\right) \left(1 - \frac{\lambda T}{k}\right)^k$$

Dla małych k mamy

$$\tilde{y}_k \cong \underbrace{y_k + \frac{1}{2} \delta e^{-\lambda T}}_{\downarrow e^{-\lambda T}} - \frac{1}{2} \delta (-1)^k e^{\lambda T}$$

$$\underbrace{\left(1 + \frac{1}{2} \delta\right) e^{-\lambda T}}_{\downarrow e^{-\lambda T}}$$

błąd w "amplitudzie"

↑
stałownik niezamknięty
OSCYLACYJNY!!!

↓
 $\delta \ll 1$ ale dla dużych T
możliwość marginalnej
niestabilności!!

6

Zobaczymy jak działa metoda silnie stabilna na przybliżeniu metody AB2. Dla problemu testowego otrzymamy

$$y_{k+1} = y_k + \frac{1}{2}h(3f_k - f_{k-1})$$

\Downarrow

$$y_{k+1} = y_k - \frac{1}{2}h\lambda(3y_k - y_{k-1})$$

\Downarrow

$$y_{k+1} - (1 - \frac{3}{2}h\lambda)y_k + \frac{1}{2}h\lambda y_{k-1} = 0$$

Zatem: $\mu^2 - (1 - \frac{3}{2}h\lambda)\mu + \frac{1}{2}h\lambda = 0$

$$\Delta = 1 - h\lambda + \frac{9}{4}h^2\lambda^2 \approx 1 - h\lambda$$

\uparrow
 $h\lambda \ll 1$

$$\mu_1 \approx \frac{1 - \frac{3}{2}h\lambda - \sqrt{1 - h\lambda}}{2} \approx \frac{1 - \frac{3}{2}h\lambda - (1 - \frac{1}{2}h\lambda + \dots)}{2} \approx -\frac{1}{2}h\lambda$$

$$\mu_2 = \frac{1 - \frac{3}{2}h\lambda + \sqrt{1 - h\lambda}}{2} \approx 1 - h\lambda$$

$$y_k = C_1 \left(-\frac{1}{2}h\lambda\right)^k + C_2 (1 - h\lambda)^k$$

$h = \frac{T}{k}$ i $k \rightarrow \infty$: pierwszy składnik zanika gdy $k \rightarrow \infty$

drugi dąży do $C_2 e^{-\lambda T}$. Nietrudno pobrać, że w przypadku idealnych „warunków początkowych” tj.

$y_0 = 1$ i $y_1 = e^{-\lambda h}$, stąd $C_1 = O(h^2)$ a stąd

$C_2 = 1 + O(h^2)$. Mamy więc zbliżenie.

Ponadto nawet przy $y_1 = e^{-\lambda h} + \delta$ nie pojawi się efekt marginalnej niestabilności (bo $\lim_{h \rightarrow 0} \mu_1 = 0$)

(7)

Rozważmy na koniec metodę

$$y_{k+1} = \frac{3}{2}y_k - \frac{1}{2}y_{k-1} + \frac{1}{2}hf_k$$

Pokażemy, że jest ona zgodna i - de facto - 1-ego rzędu

Ołów:

$$L: y(t_n+h) = y(t_n) + hy'(t_n) + \frac{1}{2}h^2y''(t_n) + \frac{1}{6}h^3y'''(t_n) + \dots$$

$$P: y(t_n+h) = \frac{3}{2}[y(t_n)] - \frac{1}{2}[y(t_n) - hy'(t_n) + \frac{1}{2}h^2y''(t_n) + \dots] + \frac{1}{2}hy'(t_n) = y(t_n) + hy'(t_n) - \frac{1}{4}h^2y''(t_n) + \dots$$

Jak widać, lokalny błąd aproksymacji to $e(h) = O(h^2)$
czyli metoda jest zgodna i 1-ego rzędu.

Jej wielomian charakterystyczny to: $\mu^2 - \frac{3}{2}\mu + \frac{1}{2} = 0$

Pierwiastki to $\mu_1 = 1$, $\mu_2 = \frac{1}{2}$ - czyli metoda jest silnie stabilna, ale „suboptimalna” pod względem rzędu dokładności.

Niech teraz $y_{k+1} = 4y_k - 3y_{k-1} - 2hf_k$.

To toż metoda 1-ego rzędu (wybacz!). Wielomian charakterystyczny to $P(\mu) = \mu^2 - 4\mu + 3$, z miejscami zerowymi $\mu_1 = 1$ i $\mu_2 = 3$. Metoda nie jest zatem nawet 0-stabilna

Jeśli zastosować ją do problemu testowego to otrzymamy

r -uą różnicową:

$$y_{k+1} - (4 + 2h\lambda)y_k + 3y_{k-1} = 0$$

a stąd: $\mu^2 - (4 + 2h\lambda)\mu + 3 = 0$.

Ćwiczenie: pokaż, że nawet przy idealnych warunkach startowych silna niestabilność jest nieunikniona (brak dokładności)

bowiem dla $h\lambda \ll 1$ $\mu_2 \approx 3(1 + h\lambda)$ i $\mu_2^k \nearrow \infty$.