

**ИНТЕГРИРОВАНИЕ НА НАЧАЛЬНОМ УЧАСТКЕ  
ОБЫКНОВЕННЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ ПО  
ЭКСТРАПОЛЯЦИОННОЙ ФОРМУЛЕ ТРАПЕЦИИ С  
КВАДРАТИЧНОЙ ЭКСТРАПОЛЯЦИЕЙ ЗНАЧЕНИЙ  
ПОДЫНТЕГРАЛЬНОЙ ФУНКЦИИ**

Среди прикладных задач наблюдения за состояниями динамических объектов (транспортных средств, производственного и бытового оборудования, технологических процессов и т.п.) и управления этими состояниями важное место занимает решение обыкновенных дифференциальных уравнений. При этом на технические и экономические характеристики микрокомпьютерных устройств и систем существенное влияние оказывает выбор численных методов, способных обеспечить требуемую точность при минимальных затратах на вычисления в реальном масштабе времени. В качестве таких методов могут найти широкое применение конечно-разностные экстраполяционно-интерполяционные методы, обеспечивающие более высокую точность вычислений, чем экстраполяционные методы, при близкой к ним трудоемкости [1]. Однако для этого необходимо устранить проблему обеспечения вычислений необходимой информацией на начальном участке решения задач наблюдения и управления.

В данной работе предлагается и исследуется схема организации решения при интегрировании по интерполяционной формуле трапеции с квадратичной экстраполяцией значений подынтегральной функции, обеспечивающая на начальном участке сохранение точности и сложности вычислений. Для простоты изложения оценки выполняются при решении обыкновенного дифференциального уравнения

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

с начальным условием

$$y_0 = y(x_0), \quad (2)$$

поскольку, как известно [2], полученные результаты могут быть легко распространены на систему дифференциальных уравнений. В процессе анализа используются формулы численного интегрирования по прямоугольникам ( $n=0$ ) и интерполяционная формула трапеции ( $n=1$ ) (табл.1), а также линейная ( $r=1$ ) и квадратичная ( $r=2$ ) формулы экстраполяции значений подынтегральной функции (табл.2).

Таблица 1

k	n	Формулы интегрирования	Погрешность метода на шаге
1	0	$y_{(i+1)} = y_i + hf_i$	$\nabla \mu_{(i+1)}^* = \frac{h^2}{2} f''(\xi)$
2	0	$y_{(i+1)} = y_i + hf_{(i+1)}$	$\nabla \mu_{(i+1)} = -\frac{h^2}{2} f'(\xi)$
3	1	$y_{(i+1)} = y_i + \frac{h}{2} (f_{(i+1)} + f_i)$	$\nabla \mu_{(i+1)} = -\frac{h^3}{12} f'''(\xi)$

Таблица 2

r	Формулы экстраполяции значений переменных	Погрешности формул
1	$f_{(i+1)}^* = 2f_i - f_{(i-1)}$	$\varepsilon_{(i+1)}^* = h^2 f''(\xi), \xi \in [x_{i-1}, x_i]$
2	$f_{(i+1)}^* = 3(f_i - f_{(i-1)}) + f_{(i-2)}$	$\varepsilon_{(i+1)}^* = h^3 f'''(\xi), \xi \in [x_{i-2}, x_i]$

Для начала решения дифференциального уравнения (1) рассматриваемым экстраполяционно-интерполяционным методом должны быть известны значения функции  $y_k(x)$  не только в точке  $x_0$  (2), но и в точках  $x_j$  ( $j=-1, -2$ ). Для организации вычислений предлагается аппроксимировать функцию  $y(x)$  на интервале  $[x_{-2}, x_0]$  горизонтальной прямой. Реализация этого способа сводится к загрузке в память микрокомпьютера до начала вычислений значения переменной  $y_0$  вместо  $y_j$  ( $j=-1, -2$ ).

Вычисления строятся по схеме

$$\left. \begin{aligned} f_{(i+1)}^* &= 3(f_i - f_{(i-1)}) + f_{(i-2)}, \\ y_{(i+1)} &= y_i + \frac{h}{2} (f_{(i+1)}^* + f_i), \end{aligned} \right\} \quad (3)$$

с начальными значениями  $y_0 = y(x_0)$ ,  $y_{-2} = y_{-1} = y_0$ .

Так как в начале каждого шага решения рассчитывается значение  $f_i = f(x_i, y_i)$ , то, строя схемы вычислений, для простоты будем полагать, что в  $i$ -том шаге  $f_i$  известно.

1 шаг ( $i=1$ )

Известны:  $x_0, y_0, y_{-2} = y_{-1} = y_0, f_{-2} = f_{-1} = f_0 = f(x_0, y_0)$ . Определим значение

$$f_1^* = 3(f_0 - f_0) + f_0 = f_0,$$

подставим его в формулу численного интегрирования

$$y_1 = y_0 + \frac{h}{2} (f_1^* + f_0)$$

и получим формулу интегрирования по прямоугольнику (таб.1,  $n=0, k=1$ )

$$y_1 = y_0 + hf_0. \quad (4)$$

Таким образом интегрирование на первом шаге производится с погрешностью

$$\chi_1 = \nabla\mu_1^{(0)} + \nabla\mu_1^{(1)} = -\frac{h^2}{2}f'(\xi_1) - \frac{h^3}{12}f''(\xi_1). \quad (5)$$

2 шаг (i=1)

Известны:  $x_1, y_1, f_1=f(x_1, y_1), f_0=f_{-1}$ . После подстановки этих значений, преобразуем (3) в схему интегрирования по прямоугольнику (таб.1,  $n=0, k=2$ ) с линейной экстраполяцией значения подынтегральной функции (таб.2,  $r=1$ )

$$\left. \begin{aligned} f_2^* &= 2f_1 - f_0, \\ y_2 &= y_1 + hf_2^*, \end{aligned} \right\} \quad (6)$$

имеющую погрешность

$$\chi_2 = \chi_1 + v_1 + v_2^* + \nabla\mu_2^{(0)} + \nabla\mu_2^{(1)}, \quad (7)$$

где  $v_1$  – трансформированная (5) в формулу интегрирования (6) при использовании в вычислениях  $f_1$  погрешность  $\chi_1$ ,  $v_2^*$  – трансформированная погрешность экстраполяции  $\varepsilon_2^*$ ,  $(\nabla\mu_2^{(0)} + \nabla\mu_2^{(1)})$  – представленная с повышенной точностью погрешность метода интегрирования (табл. 1,  $n=0, k=1; n=1, k=3$ ). Так как

$$\nabla\mu_1^{(0)} + \nabla\mu_2^{(0)} = \frac{h^2}{2}f'(\xi_1) - \frac{h^2}{2}f'(\xi_2) = -\frac{h^3}{2}f''(\xi_2), \quad (8)$$

то преобразуем выражение (7) к виду

$$\chi_2 = v_1 + v_2^* - \frac{h^2}{2}f''(\xi_2) + \sum_{j=1}^2 \nabla\mu_j^{(1)} = 2hf'y_1\chi_1 + h\varepsilon_2^* - \frac{h^2}{2}f''(\xi_2) + \sum_{j=1}^2 \nabla\mu_j. \quad (9)$$

После подстановки в это выражение  $\chi_1$  (5),  $\varepsilon_2^*$  (таб.2,  $r=1$ ) и  $\nabla\mu_j^{(1)}$  (таб.1,  $n=1$ ), а затем упрощения за счет отбрасывания членов более высокого порядка малости, чем  $h^3$ , найдем

$$\chi_2 = h^3f'y_1f'(\xi_1) + \frac{1}{2}h^3f''(\xi_2) - \frac{1}{12}h^3\sum_{j=1}^2 f''(\xi_j). \quad (10)$$

Из этого выражения следует, что при задании перед началом вычислений  $y_{-2}=y_{-1}=y_0$  экстраполяционно-интерполяционный метод первой степени уже на втором шаге имеет вычислительную погрешность  $\chi_2$  порядка  $h^3$ .

3 шаг (i=2)

Известны:  $x_2, y_2, f_2=f(x_2, y_2), f_1, f_0$ . Вычисления строятся по схеме

$$\left. \begin{aligned} f_3^* &= 3(f_2 - f_1) + f_0, \\ y_3 &= y_2 + \frac{h}{2}(f_3^* + f_2) \end{aligned} \right\} \quad (11)$$

Погрешность вычисления  $f_3^*$  описывается выражением

$$\chi_3^* = v_2^* - v_1^* + \varepsilon_3^*, \quad (12)$$

в котором  $v_2^*$  è  $v_1^*$  – погрешности, вызванные трансформированием соответственно погрешностей  $\chi_2$  (10),  $\chi_1$  (5), а  $\varepsilon_3^*$  – погрешность экстраполяции значения  $f_3^*$  (табл. 2, r=2). Раскрывая  $v_2^*$ ,  $v_1^*$ ,  $\varepsilon_3^*$ , получим

$$\begin{aligned} \chi_3^* &= 3h^3 \left[ f_{y_2}'' f_{y_1}' f'(\xi_1) + \frac{1}{2} f_{y_1}' f''(\xi_1) \right] - \frac{3}{2} h^2 f_{y_1}' f'(\xi_1) + h^3 f'''(\xi_2) \approx \\ &\approx -\frac{3}{2} h^2 f_{y_1}' f'(\xi_1). \end{aligned} \quad (13)$$

Значение интеграла  $y_3$  (11) рассчитывается с погрешностью

$$\chi_3 = \chi_2 + v_3 + v_2 + \nabla \mu_3^{(1)}, \quad (14)$$

где  $v_3$ ,  $v_2$  – погрешности трансформирования соответственно погрешностей  $\chi_3^*$  (13),  $\chi_2$  (10), а  $\nabla \mu_3^{(1)}$  – методическая погрешность численного интегрирования по интерполяционной формуле трапеции (n=1) на этом шаге. Раскрывая  $v_3 = \frac{h}{2} \chi_3^*$  и  $v_2 = \frac{h}{2} f_{y_2}' \chi_2$ , подставляя  $\chi_3^*$  (13),  $\chi_2^*$  (10),  $\nabla \mu_3$  (табл.1, n=1, i=2) и отбрасывая члены порядка малости  $h^4$ , найдем выражение погрешности вычисления  $y_3$  на 3-м шаге

$$\chi_3 = \frac{1}{4} h^3 f_{y_1}' f'(\xi_1) + \frac{1}{2} h^3 f''(\xi_2) - \frac{1}{12} h^3 \sum_{j=1}^3 f''(\xi_j). \quad (15)$$

Сравнивая погрешность  $\chi_3$  (15) с  $\chi_2$  (10), заметим, что внесенные на втором шаге погрешности, представленные первым и вторым слагаемыми, почти не изменились, в то время как методическая погрешность возросла на  $\nabla \mu_3$ .

Для того, чтобы убедиться, что выявленная схема формирования погрешности сохраняется, оценим погрешность вычисления  $y_4$  на 4-м шаге.

4 шаг (i=3)

Известны:  $x_3$ ,  $y_3$ ,  $f_3=f(x_3, y_3)$ ,  $f_2$ ,  $f_1$ . Вычисления строятся по схеме

$$\left. \begin{aligned} f_4^* &= 3(f_3 - f_2) + f_1, \\ y_4 &= y_3 + \frac{h}{2} (f_4^* + f_3). \end{aligned} \right\} \quad (16)$$

При этом погрешность  $f_4^*$  составляет

$$\chi_4^* = v_3^* - v_2^* + v_1^* + \varepsilon_4^*, \quad (17)$$

где  $v_3^*$ ,  $v_2^*$ ,  $v_1^*$  – погрешности, вызванные трансформированием  $\chi_1$  (5),  $\chi_2$  (10),  $\chi_3$  (15), а  $\varepsilon_4^*$  – погрешность метода экстраполирования (табл. 2, r=2). Так как трансформируемая погрешность  $\chi_1$  имеет порядок  $h^2$ , а остальные погрешности  $\chi_2$ ,  $\chi_3$  и  $\varepsilon_4^*$  – порядок  $h^3$ , то последними можно пренебречь и погрешность (17) представить в виде

$$\chi_4^* = v_1^* = -\frac{1}{2} h^2 f'_y f'(\xi_1). \quad (18)$$

Погрешность  $y_4$  описывается выражением

$$\chi_4 = \chi_3 + v_4 + v_3 + \nabla \mu_4^{(1)}, \quad (19)$$

в котором  $v_4$  и  $v_3$  – погрешности трансформирования соответственно  $\chi_4^*$  (18) и  $\chi_3$  (15), а  $\nabla \mu_4^{(1)}$  – погрешность интегрирования на четвертом шаге. После подстановки значений слагаемых получим

$$\chi_4 = \frac{1}{2} h^3 f'_y f'(\xi_1) + \frac{1}{2} h^3 f''(\xi_2) - \frac{1}{12} h^3 \sum_{j=1}^4 f''(\xi_j). \quad (20)$$

Констатируем, что начиная с 4-го шага, схема формирования погрешности окончательно стабилизируется. Поэтому погрешность вычисления значения интеграла  $y_{(i+1)}$  на  $(i+1)$ -м шаге ( $i \geq 2$ ) составит

$$\chi_{i+1} = \frac{1}{2} h^3 [f'_y f'(\xi_1) - f''(\xi_2)] - \frac{1}{12} h^3 \sum_{j=1}^{i+1} f''(\xi_j)$$

или

$$\chi_{i+1} = \frac{1}{2} h^3 [f'_y f'(\xi_1) - f''(\xi_2)] - \frac{1}{12} h^2 [f'(\xi_{i+1}) - f'(\xi_1)]. \quad (21)$$

Из формулы (21) следует, что внесенная на начальном участке погрешность не превышает суммарную методическую погрешность при выборе шага

$$h \leq \frac{|f'(\xi_{i+1}) - f'(\xi_1)|}{6 |f'_y f'(\xi_1) - f''(\xi_2)|}. \quad (22)$$

Очевидно, что с уменьшением  $h$  вычислительная погрешность  $\chi_{(i+1)}$  будет полностью определяться методической погрешностью.

Из проведенных оценок следует, что благодаря взаимной компенсации методических погрешностей интегрирования по прямоугольникам, полученных на первом и втором шагах вычислений, конечно-разностная схема (5.31) может практически обеспечить точность, определенную интерполяционной формулой трапеции. Поэтому экстраполяционно-интерполяционный метод, реализованный по схеме (3), может быть рекомендован для практического применения при решении на микрокомпьютерах задач управления и наблюдения в реальном масштабе времени.

## Литература

1. Пьявченко О.Н. Алгоритмические основы выполнения математических операций в микрокомпьютерах: Учебное пособие. Таганрог: ТРТУ, 1998–1990с.: ил.
2. Бахвалов Н.С. Численные методы. Т1 – М.: Наука, 1973 – 632 с.: ил.