

## ASSOLUTA STABILITÀ

È un tipo di stabilità che serve studiare il comportamento di metodi quando l'intervallo temporale è molto ampio, idealmente infinito.

Anche con  $N_R$  finito,  $N_R \rightarrow +\infty$ .

Si considera un pbl lineare modello

$$\begin{cases} y'(t) = \lambda \cdot y(t) & t > 0 \\ y(0) = 1 \end{cases} = f(t, y(t))$$

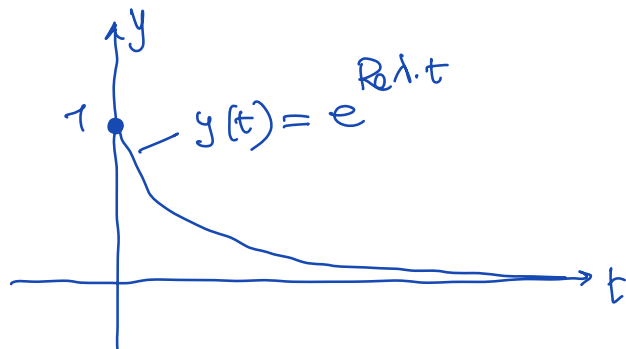
dove  $\lambda \in \mathbb{C}$  con  $\operatorname{Re} \lambda < 0$ .

La soluz. esatta è

$$y(t) = e^{\lambda t} = e^{\operatorname{Re} \lambda \cdot t} \left( \cos(\operatorname{Im} \lambda \cdot t) + i \sin(\operatorname{Im} \lambda \cdot t) \right)$$

$$\lambda = \operatorname{Re} \lambda + i \operatorname{Im} \lambda \quad (\text{exp in campo } \mathbb{C})$$

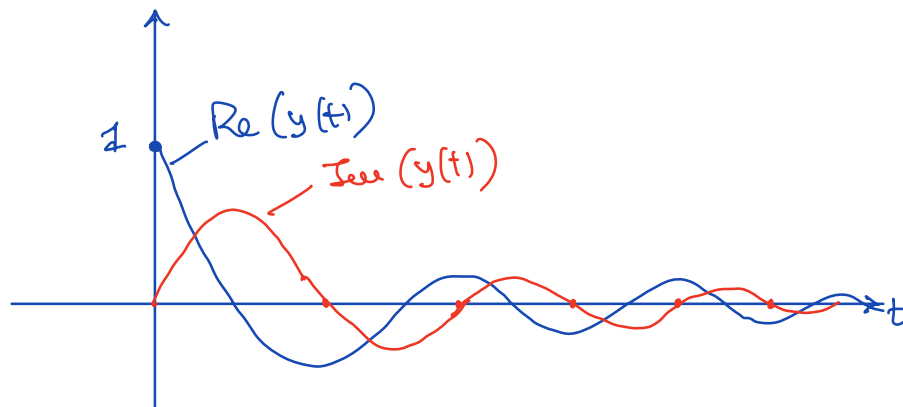
Se  $\lambda \in \mathbb{R}^-$  ( $\operatorname{Im} \lambda = 0$ )



Se  $\text{Im} \lambda \neq 0 \Rightarrow$

$$\text{Re}(y(t)) = e^{\text{Re} \lambda \cdot t} \cdot \cos(\text{Im} \lambda \cdot t)$$

$$\text{Im}(y(t)) = e^{\text{Re} \lambda \cdot t} \cdot \sin(\text{Im} \lambda \cdot t)$$



$$|y(t)| \rightarrow 0 \text{ per } t \rightarrow \infty$$

Def Un metodo numerico per l'appx di e.d.o.

è ASSOLUTAMENTE STABILE nel problema  $\begin{cases} y' = \lambda y \\ y(0) = 1 \end{cases}$

e per un certo  $h > 0$  se la soluz

numerica calcolata con questo  $h$  tende a zero

quando  $t_n \rightarrow \infty$ , cioè

$$|u_n| \rightarrow 0 \text{ per } t_n \rightarrow \infty$$

(vogliamo che la sol numerica replichi il comportamento della sol esatta)

Def: Si definisce REGIONE DI ASS. STABILITÀ

di un metodo e' insieme

$$\mathcal{A} = \left\{ z = h \cdot \lambda \in \mathbb{C} : |u_m| \rightarrow 0 \text{ per } t_m \rightarrow \infty \right\}$$

passo di  
discr.

$\lambda$  è il coeff  
che compare in  $f$

cioè è l'insieme dei punti  $z = h\lambda$ : f.c. il metodo  
è ass. stabile

Ass. stabo per EE

$$\begin{cases} u_{m+1} = u_m + h f(t_m, u_m) \\ u_0 = y_0 = 1 \end{cases}$$

per modello

$$\begin{cases} y' = \lambda y = f(t, y) \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

$$u_{m+1} = u_m + h \cdot \lambda u_m = u_m (1 + h\lambda)$$

$$u_m = u_{m-1} (1 + h\lambda)$$

$$= u_{m-1} (1 + h\lambda)^2$$

⋮

$$= u_0 (1 + h\lambda)^{n+1}$$

$$u_{m+1} = \underbrace{u_0}_1 (1 + h\lambda)^{n+1}$$

$$u_n = (1 + h\lambda)^n$$

chiedere che  $|u_m| \rightarrow 0$  per  $t_m \rightarrow \infty$  equivale

e chiedere che  $|(1+h\lambda)^n| \rightarrow 0$  per  $n \rightarrow \infty$

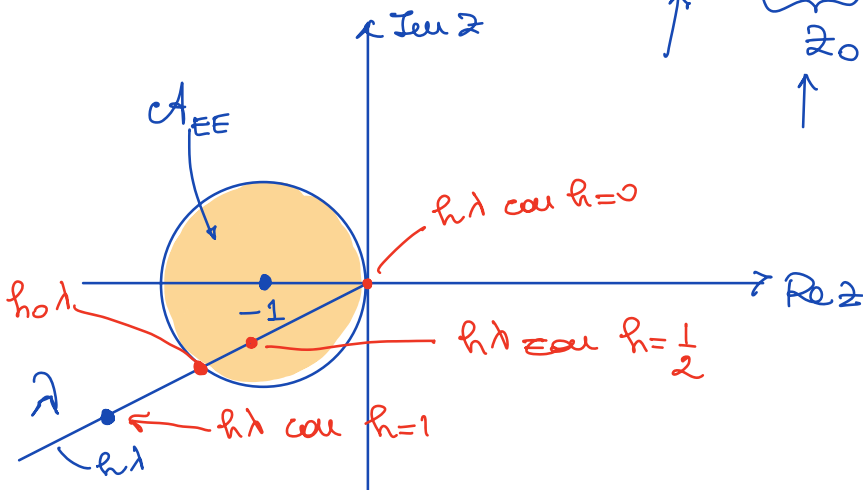
$$|(1+h\lambda)^n| = \underbrace{|1+h\lambda|^n}_{\text{succ geometrica } q^n \text{ che } \rightarrow 0 \text{ per } n \rightarrow \infty} \rightarrow 0 \Leftrightarrow |1+h\lambda| < 1$$

succ geometrica  $q^n$  che è infinitesimale quando  $|q| < 1$

EE è ass. stab (cioè  $|u_n| \rightarrow 0$  per  $n \rightarrow \infty$ )

se  $|1+h\lambda| < 1$  ( $\lambda \in \mathbb{C}$  con  $\text{Re } \lambda < 0$ )

?  $z \in \mathbb{C}; |1+z| < 1 \Leftrightarrow |z - (-1)| < 1 \equiv$  luogo geom dei punti  $z \in \mathbb{C}$  che dista meno di una dist pari a 1, da  $z_0$



Se  $h\lambda$  soddisfa  $|1+h\lambda| < 1 \Rightarrow$  EE produce

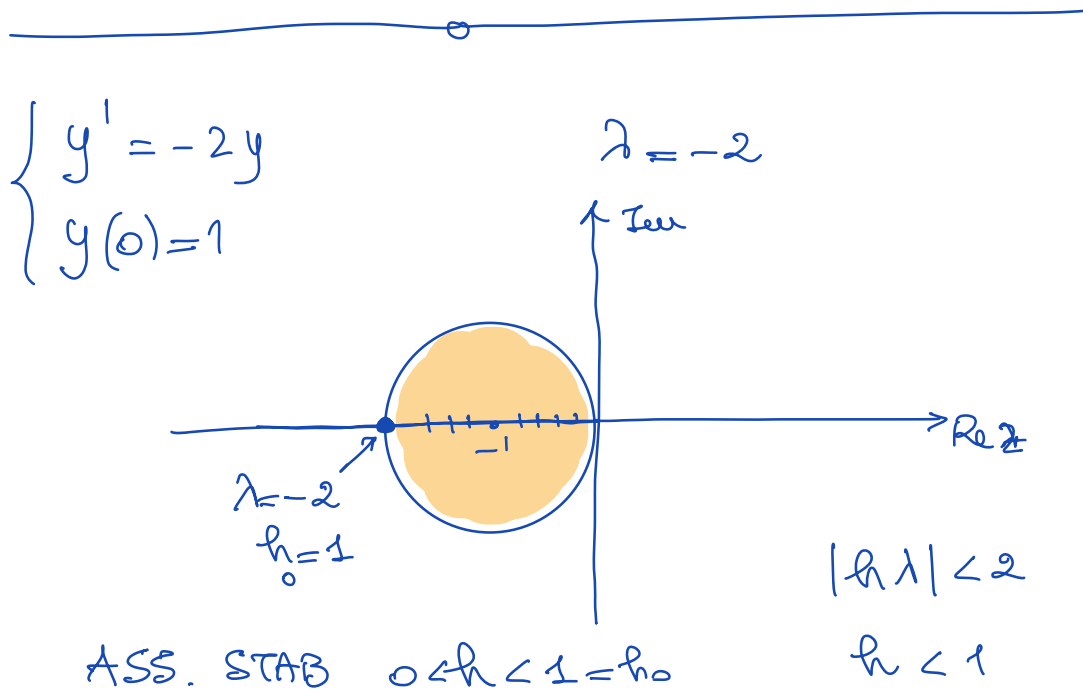
una sol  $u_n: |u_n| \rightarrow 0$  per  $n \rightarrow \infty$

cioè EE è ass. stab.

Sia  $h_0 > 0$ :  $h_0 \lambda \in \text{circo uf.} \Rightarrow$  se  $h \in (0, h_0)$

$\Rightarrow |1+h\lambda| < 1$  e EE è ass. stab.  $|u_n| \xrightarrow{h \rightarrow \infty} 0$

se invece  $h > h_0 \Rightarrow |1+h\lambda| \geq 1$  e EE non è ass. stab.,  
cioè  $|u_n| \not\rightarrow 0$  per  $n \rightarrow \infty$



---

per EE si ha ASS STAB

quando  $0 < h < h_0$  e  $h_0 = \frac{-2 \operatorname{Re} \lambda}{|\lambda|^2}$

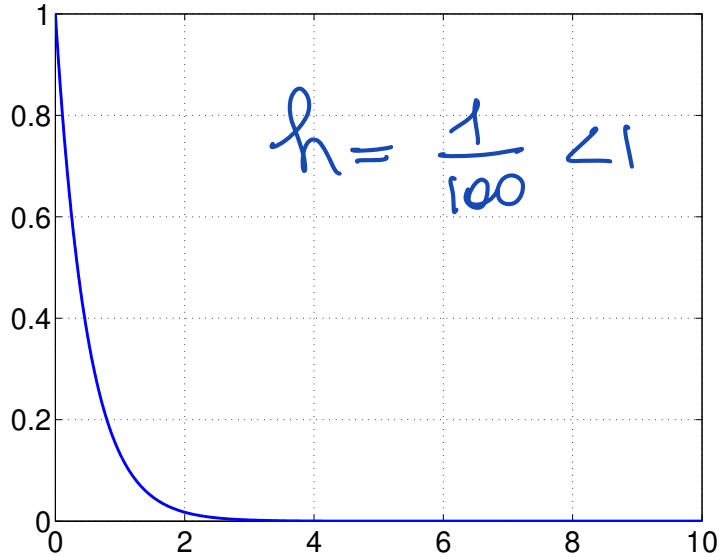
la si ottiene risolvendo  $|1+h\lambda| < 1$

Se  $\lambda$  è reale negativo  $h_0 = -\frac{2}{\lambda}$

Ass stabilität  $\Rightarrow$  zero-stabilität

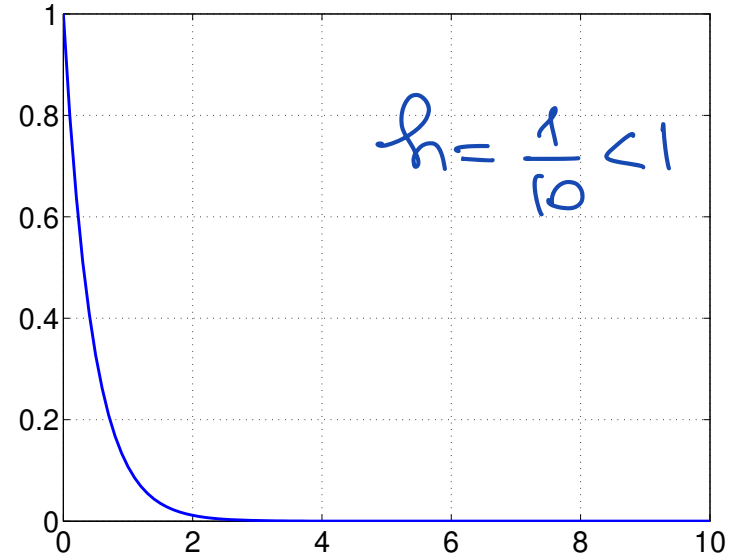
# Soluzione del punto 2. Eulero esplicito

h=0.01



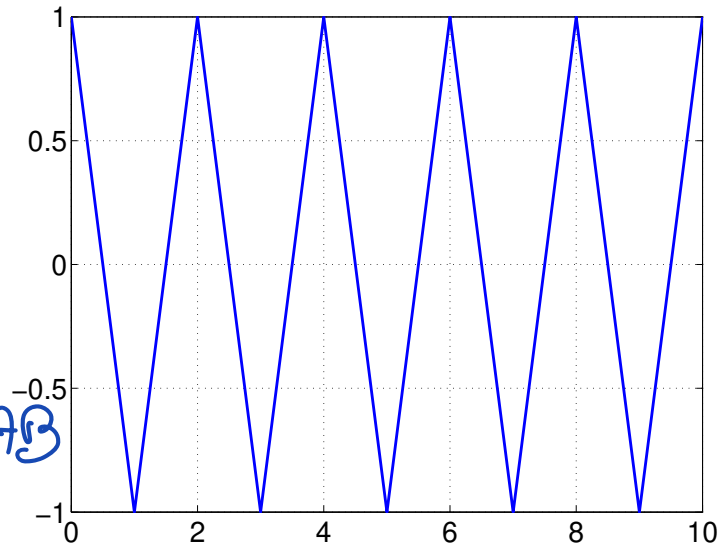
ASS  
STAB

h=0.1



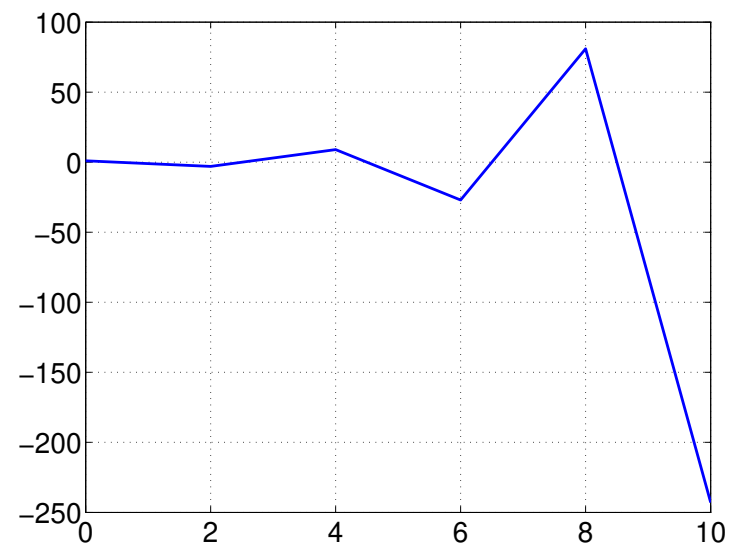
ASS  
STAB

h=1



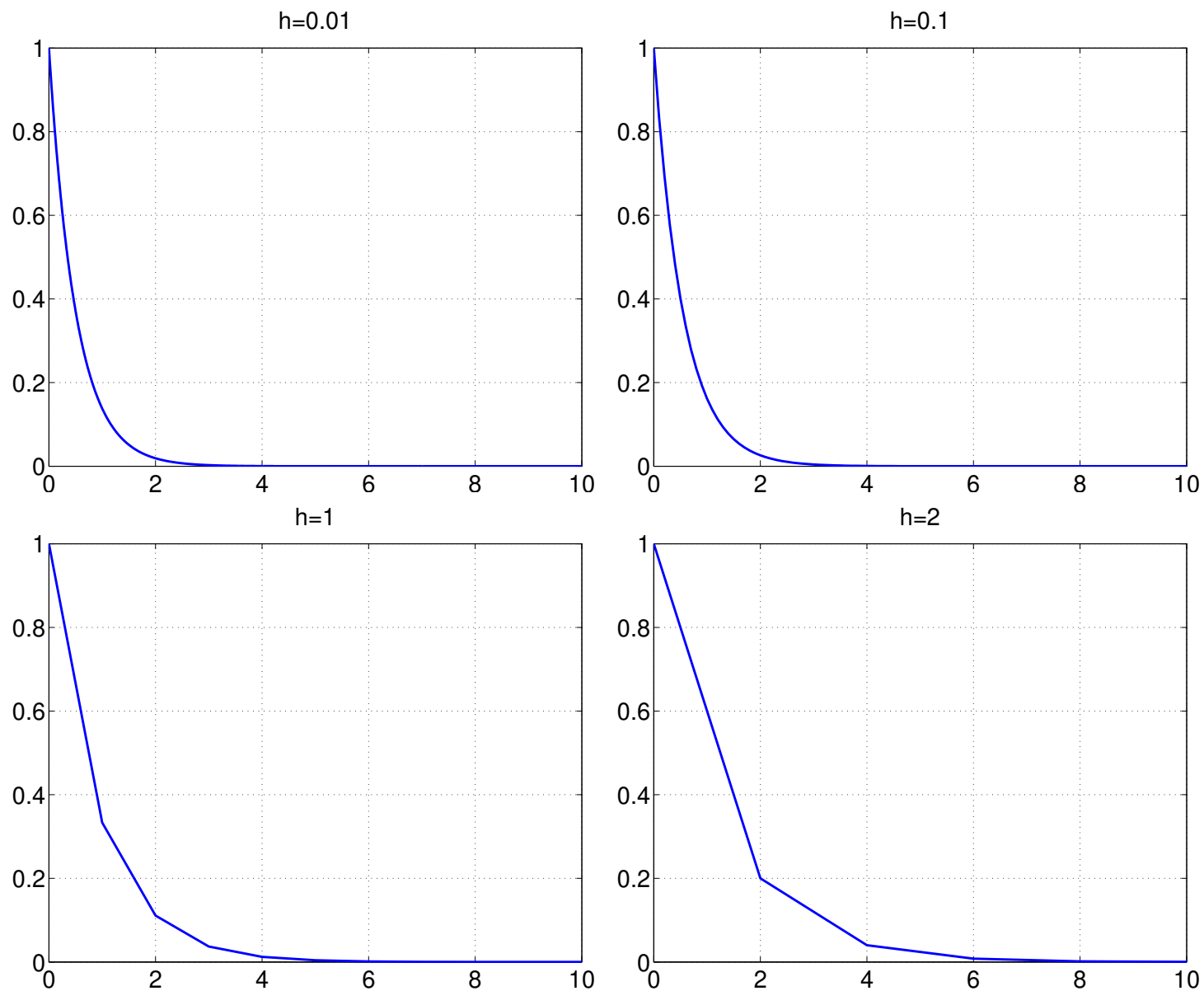
h=1  
NO  
ASS STAB

h=2



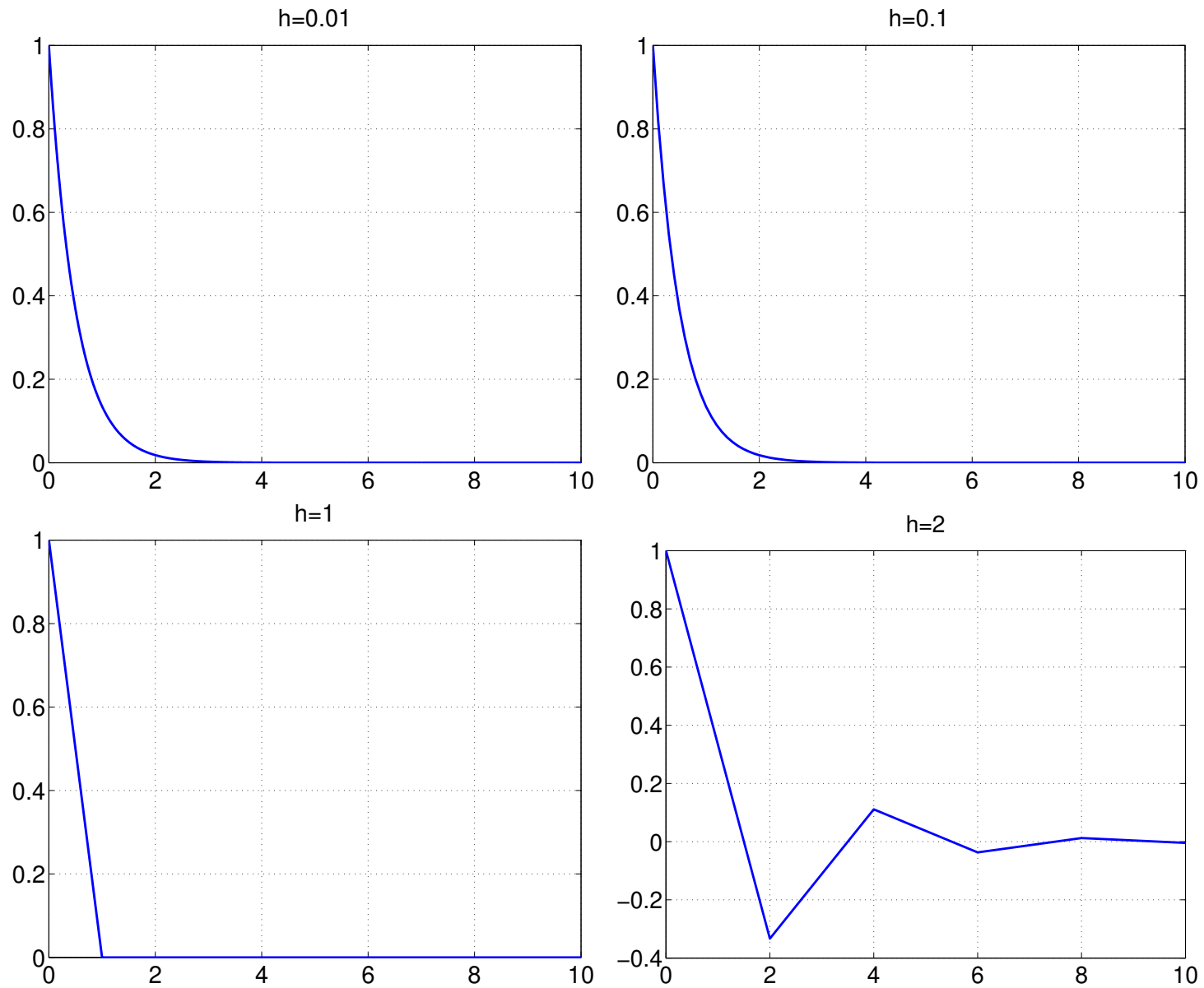
h=2  
NO  
ASS STAB

# Soluzione del punto 3. Eulero implicito





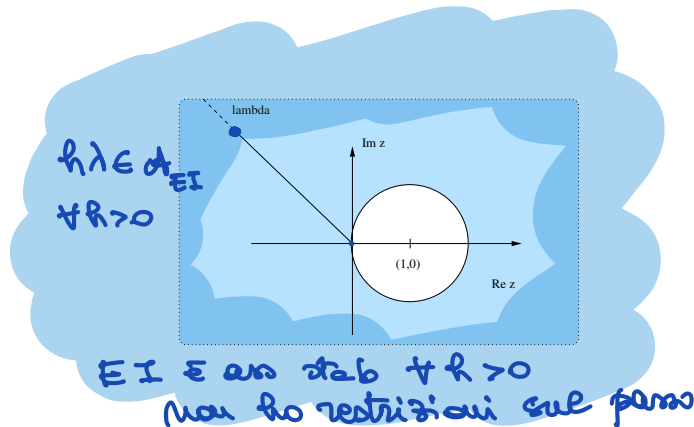
# Soluzione del punto 4. Crank-Nicolson



Mentre per Eulero esplicito quando  $h \geq 1$  viene a mancare l'assoluta stabilità (perché succede che  $u_n \not\rightarrow 0$  quando  $t_n \rightarrow \infty$ ), le soluzioni ottenute con Eulero implicito e Crank-Nicolson vanno a zero per  $t_n \rightarrow \infty$ .

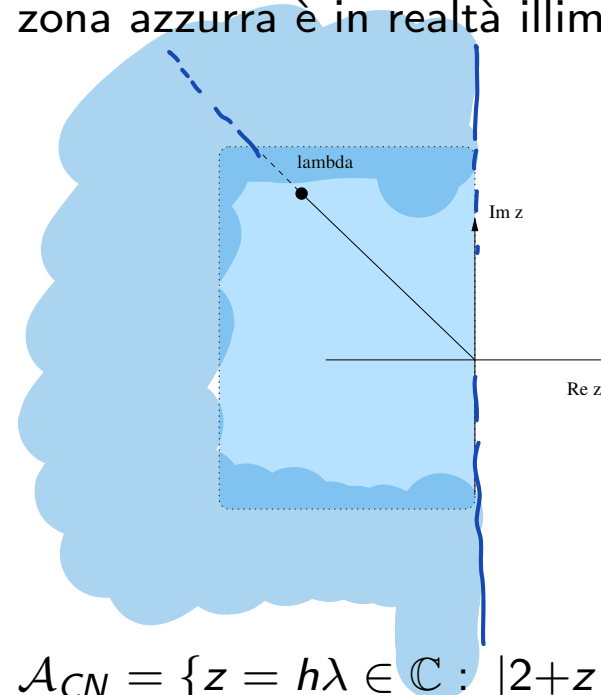
Eulero implicito e Crank-Nicolson sono assolutamente stabili per ogni  $h > 0$ .

La **regione di assoluta stabilità di Eulero implicito** è la regione esterna alla circonferenza di centro  $(1,0)$  e raggio 1 (la zona azzurra è in realtà illimitata)



$$A_{EI} = \{z = h\lambda \in \mathbb{C} : |1 - z| > 1\}$$

La **regione di assoluta stabilità di Crank-Nicolson** è tutto il semipiano di parte reale strettamente negativa (la zona azzurra è in realtà illimitata)



$$A_{CN} = \{z = h\lambda \in \mathbb{C} : |2+z|/|2-z| < 1\}$$

CN è un stab for all  $h > 0$