

การนำรูปแบบนิวตัน-โคตไปใช้ในระเบียบวิธีรุงเง-กุตตา

NEWTON-COTES FORMULAE IN RUNGE-KUTTA METHODS



วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของกรณีศึกษาของหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต

สาขาวิชาคณิตศาสตร์ประยุกต์

บัณฑิตวิทยาลัย

สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง

พ.ศ. 2548

ISBN 974-15-1841-2

การนำรูปแบบนิวตัน-โคตไปใช้ในระเบียบวิธีรุงเง-กุตตา

NEWTON-COTES FORMULAE IN RUNGE-KUTTA METHODS



เลขหมู่.....
เลขทะเบียน..... 60834
วัน,เดือน,ปี - 6 ก.ค. 2549

b. 115 90750
i.

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรมหาบัณฑิต
สาขาวิชาคณิตศาสตร์ประยุกต์
บัณฑิตวิทยาลัย
สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง
พ.ศ.2548
ISBN 974-15-1841-2

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

NEWTON-COTES FORMULAE IN RUNGE-KUTTA METHODS



**A THESIS SUBMITTED IN PARTIAL FULFILLMENT
OF THE REQUIREMENT FOR THE DEGREE OF
MASTER OF SCIENCE IN APPLIED MATHEMATICS
SCHOOL OF GRADUATE STUDIES
KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG**

2005

ISBN 974-15-1841-2

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



COPYRIGHT 2005

SCHOOL OF GRADUATE STUDIES

KING MONGKUT'S INSTITUTE OF TECHNOLOGY LADKRABANG

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

หัวข้อวิทยานิพนธ์	การนำรูปแบบนิวตัน-โคตไปใช้ในระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตา
นักศึกษา	นายสมสกุล พุ่มมาก
รหัสประจำตัว	43065301
ปริญญา	วิทยาศาสตร์มหาบัณฑิต
สาขาวิชา	คณิตศาสตร์ประยุกต์
พ.ศ.	2548
อาจารย์ผู้ควบคุมวิทยานิพนธ์	รศ.ดร.ไมตรี โปธิ์สุข

บทคัดย่อ

รูปแบบนิวตัน-โคตเป็นการประมาณค่าปริพันธ์ของฟังก์ชัน โดยการแทนที่ด้วยฟังก์ชันที่อยู่ในรูปผลรวมของผลคูณระหว่างค่าของฟังก์ชันที่จุดของรูปแบบและค่าจุดถ่วง เนื้อหาของวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ ได้นำจุดถ่วงกับจุดของรูปแบบจากรูปแบบนิวตัน-โคต มาใช้ในการกำหนดจุดของรูปแบบและจุดถ่วงของระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตา และเปรียบเทียบค่าความคาดเคลื่อนที่เกิดจากระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตาแบบใหม่ กับระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตาแบบที่นิยมใช้ พร้อมทั้งระเบียบวิธีรูปแบบอื่นที่พัฒนาจากระเบียบวิธี รุ่งเง-กูดตา ในการหาผลเฉลยของปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้นของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญอันดับหนึ่ง

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และตั้งอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Thesis	Newton-Cotes Formulae in Runge – Kutta Methods
Student	Mr. Somsakun Phummark
Student ID.	43065301
Degree	Master of Science
Programme	Applied Mathematics
Year	2005
Thesis Advisor	Assoc.Prof.Dr.Maitree Podisuk

ABSTRACT

Newton-Cotes formulae approximate the integral of the complicated functions by replacing the function with the sum of the product by the values of the function at the nodal points and its weights. In this research, we use the points and weights from Newton-Cotes formulae to be points and weights in the Runge-Kutta method. Then we compare the new Runge-Kutta method with classical Runge-Kutta method and other methods that have been developed from Runge-Kutta method to solve first order ordinary differential equation.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และตั้งอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้สำเร็จได้ด้วยความกรุณาจากอาจารย์ที่ปรึกษา รศ.ดร.ไมตรี โปธิ์สุข ที่ให้ความช่วยเหลือ ให้คำชี้แนะช่วยแก้ปัญหาตลอดจนให้ความรู้และประสบการณ์ที่ดีแก่ข้าพเจ้า

ขอขอบคุณเพื่อน ๆ นักศึกษาทุกคนที่ช่วยเหลือให้คำแนะนำต่าง ๆ และยังให้กำลังใจต่อผู้วิจัยอย่างใกล้ชิดเสมอมา

ขอขอบคุณเพื่อน ๆ อาจารย์มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์ ในพระบรมราชูปถัมภ์ทุกท่านที่ให้กำลังใจและความช่วยเหลือต่าง ๆ

คุณค่าและประโยชน์อันพึงมีจากวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ ผู้วิจัยขอมอบให้กับบิดามารดา ซึ่งเป็นที่รักและเคารพยิ่ง ตลอดจนครูอาจารย์ที่เคารพทุกท่านที่ได้ถ่ายทอดวิชาความรู้และประสบการณ์ที่ดีให้แก่ข้าพเจ้า



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	II
กิตติกรรมประกาศ	III
สารบัญ	IV
สารบัญตาราง	V
สารบัญรูป	VI
บทที่ 1 บทนำ	1
1.1 ความสำคัญและที่มาของวิทยานิพนธ์	1
1.2 วัตถุประสงค์ของการวิจัย	2
1.3 ขอบเขตของการวิจัย	2
1.4 ขั้นตอนของการวิจัย	3
1.5 คำจำกัดความที่ใช้ในวิทยานิพนธ์	3
บทที่ 2 ทฤษฎีและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง	4
2.1 รูปแบบนิเวศน์-โคสต์	4
2.2 ระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตา	6
2.3 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง	10
บทที่ 3 วิธีการดำเนินการวิจัย	13
3.1 ค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิเวศน์-โคสต์	13
3.1.1 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิเวศน์-โคสต์อันดับสอง	13
3.1.2 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิเวศน์-โคสต์อันดับสาม	14
3.1.3 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิเวศน์-โคสต์อันดับสี่	17
3.1.4 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิเวศน์-โคสต์อันดับห้า	17
3.1.5 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิเวศน์-โคสต์อันดับหก	18
3.2 รูปแบบของระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตา	19
3.2.1 ระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตาอันดับสอง	19
3.2.2 ระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตาอันดับสาม	22

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	I
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	II
กิตติกรรมประกาศ	III
สารบัญ	IV
สารบัญตาราง	V
สารบัญภาพ	VI
บทที่ 1 บทนำ	1
1.1 ความสำคัญและที่มาของวิทยานิพนธ์	1
1.2 วัตถุประสงค์ของการวิจัย	2
1.3 ขอบเขตของการวิจัย	2
1.4 ขั้นตอนของการวิจัย	3
1.5 คำจำกัดความที่ใช้ในวิทยานิพนธ์	3
บทที่ 2 ทฤษฎีและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง	4
2.1 รูปแบบนิวตัน-โคต	4
2.2 ระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตา	6
2.3 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง	10
บทที่ 3 วิธีการดำเนินการวิจัย	13
3.1 ค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน-โคต	13
3.1.1 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสอง	13
3.1.2 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสาม	14
3.1.3 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสี่	17
3.1.4 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับห้า	17
3.1.5 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับหก	18
3.2 รูปแบบของระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตา	19
3.2.1 ระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตาอันดับสอง	19
3.2.2 ระเบียบวิธีรุ่งเง-กูดตาอันดับสาม	22

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญ(ต่อ)

	หน้า
3.2.3 ระเบียบวิธีรุนแรง-กุตตาอันดับสี่.....	27
3.2.4 ระเบียบวิธีรุนแรง-กุตตาอันดับห้า.....	30
3.2.5 ระเบียบวิธีรุนแรง-กุตตาอันดับหก.....	38
บทที่ 4 ผลของการวิจัย.....	42
4.1 ผลเฉลยเชิงตัวเลข.....	42
4.2 บทสรุป.....	48
บทที่ 5 สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ.....	49
5.1 สรุปผลการวิจัย.....	49
5.2 ข้อเสนอแนะ.....	50
เอกสารอ้างอิง.....	51
ภาคผนวก.....	52
ประวัติผู้เขียน.....	

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และตั้งอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญตาราง

ตารางที่	หน้า
2.1 แสดงค่าจุดต่อวงของรูปแบบนิวตัน-โคตซนิกปิด.....	6
2.2 แสดงค่าButcher-array สำหรับระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาทั่วไป.....	7
2.3 แสดงค่าButcher-array สำหรับระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาแบบซัดแข็ง.....	7
4.1 แสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นจากการแก้ปัญหาค่าที่ 1	45
4.2 แสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นจากการแก้ปัญหาค่าที่ 2	46
4.3 แสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นจากการแก้ปัญหาค่าที่ 3	47



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

สารบัญรูป

รูปที่

หน้า

1.1 แสดงวงจรไฟฟ้าแบบ RC.....1



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 1

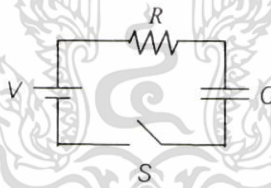
บทนำ

1.1 ความสำคัญและที่มาของวิทยานิพนธ์

ปัญหาที่สำคัญทางวิทยาศาสตร์ วิศวกรรมศาสตร์และเศรษฐศาสตร์หลาย ๆ ปัญหาสามารถอธิบายได้โดยสมการเชิงอนุพันธ์ ตัวอย่างเช่น ปัญหาวงจรไฟฟ้าแบบ RC ดังรูปที่ 1.1 ซึ่งสามารถอธิบายได้ด้วยสมการเชิงอนุพันธ์ [1]

$$\frac{dq}{dt} = \frac{V}{R} - \frac{q}{RC} \quad (1.1)$$

เมื่อ q แทน ประจุไฟฟ้า (charge)
 t แทน เวลา
 V แทน ความต่างศักย์
 R แทน ความต้านทานไฟฟ้า (resistance)
 C แทน ตัวเก็บประจุ (capacitance)



รูปที่ 1.1 แสดงวงจรไฟฟ้าแบบ RC

สมการเชิงอนุพันธ์ที่ใช้อธิบายปัญหาดังกล่าว มักจะมีการกำหนดเงื่อนไขที่จุดเริ่มต้นให้กับสมการที่สร้างขึ้น และเรียกสมการในลักษณะนี้ว่า ปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้น (initial value problem) สำหรับรูปแบบทั่วไปของปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้นของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญอันดับ 1 คือ

$$y' = f(x, y) \quad (1.2)$$

โดยที่ค่าเริ่มต้นเป็น $y(a) = c$ (1.3)

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

มีวิธีการแก้ปัญหา 2 ประเภท คือ วิธีการหาผลเฉลยจริง และวิธีการหาผลเฉลยเชิงตัวเลข ซึ่งระเบียบวิธีเชิงตัวเลขที่นิยมใช้แก้ปัญหасวมการเชิงอนุพันธ์ในปัจจุบันคือระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา (Runge-Kutta method)

รูปแบบนิวตัน - โค้ด (Newton-Cotes formulae) เป็นวิธีการเชิงตัวเลขที่ใช้ในการประมาณค่าหาปริพันธ์ของฟังก์ชัน ซึ่งเป็นฟังก์ชันที่มีความซับซ้อนให้อยู่ในรูปแบบผลรวมของผลคูณของจุดถ่วง (weighting coefficient) และค่าของฟังก์ชันที่จุดของรูปแบบ (function at the nodal point) ซึ่งในวิทยานิพนธ์นี้ได้นำเอาค่าของจุดถ่วง จากรูปแบบนิวตัน - โค้ดนี้ไปใช้เป็นค่าของจุดถ่วงในระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา ซึ่งแตกต่างกันไปในแต่ละอันดับ แล้วทำการหาตัวแปรไม่ทราบค่าที่เหลือในระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาให้ครบ

รูปแบบนิวตัน - โค้ดเป็นการประมาณค่าปริพันธ์ที่มีความแม่นยำ และระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาเป็นการประมาณค่าผลเฉลยของสมการเชิงอนุพันธ์จึงมีแนวคิดว่า ควรนำจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ดนี้ไปใช้เป็นจุดถ่วงของระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา

1.2 วัตถุประสงค์ของการวิจัย

1.2.1 เพื่อศึกษาระเบียบวิธีรุงเง - กุตตารูปแบบต่าง ๆ และวิธีการสร้างรูปแบบของระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา

1.2.2 เพื่อศึกษารูปแบบนิวตัน - โค้ด และหาจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ด

1.2.3 เพื่อหารูปแบบระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา จากการนำจุดของรูปแบบและจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ดมาประยุกต์ใช้ เพื่อแก้ปัญหาค่าผลเฉลยเชิงตัวเลขของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญ

1.3 ขอบเขตของการวิจัย

งานวิจัยนี้ได้ปรับปรุงระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาอันดับสอง ระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาอันดับสาม ระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาอันดับสี่ ระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาอันดับห้าและระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาอันดับหก โดยการนำจุดของรูปแบบและจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ดมาประยุกต์ใช้ เพื่อนำไปใช้แก้ปัญหาค่าเริ่มต้น ของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญที่อยู่ในรูปแบบ

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

โดยมีค่าเงื่อนไขเริ่มต้น

$$y(a) = c$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

การปรับปรุงรูปแบบของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาสำหรับงานวิจัยนี้ ยังคงรักษาการเป็นระเบียบวิธีเชิงตัวเลขแบบขั้นเดียว (single-step method)

1.4 ขั้นตอนของการวิจัย

ขั้นตอนที่ 1 : ค้นคว้าเอกสาร แนวคิด ทฤษฎี หลักการ และงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการปรับปรุงรูปแบบของระเบียบวิธีรุงเง - กูดตา

ขั้นตอนที่ 2 : ศึกษาเอกสาร แนวคิด ทฤษฎี หลักการ และงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการปรับปรุงรูปแบบของระเบียบวิธีรุงเง - กูดตา เพื่อเป็นแนวทางในการวิจัย

ขั้นตอนที่ 3 : ทำการสร้างระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาอันดับสองถึงอันดับหก โดยนำจุดถ่วงและจุดของรูปแบบของนิวตัน - โค้ด มาเป็นจุดถ่วงและจุดของรูปแบบในระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา

ขั้นตอนที่ 4 : เปรียบเทียบระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาที่ได้จากการวิจัยกับระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาที่นิยมใช้ในปัจจุบัน

ขั้นตอนที่ 5 : สรุปผลและเขียนวิทยานิพนธ์

1.5 คำจำกัดความที่ใช้ในวิทยานิพนธ์

คำจำกัดความของคำศัพท์ที่ใช้ในวิทยานิพนธ์ มีดังนี้

1.5.1 ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา (Runge-Kutta methods) หมายถึง ระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาแบบชัดแจ้ง (explicit Runge - Kutta) ซึ่งเป็นระเบียบวิธีการเชิงตัวเลขที่ใช้แก้ปัญหาเพื่อหาผลเฉลยของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญ

1.5.2 รูปแบบนิวตัน - โค้ด (Newton-Cotes formulae) หมายถึง รูปแบบที่ใช้ในการประมาณค่าปริพันธ์ (integration) ที่มีความแม่นยำ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 2

ทฤษฎีบทและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

ในบทนี้กล่าวถึงความรู้พื้นฐานและงานวิจัยที่เกี่ยวข้อง ที่ใช้ในการสร้างระเบียบวิธีรุงง - กูดตา ในส่วนของความรู้พื้นฐานจะกล่าวถึง การหาค่าจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ต ทฤษฎีพื้นฐานของระเบียบวิธีรุงง - กูดตารวมทั้งทฤษฎีการหาค่าผิดพลาด ส่วนของงานวิจัยที่เกี่ยวข้องจะเป็นงานวิจัยที่มีจุดประสงค์เพื่อพัฒนาระเบียบวิธีรุงง - กูดตา ซึ่งเป็นแนวทางในการทำวิจัย ซึ่งจะกล่าวถึงดังต่อไปนี้

2.1 รูปแบบนี้วตัน - โค้ต (Newton - Cotes formulae)

รูปแบบของนิวตัน - โค้ตมีรูปแบบทั่วไป[2] ดังนี้

$$\int_a^b f(x)dx = \sum_{k=1}^n A_k f(x_k) + E[f] \quad (2.1)$$

เรียกรูปแบบที่ (2.1) ว่าการปริพันธ์ด้วยรูปแบบของนิวตัน - โค้ต x_k เรียกว่า จุดของรูปแบบ (nodal point), A_k เรียกว่าจุดถ่วง (weight point), $f(x)$ เป็นฟังก์ชันที่ต้องการหาปริพันธ์ และ $E[f]$ เป็นค่าความคาดเคลื่อน

นิยาม 2.1 ถ้า $x_1 = a$ และ $x_n = b$ แล้วเรียกรูปแบบนี้วตัน - โค้ตจาก (2.1) ว่า รูปแบบนี้วตัน - โค้ตชนิดปิด (closed Newton - Cotes formula) และถ้า $x_1 > a$ และ $x_n < b$ แล้วเรียกรูปแบบนี้วตัน - โค้ตนี้ว่า รูปแบบนี้วตัน - โค้ตชนิดเปิด (open Newton - Cotes formula)

ทฤษฎีบท 2.1 ถ้ากำหนดจุด $x_1, x_2, x_3, \dots, x_n$ เป็นจุดต่าง ๆ กันในช่วงปิด $[a, b]$ ซึ่ง $x_i \neq x_j$ สำหรับ $i \neq j$ และค่า $f(x_1), f(x_2), f(x_3), \dots, f(x_n)$ แล้วจะมีจำนวนจริง $A_1, A_2, A_3, \dots, A_n$ ที่ทำให้

$$\int_a^b f(x)dx = \sum_{k=1}^n A_k f(x_k) \quad (2.2)$$

สำหรับ $f(x)$ ที่เป็นพหุนามที่ก่าล้นน้อยกว่า หรือเท่ากับ $n - 1$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

พิสูจน์

ต้องการรูปแบบที่เป็นจริงสำหรับฟังก์ชัน $1, x, x^2, \dots, x^{n-1}$

นั่นคือ

$$\int_a^b dx = \sum_{k=1}^n A_k$$

$$\int_a^b x dx = \sum_{k=1}^n A_k \cdot x_k$$

$$\int_a^b x^2 dx = \sum_{k=1}^n A_k \cdot x_k^2$$

$$\int_a^b x^3 dx = \sum_{k=1}^n A_k \cdot x_k^3$$

$$\vdots$$

$$\int_a^b x^{n-1} dx = \sum_{k=1}^n A_k \cdot x_k^{n-1}$$

กำหนดให้

$$c_k = \int_a^b x^{k-1} dx$$

$$\therefore A_1 + A_2 + A_3 + \dots + A_n = c_1$$

$$A_1 x_1 + A_2 x_2 + A_3 x_3 + \dots + A_n x_n = c_2$$

$$A_1 x_1^2 + A_2 x_2^2 + A_3 x_3^2 + \dots + A_n x_n^2 = c_3 \quad (2.3)$$

\vdots

$$A_1 x_1^{n-1} + A_2 x_2^{n-1} + A_3 x_3^{n-1} + \dots + A_n x_n^{n-1} = c_n$$

\therefore ได้สมการเชิงเส้น $Ax = c$

$$\text{โดย } A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ x_1 & x_2 & x_3 & \dots & x_n \\ x_1^2 & x_2^2 & x_3^2 & \dots & x_n^2 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_1^{n-1} & x_2^{n-1} & x_3^{n-1} & \dots & x_n^{n-1} \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \\ A_3 \\ \vdots \\ A_n \end{bmatrix}, \quad c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \\ \vdots \\ c_n \end{bmatrix}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับใช้ในงานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้ไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เนื่องจาก $x_1, x_2, x_3, \dots, x_n$ เป็นจุดต่าง ๆ กันในช่วง $[a, b]$ ดังนั้น $|A| \neq 0$

\therefore สมการ $Ax = c$ จะมีคำตอบและมีเพียงชุดเดียวเท่านั้น

นั่นคือมี $A_1, A_2, A_3, \dots, A_n$ ที่ทำให้รูปแบบที่ (2.2) เป็นจริง

ตัวอย่างค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน-โคตแบ่งช่วงระหว่างจุดที่เท่ากัน แสดงดังตารางที่ 2.1

ตารางที่ 2.1 แสดงค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน - โคตชนิดปิด[3]

จำนวนจุด	A_1	A_2	A_3	A_4	A_5	A_6	A_7
2	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$					
3	$\frac{1}{6}$	$\frac{4}{6}$	$\frac{1}{6}$				
4	$\frac{1}{8}$	$\frac{3}{8}$	$\frac{3}{8}$	$\frac{1}{8}$			
5	$\frac{7}{90}$	$\frac{32}{90}$	$\frac{12}{90}$	$\frac{32}{90}$	$\frac{7}{90}$		
6	$\frac{19}{288}$	$\frac{75}{288}$	$\frac{50}{288}$	$\frac{50}{288}$	$\frac{75}{288}$	$\frac{19}{288}$	
7	$\frac{41}{840}$	$\frac{216}{840}$	$\frac{27}{840}$	$\frac{272}{840}$	$\frac{27}{840}$	$\frac{216}{840}$	$\frac{41}{840}$

2.2 ระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา (Runge-Kutta Method)

วิธีการนี้เกิดจากรุงเง (Runge) เมื่อปี ค.ศ.1895 และ ฮวน (Heun) เมื่อปี ค.ศ.1900 ได้คิดค้นระเบียบวิธีนี้มาจากระเบียบวิธีออยเลอร์และต่อมา กุตตา (Kutta) ได้ปรับปรุงระเบียบวิธีให้เป็นขั้นตอน เมื่อปี ค.ศ. 1901 จึงได้ชื่อว่าระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา (Runge - Kutta Methods) ซึ่งมีรูปแบบทั่วไป[4]ดังนี้

$$y_{n+1} = y_n + \sum_{j=1}^s b_j k_j \quad (2.4)$$

เมื่อ

$$k_j = f\left(x_n + c_j h, y_n + h \sum_{i=1}^s a_{ji} k_i\right) \quad (2.5)$$

ซึ่ง b_j, c_j และ a_{ji} เป็นสัมประสิทธิ์ระเบียบวิธีรุงเง - กุตตา

โดยที่ [5],

$$c_j = \sum_{i=1}^{j-1} a_{ji} \quad (2.6)$$

ระเบียบวิธีรุงเง - กุตตาอันดับสี่ที่นิยมใช้ในปัจจุบันมีรูปแบบดังนี้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนลิขสิทธิ์สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น เมื่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{6}(k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4) \quad (2.7)$$

โดยที่ $k_1 = f(x_m, y_m)$

$$k_2 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2}k_1\right)$$

$$k_3 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2}k_2\right)$$

$$k_4 = f(x_m + h, y_m + hk_3)$$

เพื่อให้กระชับขึ้น บุทเชอร์ (Butcher) ได้นำเสนอ Butcher-array ซึ่งแสดงไว้ในตารางที่ 2.2

ตารางที่ 2.2 แสดงค่า Butcher-array [4] สำหรับระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาทั่วไป

$$\begin{array}{c|c} c & A \\ \hline & b^T \end{array} = \begin{array}{c|cccc} c_1 & a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1s} \\ c_2 & a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2s} \\ c_3 & a_{31} & a_{32} & \cdots & a_{3s} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_s & a_{s1} & a_{s2} & \cdots & a_{ss} \\ \hline & b_1 & b_2 & \cdots & b_s \end{array}$$

ตามความจริงแล้วในปัจจุบันนี้ ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา ที่เรานิยมใช้เป็นระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาแบบชัดแจ้ง (explicit Runge-Kutta method) ซึ่ง $a_{ij} = 0$ สำหรับทุก ๆ $j \geq i$ ซึ่งแสดงไว้ในตารางที่ 2.3

ตารางที่ 2.3 แสดงค่า Butcher-array สำหรับระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาแบบชัดแจ้ง (explicit Runge-Kutta method)

$$\begin{array}{c|c} c & A \\ \hline & b^T \end{array} = \begin{array}{c|cccc} 0 & & & & \\ c_2 & a_{21} & & & \\ c_3 & a_{31} & a_{32} & & \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \\ c_s & a_{s1} & a_{s2} & \cdots & a_{s,s-1} \\ \hline & b_1 & b_2 & \cdots & b_{s-1} & b_s \end{array}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ระเบียบวิธีรุงง-กุดตาเป็นระเบียบวิธีขั้นเดียว (one-step method) โดยรูปแบบทั่วไปของ
ระเบียบวิธีรุงง-กุดตาอันดับ s คือ

$$y_{m+1} = y_m + h\phi(x_m, y_m; h) \quad , m = 1, 2, \dots \quad (2.8)$$

โดยที่ฟังก์ชันส่วนเพิ่ม (increment function) $\phi(x_m, y_m; h)$ คือความชันเฉลี่ยตลอดขนาดขั้น h ซึ่งกำหนดให้มีรูปแบบโดยทั่วไป [4] ดังนี้

$$\phi(x, y; h) = \sum_{i=1}^s a_i k_i \quad (2.9)$$

เมื่อ $k_i = \begin{cases} f(x_m, y_m) & ; i = 1 \\ f(x_m + hc_i, y_m + h \sum_{j=1}^{i-1} b_{ij} k_j) & ; i = 2, 3, \dots, s \end{cases} \quad (2.10)$

และ $c_i = \sum_{j=1}^{i-1} b_{ij} \quad (2.11)$

โดยที่ a_i, c_i และ b_{ij} เป็นสัมประสิทธิ์ของระเบียบวิธีรุงง-กุดตา, h เป็นความกว้างของช่วงในแต่ละขั้นมีค่าเท่ากับ $x_{m+1} - x_m$ และ s เป็นอันดับ (order) ของระเบียบวิธี

นิยาม 2.2 วิธีการขั้นเดียว (One-step method) ที่มีรูปแบบตาม (2.8) จะมีอันดับ p ถ้า p เป็นจำนวนเต็มบวกที่มากที่สุด ที่ทำให้ผลการกระจายฟังก์ชันรอบจุด x โดยวิธีเทย์เลอร์เป็นไปตามสมการ

$$y(x+h) - y(x) - h\phi(x, y(x); h) = O(h^{p+1}) \quad (2.12)$$

เมื่อ $y(x)$ เป็นผลเฉลยที่แท้จริง

จากนิยาม 2.2 ทำให้ได้ว่า ระเบียบวิธีรุงง-กุดตาอันดับ s จะให้ผลเฉลยในการคำนวณที่มีความคลาดเคลื่อนอยู่ในรูป $O(h^{s+1})$ ซึ่งหมายความว่า ความคลาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นจากการคำนวณโดยระเบียบวิธีรุงง-กุดตาอันดับ s จะแปรผันตรงกับขนาดของขั้น h อันดับ $s+1$

ในช่วงต่อมา ได้มีนักคณิตศาสตร์หลายท่านทำการพัฒนารูปแบบของระเบียบวิธีรุง-
กูดตา เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ในการแก้ปัญหาค่าเริ่มต้นที่มีความถูกต้องเพิ่มมากยิ่งขึ้น ดังเช่น ระเบียบวิธี
รุง-กูดตา-เมอร์สัน [5] ซึ่งมีรูปแบบคือ

$$y_{m+1} = y_m + \frac{1}{6}K_1 + \frac{4}{6}K_4 + \frac{1}{6}K_5 \quad (2.13)$$

เมื่อ

$$K_1 = hf(x_m, y_m)$$

$$K_2 = hf\left(x_m + \frac{1}{3}h, y_m + \frac{1}{3}hK_1\right)$$

$$K_3 = hf\left(x_m + \frac{1}{3}h, y_m + \frac{1}{6}hK_1 + \frac{1}{6}hK_2\right)$$

$$K_4 = hf\left(x_m + \frac{1}{2}h, y_m + \frac{1}{8}hK_1 + \frac{3}{8}hK_3\right)$$

$$K_5 = hf\left(x_m + h, y_m + \frac{1}{2}hK_1 - \frac{3}{2}hK_3 + 2hK_4\right)$$

และระเบียบวิธีรุง-กูดตา-ไฟล์เบอร์ก เสนอไว้เมื่อปี ค.ศ. 1969 โดยนักวิจัยชื่อ ไฟล์เบอร์ก (E. Fehlberg) ซึ่งเป็นระเบียบวิธีการหนึ่งที่เป็นที่ยอมรับ โดยระเบียบวิธีดังกล่าวเป็นระเบียบวิธีที่
ปรับปรุงรูปแบบจากรูปแบบทั่วไปของระเบียบวิธีรุง-กูดตา ในกรณีที่มี $s = 5$ และตัดทอน K_2 ออก
ทำให้ได้ระเบียบวิธีรุง-กูดตา-ไฟล์เบอร์ก ซึ่งมีรูปแบบคือ

$$y_{m+1} = y_m + \frac{25}{216}K_1 + \frac{1408}{2565}K_3 + \frac{2197}{4104}K_4 - \frac{1}{5}K_5 \quad (2.14)$$

เมื่อ

$$K_1 = hf(x_m, y_m)$$

$$K_2 = hf\left(x_m + \frac{1}{4}h, y_m + \frac{1}{4}hK_1\right)$$

$$K_3 = hf\left(x_m + \frac{3}{8}h, y_m + \frac{3}{32}hK_1 + \frac{9}{32}hK_2\right)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_4 = f\left(x_m + \frac{12}{13}h, y_m + \frac{1932}{2197}hK_1 - \frac{7200}{2197}hK_2 + \frac{7296}{2197}hK_3\right)$$

$$K_5 = f\left(x_m + h, y_m + \frac{439}{216}hK_1 - 8hK_2 + \frac{3680}{513}hK_3 - \frac{845}{4104}hK_4\right)$$

2.3 งานวิจัยที่เกี่ยวข้อง

ในปี ค.ศ. 1995 F. Costabile, R. Caira และ M.I. Gualtieri [6] ได้เสนองานวิจัยเรื่อง “Economical Runge - Kutta methods” ซึ่งได้รับการตีพิมพ์ในวารสาร “Rendiconti di Matematica, Serie VII” ได้นำเสนอรูปแบบทั่วไปของสัมประสิทธิ์ที่อยู่ในระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาโดยใช้ Butcher-array เป็นสื่อในการศึกษาว่าในแต่ละอันดับของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตานั้นเป็นอะไรได้บ้าง ซึ่งในงานวิจัยชิ้นนี้ได้แสดงตระกูลของสัมประสิทธิ์ของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสี่และอันดับห้า และสำหรับตระกูลสัมประสิทธิ์ของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสี่คือ

$$c_1 = 0, \quad c_3 \neq 0, 1, \frac{1}{3}, \frac{1}{2}, \quad c_2 = \frac{-1 + 2c_3}{-2 + 6c_3}, \quad c_4 = 1$$

$$b_1 = 0, \quad b_2 = \frac{2c_3 - 1}{12c_2(c_3 - c_2)(1 - c_2)}, \quad b_3 = \frac{1 - 2c_2}{12c_3(c_3 - c_2)(1 - c_3)},$$

$$b_4 = \frac{3 - 4(c_2 + c_3) + 6c_2c_3}{12(1 - c_2)(1 - c_3)}$$

$$a_{21} = c_2, \quad a_{31} = \frac{c_3(3c_2 - c_3 - 4c_2^2)}{2c_2(1 - 2c_2)}, \quad a_{32} = \frac{c_3(c_3 - c_2)}{2c_2(1 - 2c_2)}$$

$$a_{41} = \frac{c_3^2(12c_2^2 - 12c_2 + 4) - c_3(12c_2^2 - 15c_2 + 5) + (4c_2^2 - 6c_2 + 2)}{2c_2c_3[3 - 4(c_2 + c_3) + 6c_2c_3]},$$

$$a_{42} = \frac{(-4c_3^2 + 5c_3 + c_2 - 2)(1 - c_2)}{2c_2(c_3 - c_2)[3 - 4(c_2 + c_3) + 6c_2c_3]},$$

$$a_{43} = \frac{(1 - 2c_2)(1 - c_3)(1 - c_2)}{c_3(c_3 - c_2)[3 - 4(c_2 + c_3) + 6c_2c_3]}$$

ในปี ค.ศ. 1999 David Goeken และ Olin Johnson [7] ได้เสนองานวิจัยเรื่อง “Fifth-order Runge-Kutta with higher order derivative approximations” ซึ่งได้เสนองานวิจัยชิ้นนี้ในการสัมมนา “15TH ANNUAL CONFERENCE OF APPLIED MATHEMATICS” ซึ่งจัดขึ้นที่ University of Oklahoma และได้รับการตีพิมพ์ในวารสาร “Electronic Journal of Differential Equations” ได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปรับปรุงพจน์ใหม่ โดยตัดพจน์ที่มีความผิดพลาดในการประมาณสูง ซึ่งก็คือพจน์สุดท้าย เช่น ในระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสี่ จะตัดพจน์ k_4 ออกไป แล้วปรับปรุงพจน์ที่เหลืออยู่โดยเพิ่มพจน์อนุพันธ์ของ $ha_{ji}f_y(y_n)k_m$ จะมีรูปแบบทั่วไปคือ

$$y_{n+1} = y_n + b_1k_1 + b_2k_2 + b_3k_3$$

และ $k_1 = hf(y_n)$

$$k_2 = hf(y_n + a_{21}k_1 + ha_{22}f_y(y_n)k_1)$$

$$k_3 = hf(y_n + a_{31}k_1 + a_{32}k_2 + ha_{33}f_y(y_n)k_1 + ha_{34}f_y(y_n)k_2)$$

ซึ่งมีผลทำให้ ค่าความผิดพลาดลดลง และสำหรับระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับห้าซึ่งเป็นผลของงานวิจัยชิ้นนี้ คือ

$$y_{n+1} = y_n + \frac{5}{8}k_1 + \frac{27}{56}k_2 + \frac{125}{336}k_3 + \frac{1}{4}k_4$$

$$k_1 = hf(y_n)$$

$$k_2 = hf(y_n + \frac{1}{3}k_1 + \frac{1}{18}hf_yk_1)$$

$$k_3 = hf(y_n - \frac{152}{125}k_1 + \frac{252}{125}k_2 - \frac{44}{125}hf_yk_1)$$

$$k_4 = hf(y_n + \frac{19}{2}k_1 - \frac{72}{7}k_2 + \frac{25}{14}k_3 + \frac{5}{2}hf_yk_1)$$

ซึ่งระเบียบวิธีนี้ใช้สำหรับปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้นที่อยู่ในรูปสมการออโตโนมัสเท่านั้น

ในปี ค.ศ. 2003 Xinyuan Wu [8] ได้เสนองานวิจัย “A class of Runge-Kutta formulae of order three and four with reduced evaluations of function” ซึ่งเป็นงานวิจัยที่เสนอระเบียบวิธีที่ได้จากการปรับปรุงรูปแบบทั่วไปของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา กรณีที่ $s = 3$ และ $s = 4$ โดยทำการเพิ่มพจน์อนุพันธ์ f' ในฟังก์ชันส่วนเพิ่ม $\phi(t_n, y_n; h)$ ของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา ซึ่งระเบียบวิธีที่ได้จะ

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

เป็นระเบียบวิธีที่ได้จะเป็นระเบียบวิธีแบบหลายขั้น(multi-step method) และใช้สำหรับปัญหา
เงื่อนไข เริ่มต้นที่อยู่ในรูปสมการออโตโนมัส โดยรูปแบบหนึ่งที่ได้จากงานวิจัยนี้คือ

$$y_{m+1} = \frac{3}{2}y_m - \frac{1}{2}y_{m-1} + h\left(\frac{1}{2}f_m + \frac{121}{192}f\left(y_m + \frac{8}{11}hf_m\right) + \frac{23}{192}f\left(y_m - \frac{44}{23}hf_m + \frac{44}{23}hf\left(y_m + \frac{8}{11}hf_m\right)\right) - \frac{121}{192}f\left(y_{m-1} + \frac{20}{29}hf_{m-1}\right) - \frac{23}{192}hf\left(y_{m-1} - \frac{44}{23}hf_{m-1} + \frac{44}{23}f\left(y_{m-1} + \frac{8}{11}hf_{m-1}\right)\right)\right)$$

ในบทนี้ได้กล่าวถึงรายละเอียดต่าง ๆ เกี่ยวกับ รูปแบบของนิวตัน- โค้ดและระเบียบวิธีรุ่ง-
กุตตา นอกจากนี้ยังได้กล่าวถึงงานวิจัยที่เกี่ยวข้องกับการพัฒนารูปแบบของระเบียบวิธีรุ่ง-กุตตา
เพื่อใช้ในการศึกษาลักษณะการสร้างระเบียบวิธีที่ได้จากงานวิจัยดังกล่าวและได้นำระเบียบวิธีรุ่ง-
กุตตารูปแบบต่าง ๆ มาเปรียบเทียบประสิทธิภาพ



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 3

วิธีดำเนินการวิจัย

ในบทนี้กล่าวถึงวิธีการดำเนินการวิจัย โดยขั้นแรกทำการหาค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน-โคต จากจุดของรูปแบบ หลังจากนั้นเรานำจุดถ่วงที่ได้นี้ไปแทนค่าในจุดถ่วงของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา ขั้นต่อมาทำการสร้างระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาจากจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน-โคต หลังจากนั้นทำการศึกษาความคลาดเคลื่อนและวิเคราะห์เสถียรภาพของระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา

3.1 ค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน-โคต

ในหัวข้อนี้จะแสดงการหาค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน-โคตที่จะนำมาพัฒนาระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา

3.1.1 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสอง

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสองชนิดปิด สามารถหาได้จากสมการที่ (2.3) โดยให้ x_1, x_2 เป็นจุดที่มีระยะห่างเท่ากันในช่วงปิด $[0,1]$ จะได้ว่า $x_1 = 0, x_2 = 1$ ดังนั้น

$$A_1 + A_2 = \int_0^1 dx = 1 \quad (3.1)$$

$$A_2 = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2}$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{1}{2}, \quad A_2 = \frac{1}{2} \quad (3.2)$$

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสองชนิดเปิด สามารถหาได้จากสมการที่ (2.3) เช่นเดียวกัน แต่จุด x_1, x_2 เป็นจุดที่กำหนดขึ้นมาเอง เช่น

$$\text{ถ้า } x_1 = 0, x_2 = \frac{3}{4} \text{ ดังนั้น}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$A_1 + A_2 = \int_0^1 dx = 1 \quad (3.3)$$

$$\frac{3}{4}A_2 = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2}$$

ทำการแก้ระบบสมการได้

$$A_1 = \frac{1}{3}, \quad A_2 = \frac{2}{3} \quad (3.4)$$

ถ้า $x_1 = 0, x_2 = \frac{1}{2}$ ดังนั้น

$$\begin{aligned} A_1 + A_2 &= \int_0^1 dx = 1 \\ \frac{1}{2}A_2 &= \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \end{aligned} \quad (3.5)$$

ทำการแก้ระบบสมการได้

$$A_1 = 0, \quad A_2 = 1 \quad (3.6)$$

3.1.2 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสาม

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสามชนิดปิด สามารถหาได้จากสมการที่

(2.3) โดยให้ x_1, x_2, x_3 เป็นจุดที่มีระยะห่างเท่ากันในช่วงปิด $[0,1]$ จะได้ว่า

$x_1 = 0, x_2 = \frac{1}{2}, x_3 = 1$ ดังนั้น

$$A_1 + A_2 + A_3 = \int_0^1 dx = 1$$

$$\frac{1}{2}A_2 + A_3 = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \quad (3.7)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\frac{1}{4}A_2 + A_3 = \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3}$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{1}{6}, \quad A_2 = \frac{4}{6}, \quad A_3 = \frac{1}{6} \quad (3.8)$$

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสามชนิดเปิด สามารถหาได้จากสมการที่

(2.3) แต่ว่าจุด x_1, x_2, x_3 เป็นจุดที่กำหนดขึ้นมาจาก เช่น

$$\text{ถ้า } x_1 = 0, x_2 = \frac{\sqrt{2}}{3}, x_3 = \frac{2}{3} \text{ ดังนั้น}$$

$$\begin{aligned} A_1 + A_2 + A_3 &= \int_0^1 dx = 1 \\ \frac{\sqrt{2}}{3}A_2 + \frac{2}{3}A_3 &= \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \\ \frac{2}{9}A_2 + \frac{4}{9}A_3 &= \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3} \end{aligned} \quad (3.9)$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{1}{4}, \quad A_2 = 0, \quad A_3 = \frac{3}{4} \quad (3.10)$$

$$\text{ถ้า } x_1 = 0, x_2 = \frac{1}{4}, x_3 = \frac{1}{2} \text{ ดังนั้น}$$

$$\begin{aligned} A_1 + A_2 + A_3 &= \int_0^1 dx = 1 \\ \frac{1}{4}A_2 + \frac{1}{2}A_3 &= \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \end{aligned} \quad (3.11)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\frac{1}{16}A_2 + \frac{1}{4}A_3 = \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3}$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{2}{3}, \quad A_2 = -\frac{4}{3}, \quad A_3 = \frac{5}{3} \quad (3.12)$$

ถ้า $x_1 = \frac{1}{3}, x_2 = \frac{2}{3}, x_3 = 1$ ดังนั้น

$$A_1 + A_2 + A_3 = \int_0^1 dx = 1$$

$$\frac{1}{3}A_1 + \frac{2}{3}A_2 + A_3 = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \quad (3.13)$$

$$\frac{1}{9}A_1 + \frac{4}{9}A_2 + A_3 = \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3}$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{3}{4}, \quad A_2 = 0, \quad A_3 = \frac{1}{4} \quad (3.14)$$

ถ้า $x_1 = 0, x_2 = \frac{3}{10}, x_3 = \frac{3}{5}$ ดังนั้น

$$A_1 + A_2 + A_3 = \int_0^1 dx = 1$$

$$\frac{3}{10}A_2 + \frac{3}{5}A_3 = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \quad (3.15)$$

$$\frac{9}{100}A_2 + \frac{9}{25}A_3 = \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{19}{54}, \quad A_2 = -\frac{10}{27}, \quad A_3 = \frac{55}{54} \quad (3.16)$$

3.1.3 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสี่

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสี่ชนิดปิด สามารถหาได้จากสมการที่ (2.3)

โดยให้ x_1, x_2, x_3, x_4 เป็นจุดที่มีระยะห่างเท่ากันในช่วงปิด $[0,1]$ จะได้ว่า

$$x_1 = 0, x_2 = \frac{1}{3}, x_3 = \frac{2}{3}, x_4 = 1 \text{ ดังนั้น}$$

$$\begin{aligned} A_1 + A_2 + A_3 + A_4 &= \int_0^1 dx = 1 \\ \frac{1}{3}A_2 + \frac{2}{3}A_3 + A_4 &= \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \\ \frac{1}{9}A_2 + \frac{4}{9}A_3 + A_4 &= \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3} \\ \frac{1}{27}A_2 + \frac{8}{27}A_3 + A_4 &= \int_0^1 x^3 dx = \frac{1}{4} \end{aligned} \quad (3.17)$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{1}{8}, \quad A_2 = \frac{3}{8}, \quad A_3 = \frac{3}{8}, \quad A_4 = \frac{1}{8} \quad (3.18)$$

3.1.4 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับที่ห้า

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับที่ห้า สามารถทำการหาในลักษณะคล้ายกับ

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับสี่ คือ จากสมการที่ (2.3) โดยให้

x_1, x_2, x_3, x_4, x_5 เป็นจุดที่มีระยะห่างเท่ากันในช่วงปิด $[0,1]$ จะได้ว่า

$$x_1 = 0, x_2 = \frac{1}{4}, x_3 = \frac{1}{2}, x_4 = \frac{3}{4}, x_5 = 1 \text{ ดังนั้น}$$

$$\begin{aligned}
 A_1 + A_2 + A_3 + A_4 + A_5 &= \int_0^1 dx = 1 \\
 \frac{1}{4} A_2 + \frac{1}{2} A_3 + \frac{3}{4} A_4 + A_5 &= \int_0^1 x dx = \frac{1}{2} \\
 \frac{1}{16} A_2 + \frac{1}{4} A_3 + \frac{9}{16} A_4 + A_5 &= \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3} \quad (3.19)
 \end{aligned}$$

$$\frac{1}{64} A_2 + \frac{1}{8} A_3 + \frac{27}{64} A_4 + A_5 = \int_0^1 x^3 dx = \frac{1}{4}$$

$$\frac{1}{256} A_2 + \frac{1}{16} A_3 + \frac{81}{256} A_4 + A_5 = \int_0^1 x^4 dx = \frac{1}{5}$$

ทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{7}{90}, A_2 = \frac{32}{90}, A_3 = \frac{12}{90}, A_4 = \frac{32}{90}, A_5 = \frac{7}{90} \quad (3.20)$$

3.1.5 ค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับที่หก

การหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับที่หกชนิดปิด สามารถทำการหาในลักษณะคล้ายกับการหาค่าจุดถ่วงในรูปแบบนิวตัน-โคตอันดับที่สี่และอันดับที่ห้า คือ จากสมการที่ (2.3)

โดยให้ $x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6$ เป็นจุดที่มีระยะห่างเท่ากันในช่วงปิด $[0,1]$ จะได้ว่า

$$x_1 = 0, x_2 = \frac{1}{5}, x_3 = \frac{2}{5}, x_4 = \frac{3}{5}, x_5 = \frac{4}{5}, x_6 = 1 \text{ ดังนั้น}$$

$$A_1 + A_2 + A_3 + A_4 + A_5 + A_6 = \int_0^1 dx = 1$$

$$\frac{1}{5} A_2 + \frac{2}{5} A_3 + \frac{3}{5} A_4 + \frac{4}{5} A_5 + A_6 = \int_0^1 x dx = \frac{1}{2}$$

$$\frac{1}{25} A_2 + \frac{4}{25} A_3 + \frac{9}{25} A_4 + \frac{16}{25} A_5 + A_6 = \int_0^1 x^2 dx = \frac{1}{3} \quad (3.21)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\frac{1}{125} A_2 + \frac{8}{125} A_3 + \frac{27}{125} A_4 + \frac{64}{125} A_5 + A_6 = \int_0^1 x^3 dx = \frac{1}{4}$$

$$\frac{1}{625} A_2 + \frac{16}{625} A_3 + \frac{81}{625} A_4 + \frac{256}{625} A_5 + A_6 = \int_0^1 x^4 dx = \frac{1}{5}$$

$$\frac{1}{3125} A_2 + \frac{32}{3125} A_3 + \frac{243}{3125} A_4 + \frac{1024}{3125} A_5 + A_6 = \int_0^1 x^5 dx = \frac{1}{6}$$

แล้วทำการแก้ระบบสมการจะได้

$$A_1 = \frac{19}{288}, A_2 = \frac{75}{288}, A_3 = \frac{50}{288}, A_4 = \frac{50}{288}, A_5 = \frac{75}{288}, A_6 = \frac{19}{288} \quad (3.22)$$

3.2 รูปแบบของระเบียบวิธีรุงง - กุตตา

นำค่าจุดถ่วงของรูปแบบนิวตัน – โค้ดจากหัวข้อ 3.1 มาใส่ในจุดถ่วงของระเบียบวิธีรุงง - กุตตาในแต่ละอันดับดังต่อไปนี้

3.2.1 ระเบียบวิธีรุงง-กุตตาอันดับสอง

รูปแบบทั่วไปของระเบียบวิธีรุงง-กุตตาอันดับสองได้มาจากสมการ (2.4) และกำหนดให้ $s = 2$ จะมีรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + h(A_1 K_1 + A_2 K_2) \quad (3.23)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f(x_m + c_2 h, y_m + \beta h K_1)$$

นำจุดถ่วงในสมการที่ (3.4) มาแทนในสมการ (3.23) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(K_1 + 2K_2) \quad (3.24)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{3}{4}h, y_m + \beta h K_1\right)$$

ใช้อนุกรมเทย์เลอร์กระจาย K_1 และ K_2 จะได้ว่า

$$K_1 = f \quad ; f \text{ ก็คือ } f(x_m, y_m) \quad (3.25)$$

$$K_2 = f + \frac{3}{4}hf_x + \beta hff_y + \dots$$

สมการที่ (3.24) จะอยู่ในรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + hf + \frac{h^2}{2}\left(f_x + \frac{4\beta}{3}ff_y\right) + O(h^3) \quad (3.26)$$

นำสมการที่ (3.26) ไปเทียบกับอนุกรมเทย์เลอร์ซึ่งมีรูปแบบดังนี้

$$\begin{aligned} y_{m+1} &= y_m + hy'_m + \frac{1}{2}h^2y''_m + \frac{1}{6}h^3y'''_m + \frac{1}{24}h^4y''''_m + \frac{1}{120}h^5y''''''_m + \dots \\ &= y_m + hf + \frac{1}{2}h^2(f_x + ff_y) + \frac{1}{6}h^3(f_{xx} + 2ff_{xy} + f_xf_y + ff_y^2 \\ &\quad + f^2f_{yy}) + \frac{1}{24}h^4(f_{xxx} + 3ff_{xxy} + 3f_xf_{xy} + f_xf_y^2 + ff_y^3 + f_{xx}f_y \\ &\quad + 5ff_{xy}f_y + 3ff_xf_{yy} + 3f^2f_{xyy} + 4f^2f_yf_{yy} + f^3f_{yyy}) \\ &\quad + \frac{1}{120}h^5(f_{xxxx} + 4ff_{xxx} + 12ff_xf_{xyy} + 9ff_{xxy}f_y + 4ff_{xx}f_{yy} \\ &\quad + 13ff_xf_yf_{yy} + 8ff_{xy}^2 + 9ff_{xy}f_y^2 + ff_y^4 + 6f^2f_{xxy} + 6f^2f_xf_{yyy} \\ &\quad + 15f^2f_{xyy}f_y + 12f^2f_{xy}f_{yy} + 11f^2f_y^2f_{yy} + 4f^3f_{xyy} \\ &\quad + 7f^3f_yf_{yyy} + 4f^3f_{yy}^2 + f^4f_{yyy} + 6f_xf_{xxy} + 4f_{xx}f_{xy} \\ &\quad + 7f_xf_{xy}f_y + f_xf_y^3 + 3f_x^2f_{yy} + f_{xx}f_y^2 + f_{xxx}f_y) + \dots \end{aligned} \quad (3.27)$$

เทียบสัมประสิทธิ์กับอนุกรมเทย์เลอร์จะได้ $\beta = \frac{3}{4}$ ก็จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กุตตาอันดับ

สองแบบที่ 1 มีลักษณะดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(K_1 + 2K_2) \quad (3.28)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{3}{4}h, y_m + \frac{3}{4}hK_1\right)$$

ในการสร้างระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสองรูปแบบต่อไป ให้นำจุดถ่วงจากสมการ (3.6) มาแทนในสมการ (3.23) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + hK_2 \quad (3.29)$$

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{1}{2}h, y_m + \beta hK_1\right)$$

ให้อนุกรมเทย์เลอร์กระจาย K_1 และ K_2 จะได้

$$K_1 = f; \quad f \text{ คือ } f(x_m, y_m) \quad (3.30)$$

$$K_2 = f + \frac{1}{2}hf_x + \beta hff_y + \dots$$

สมการที่ (3.29) จะอยู่ในรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + hf + \frac{h^2}{2}(f_x + 2\beta ff_y) + O(h^3) \quad (3.31)$$

เทียบสัมประสิทธิ์กับอนุกรมเทย์เลอร์จะได้ $\beta = \frac{1}{2}$ ก็จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสองแบบที่ 2 มีลักษณะดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + hK_2 \quad (3.32)$$

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{1}{2}h, y_m + \frac{1}{2}hK_1\right)$$

จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กุตตาอันดับสองจำนวน 2 รูปแบบ

3.2.2 ระเบียบวิธีรุงเง-กุตตาอันดับสาม

รูปแบบทั่วไปของระเบียบวิธีรุงเง-กุตตาอันดับสามได้มาจากสมการ (2.4) และกำหนดให้ $s = 3$ จะได้รูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + h(A_1K_1 + A_2K_2 + A_3K_3) \quad (3.33)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m + c_1, y_m + c_1f(x_m, y_m))$$

$$K_2 = f(x_m + c_2h, y_m + \beta_1hK_1)$$

$$K_3 = f(x_m + c_3h, y_m + \beta_2hK_1 + \gamma_1hK_2)$$

ถ้านำจุดถ่วงจากสมการ (3.10) มาแทนในสมการ (3.33) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{4}(K_1 + 3K_3) \quad (3.34)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{\sqrt{2}}{3}h, y_m + \beta_1hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{2}{3}h, y_m + \beta_2hK_1 + \gamma_1hK_2\right)$$

ใช้อนุกรมเทย์เลอร์กระจาย K_1, K_2 และ K_3 จะได้

$$K_1 = f \quad ; f \text{ คือ } f(x_m, y_m) \quad (3.35)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_2 = f + \frac{\sqrt{2}}{3} hf_x + \beta_1 hff_y + \dots$$

$$\begin{aligned} K_3 = f + \frac{2}{3} hf_x + \beta_2 hff_y + \gamma_1 hff_y + \frac{\sqrt{2}}{3} \gamma_1 h^2 f_x f_y + \beta_1 \gamma_1 h^2 ff_y^2 \\ + \frac{2}{9} h^2 f_{xx} + \frac{2}{3} \beta_2 h^2 ff_{xy} + \frac{2}{3} \gamma_1 h^2 ff_{xy} + \beta_2^2 h^2 f^2 f_{yy} \\ + \gamma_1^2 h^2 f^2 f_{yy} + \beta_2 \gamma_1 h^2 f^2 f_{yy} + \dots \end{aligned}$$

สมการที่ (3.34) จะอยู่ในรูปแบบดังนี้

$$\begin{aligned} y_{m+1} = y_m + hf + \frac{h^2}{2} (f_x + (\frac{3}{2} \beta_2 + \frac{3}{2} \gamma_1) ff_y) \\ + \frac{h^3}{6} (f_{xx} + (3\beta_2 + 3\gamma_1) ff_{xy} + \frac{3\sqrt{2}}{2} \gamma_1 f_x f_y + \frac{9}{2} \beta_1 \gamma_1 ff_y^2 \\ + (\frac{9}{2} \beta_2^2 + \frac{9}{2} \gamma_1^2 + \frac{9}{2} \beta_2 \gamma_1) f^2 f_{yy} + O(h^4)) \end{aligned} \quad (3.36)$$

เทียบสัมประสิทธิ์กับอนุกรมเทย์เลอร์จะได้

$$\frac{3}{2} \beta_2 + \frac{3}{2} \gamma_1 = 1$$

$$3\beta_2 + 3\gamma_1 = 2$$

$$\frac{3\sqrt{2}}{2} \gamma_1 = 1$$

(3.37)

$$\frac{9}{2} \beta_1 \gamma_1 = 1$$

$$\frac{9}{2} \beta_2^2 + \frac{9}{2} \gamma_1^2 + \frac{9}{2} \beta_2 \gamma_1 = 1$$

จากการแก้สมการ (3.37) จะได้

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\beta_1 = \frac{\sqrt{2}}{3}, \beta_2 = \frac{2-\sqrt{2}}{3}, \gamma_1 = \frac{\sqrt{2}}{3} \quad (3.38)$$

นำไปแทนลงในสมการที่ (3.34) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{4}(K_1 + 3K_3) \quad (3.39)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{\sqrt{2}}{3}h, y_m + \frac{\sqrt{2}}{3}hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{2}{3}h, y_m + \frac{(2-\sqrt{2})}{3}hK_1 + \frac{\sqrt{2}}{3}hK_2\right)$$

เป็นระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสามแบบที่ 1

ถ้านำจุดถ่วงจากสมการที่ (3.12) มาแทนในสมการที่ (3.33) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(2K_1 - 4K_2 + 5K_3) \quad (3.40)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{1}{4}h, y_m + \beta_1 hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{1}{2}h, y_m + \beta_2 hK_1 + \gamma_1 hK_2\right)$$

ใช้อนุกรมเทย์เลอร์กระจาย K_1, K_2 และ K_3 แล้วทำตามวิธีการเดียวกับระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสามแบบที่ 1 จะได้

$$\beta_1 = \frac{1}{4}, \beta_2 = -\frac{1}{30}, \gamma_1 = \frac{8}{15} \quad (3.41)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กุตตาอันดับสามแบบที่ 2 ซึ่งมีรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(2K_1 - 4K_2 + 5K_3) \quad (3.42)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{1}{4}h, y_m + \frac{1}{4}hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{1}{2}h, y_m - \frac{1}{30}hK_1 + \frac{8}{15}hK_2\right)$$

ถ้านำจุดถ่วงจากสมการที่ (3.14) มาแทนในสมการที่(3.33) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{4}(3K_1 + K_3) \quad (3.43)$$

โดยที่

$$K_1 = f\left(x_m + \frac{h}{3}, y_m + \frac{h}{3}f(x_m, y_m)\right)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{2}{3}h, y_m + \beta_1 hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + h, y_m + \beta_2 hK_1 + \gamma_1 hK_2\right)$$

กระจายอนุกรมเทย์เลอร์แล้วทำตามข้างต้นจะได้

$$\beta_1 = \frac{2}{3}, \beta_2 = 0, \gamma_1 = 1 \quad (3.44)$$

จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กุตตาอันดับสามแบบที่ 3 ซึ่งมีรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{4}(3K_1 + K_3) \quad (3.45)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โดยที่
$$K_1 = f\left(x_m + \frac{h}{3}, y_m + \frac{h}{3} f(x_m, y_m)\right)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{2}{3}h, y_m + \frac{2}{3}hK_1\right)$$

$$K_3 = f(x_m + h, y_m + hK_2)$$

ถ้านำจุดถ่วงจากสมการที่ (3.16) มาแทนในสมการที่ (3.33) จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{54}(19K_1 - 20K_2 + 55K_3) \quad (3.46)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{3}{10}h, y_m + \beta_1 hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{3}{5}h, y_m + \beta_2 hK_1 + \gamma_1 hK_2\right)$$

กระจายอนุกรมเทย์เลอร์แล้วทำตามข้างต้นจะได้

$$\beta_1 = \frac{3}{10}, \beta_2 = \frac{3}{55}, \gamma_1 = \frac{6}{11} \quad (3.47)$$

จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กูดอันดับสามแบบที่ 4 ซึ่งมีรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{54}(19K_1 - 20K_2 + 55K_3) \quad (3.48)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{3}{10}h, y_m + \frac{3}{10}hK_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{3}{5}h, y_m + \frac{3}{55}hK_1 + \frac{6}{11}hK_2\right)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสามจำนวน 4 รูปแบบ

3.2.3 ระเบียบวิธีรุงเง - กูดตา อันดับสี่

จากการนำค่าจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ดจากสมการ (3.18) มาใส่ในระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาอันดับสี่ จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{8}(K_1 + 3K_2 + 3K_3 + K_4) \quad (3.49)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{3}, y_m + \beta_1 h K_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{2}{3}h, y_m + \beta_2 h K_1 + \gamma_1 h K_2\right)$$

$$K_4 = f\left(x_m + h, y_m + \beta_3 h K_1 + \gamma_2 h K_2 + \lambda_1 h K_3\right)$$

กระจายโดยใช้ออนุกรมเทย์เลอร์จะได้ค่าดังนี้

$$\begin{aligned} K_2 = & f + h\left(\frac{1}{3}f_x + \beta_1 f f_y\right) + h^2\left(\frac{1}{18}f_{xx} + \frac{1}{3}\beta_1 f f_{xy} + \frac{1}{2}\beta_1^2 f^2 f_{yy}\right) \\ & + h^3\left(\frac{1}{162}f_{xxx} + \frac{1}{18}\beta_1 f f_{xy} + \frac{1}{6}\beta_1^2 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{6}\beta_1^3 f^3 f_{yyy}\right) \\ & + h^4\left(\frac{1}{1944}f_{xxxx} + \frac{1}{162}\beta_1 f f_{xxy} + \frac{1}{36}\beta_1^2 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{18}\beta_1^3 f^3 f_{yyy}\right) \\ & + \frac{1}{24}\beta_1^4 f^4 f_{yyyy}) + \dots \end{aligned} \quad (3.50)$$

$$\begin{aligned} K_3 = & f + h\left(\frac{2}{3}f_x + \beta_2 f f_y + \gamma_1 f f_y\right) + h^2\left(\frac{1}{3}\gamma_1 f_x f_y + \gamma_1 \beta_1 f f_y^2 + \frac{2}{9}f_{xx}\right. \\ & + \frac{2}{3}\beta_2 f f_{xy} + \frac{2}{3}\gamma_1 f f_{xy} + \frac{1}{2}\beta_2^2 f^2 f_{yy} + \beta_2 \gamma_1 f^2 f_{yy} + \frac{1}{2}\gamma_1^2 f^2 f_{yy}) \\ & + h^3\left(\frac{1}{18}\gamma_1 f_{xx} f_y + \frac{1}{3}\gamma_1 \beta_1 f f_{xy} f_y + \frac{1}{2}\gamma_1 \beta_1^2 f^2 f_{yy} f_y + \frac{2}{9}\gamma_1 f_x f_{xy}\right. \\ & + \frac{2}{3}\gamma_1 \beta_1 f f_y f_{xy} + \frac{1}{3}\beta_2 \gamma_1 f f_x f_{yy} + \beta_1 \beta_2 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{6}\gamma_1^2 f f_x f_{yy} \\ & + \frac{1}{2}\gamma_1^2 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{4}{81}f_{xxx} + \frac{2}{9}\beta_2 f f_{xxy} + \frac{2}{9}\gamma_1 f f_{xxy} + \frac{1}{3}\beta_2^2 f^2 f_{xxy} \\ & + \frac{2}{3}\beta_2 \gamma_1 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{3}\gamma_1^2 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{6}\beta_2^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\beta_2^2 \gamma_1 f^3 f_{yyy} \\ & \left. + \frac{1}{2}\beta_2 \gamma_1^2 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{6}\gamma_1^3 f^3 f_{yyy}\right) + \dots \end{aligned} \quad (3.51)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
K_4 = & f + h(f_x + \beta_3 ff_y + \gamma_2 ff_y + \lambda_1 ff_y) + h^2(\frac{1}{3}\gamma_2 f_x f_y + \gamma_2 \beta_1 ff_y^2 \\
& + \frac{2}{3}\lambda_1 f_x f_y + \lambda_1 \beta_2 ff_y^2 + \gamma_1 \lambda_1 ff_y^2 + \frac{1}{2}f_{xx} + \beta_3 ff_{xy} + \gamma_2 ff_{xy} + \lambda_1 ff_{xy} \\
& + \frac{1}{2}\beta_3^2 f^2 f_{yy} + \frac{1}{2}\gamma_2^2 f^2 f_{yy} + \frac{1}{2}\lambda_1^2 f^2 f_{yy} + \beta_3 \gamma_2 f^2 f_{yy} + \beta_3 \lambda_1 f^2 f_{yy} \\
& + \gamma_2 \lambda_1 f^2 f_{yy}) + h^3(\frac{1}{18}\gamma_2 f_{xx} f_y + \frac{1}{3}\gamma_2 \beta_1 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2}\gamma_2 \beta_1^2 f^2 f_{yy} f_y \\
& + \frac{1}{3}\lambda_1 \gamma_1 f_x f_y^2 + \gamma_1 \beta_1 \lambda_1 ff_y^3 + \frac{2}{9}\lambda_1 f_{xx} f_y + \frac{2}{3}\lambda_1 \beta_2 ff_{xy} f_y + \frac{2}{3}\gamma_1 \lambda_1 ff_{xy} f_y \\
& + \frac{1}{2}\beta_2^2 \lambda_1 f^2 f_{yy} f_y + \beta_2 \lambda_1 \gamma_1 f^2 f_{yy} f_y + \frac{1}{2}\gamma_1^2 \lambda_1 f^2 f_{yy} f_y + \frac{1}{3}\gamma_2 f_x f_{xy} \\
& + \gamma_2 \beta_1 ff_y f_{xy} + \frac{2}{3}\lambda_1 f_x f_{xy} + \lambda_1 \beta_2 ff_y f_{xy} + \gamma_1 \lambda_1 ff_y f_{xy} + \frac{1}{6}\gamma_2^2 ff_x f_{yy} \\
& + \frac{1}{2}\gamma_2^2 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{3}\lambda_1^2 ff_x f_{yy} + \frac{1}{2}\lambda_1^2 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2}\lambda_1^2 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{1}{3}\beta_3 \gamma_2 ff_x f_{yy} + \beta_1 \beta_3 \gamma_2 f^2 f_y f_{yy} + \frac{2}{3}\beta_3 \lambda_1 ff_x f_{yy} + \beta_3 \lambda_1 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \beta_3 \lambda_1 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{3}\gamma_2 \lambda_1 ff_x f_{yy} + \gamma_2 \lambda_1 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{2}{3}\gamma_2 \lambda_1 ff_x f_{yy} \\
& + \gamma_2 \lambda_1 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} + \gamma_2 \lambda_1 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{6}f_{xxx} + \frac{1}{2}\beta_3 ff_{xxy} + \frac{1}{2}\gamma_2 ff_{xxy} \\
& + \frac{1}{2}\lambda_1 ff_{xxy} + \frac{1}{2}\beta_3^2 f^2 f_{xxy} + \frac{1}{2}\gamma_2^2 f^2 f_{xxy} + \frac{1}{2}\lambda_1^2 f^2 f_{xxy} + \beta_3 \gamma_2 f^2 f_{xxy} \\
& + \beta_3 \lambda_1 f^2 f_{xxy} + \gamma_2 \lambda_1 f^2 f_{xxy} + \frac{1}{6}\beta_3^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{6}\gamma_2^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{6}\lambda_1^3 f^3 f_{yyy} \\
& + \frac{1}{2}\beta_3^2 \gamma_1 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\beta_3^2 \lambda_1 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\beta_3 \lambda_1^2 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\beta_3 \gamma_2^2 f^3 f_{yyy} \\
& + \frac{1}{2}\gamma_2^2 \lambda_1 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\gamma_2 \lambda_1^2 f^3 f_{yyy} + \beta_3 \gamma_2 \lambda_1 f^3 f_{yyy}) + \dots \tag{3.52}
\end{aligned}$$

แทนค่า K_1, K_2, K_3 และ K_4 ลงในสมการที่ (3.49) จะได้ว่า

$$\begin{aligned}
y_{m+1} = & y_m + h[(\frac{1}{8} + \frac{3}{8} + \frac{3}{8} + \frac{1}{8})f] + \frac{1}{2}h^2[(\frac{1}{4} + \frac{1}{2} + \frac{1}{4})f_x + (\frac{3}{4}\beta_1 + \frac{3}{4}\beta_2 \\
& + \frac{3}{4}\gamma_1 + \frac{1}{4}\beta_3 + \frac{1}{4}\gamma_2 + \frac{1}{4}\lambda_1)ff_y] + \frac{1}{6}h^3[(\frac{1}{8} + \frac{1}{2} + \frac{3}{8})f_{xx} + (\frac{3}{4}\gamma_1 \\
& + \frac{1}{4}\gamma_2 + \frac{1}{2}\lambda_1)f_x f_y + (\frac{9}{4}\gamma_1 \beta_1 + \frac{3}{4}\gamma_2 \beta_1 + \frac{3}{4}\lambda_1 \beta_2 + \frac{3}{4}\gamma_1 \lambda_1)ff_y^2 \\
& + (\frac{9}{8}\beta_1^2 + \frac{9}{8}\beta_2^2 + \frac{9}{4}\beta_2 \gamma_1 + \frac{9}{8}\gamma_1^2 + \frac{3}{8}\beta_3^2 + \frac{3}{8}\gamma_2^2 + \frac{3}{8}\lambda_1^2 + \frac{3}{4}\beta_3 \gamma_2 \\
& + \frac{3}{4}\beta_3 \lambda_1 + \frac{3}{4}\gamma_2 \lambda_1)f^2 f_{yy} + (\frac{3}{4}\beta_1 + \frac{3}{2}\beta_2 + \frac{3}{2}\gamma_1 + \frac{3}{4}\beta_3 + \frac{3}{4}\gamma_2 \\
& + \frac{3}{4}\lambda_1)ff_{xy}] + \frac{1}{24}h^4[(\frac{1}{18} + \frac{4}{9} + \frac{1}{2})f_{xxx} + (\frac{1}{2}\beta_1 + 2\beta_2 + 2\gamma_1 + \frac{3}{2}\beta_3 \\
& + \frac{3}{2}\gamma_2 + \frac{3}{2}\lambda_1)ff_{xxy} + (2\gamma_1 + \gamma_2 + 2\lambda_1)f_x f_{xy} + (\frac{1}{2}\gamma_1 + \frac{1}{6}\gamma_2 \\
& + \frac{2}{3}\lambda_1)f_{xx} f_y + (3\gamma_1 \beta_1 + 6\gamma_1 \beta_1 + \gamma_2 \beta_1 + 2\lambda_1 \beta_2 + 2\gamma_1 \lambda_1 + 3\gamma_2 \beta_1 \\
& + 3\lambda_1 \beta_2 + 3\gamma_1 \lambda_1)ff_{xy} f_y + (\frac{3}{2}\beta_1^3 + \frac{3}{2}\beta_2^3 + \frac{9}{2}\beta_2^2 \gamma_1 + \frac{9}{2}\beta_2 \gamma_1^2 \\
& + \frac{3}{2}\gamma_1^3 + \frac{1}{2}\beta_3^3 + \frac{1}{2}\gamma_2^3 + \frac{1}{2}\lambda_1^3 + \frac{3}{2}\beta_3^2 \gamma_1 + \frac{3}{2}\beta_3^2 \lambda_1 + \frac{3}{2}\beta_3 \lambda_1^2 \\
& + \frac{3}{2}\beta_3 \gamma_2^2 + \frac{3}{2}\gamma_2^2 \lambda_1 + \frac{3}{2}\gamma_2 \lambda_1^2 + 3\beta_3 \gamma_2 \lambda_1)f^3 f_{yyy} + (3\beta_2 \gamma_1 + \frac{3}{2}\gamma_1^2 \\
& + \frac{1}{2}\gamma_2^2 + \lambda_1^2 + \beta_3 \gamma_2 + 2\beta_3 \lambda_1 + 3\gamma_2 \lambda_1)ff_x f_{yy} + (\frac{3}{2}\beta_1^2 + 3\beta_2^2 \\
& + 6\beta_2 \gamma_1 + 3\gamma_1^2 + \frac{3}{2}\beta_3^2 + \frac{3}{2}\gamma_2^2 + \frac{3}{2}\lambda_1^2 + 3\beta_3 \gamma_2 + 3\beta_3 \lambda_1
\end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่นิยมนำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
& + 3\gamma_2\lambda_1)f^2 f_{xyy} + (\frac{9}{2}\gamma_1\beta_1^2 + 9\beta_1\beta_2\gamma_1 + \frac{9}{2}\gamma_1^2\beta_1 + \frac{3}{2}\gamma_2\beta_1^2 \\
& + \frac{3}{2}\beta_2^2\lambda_1 + 3\beta_2\lambda_1\gamma_1 + \frac{3}{2}\gamma_1^2\lambda_1 + \frac{3}{2}\gamma_2^2\beta_1 + \frac{3}{2}\lambda_1^2\beta_2 + \frac{3}{2}\lambda_1^2\gamma_1 \\
& + 3\beta_1\beta_3\gamma_2 + 3\beta_2\beta_3\lambda_1 + 3\beta_3\lambda_1\gamma_1 + 3\gamma_2\lambda_1\beta_1 + 3\gamma_2\lambda_1\beta_2 \\
& + 3\gamma_2\lambda_1\gamma_1)f^2 f_y f_{yy} + (\lambda_1\gamma_1)f_x f_y^2 + (\gamma_1\beta_1\lambda_1)ff_y^3 + \dots
\end{aligned} \tag{3.53}$$

เทียบสัมประสิทธิ์ในเทอมของ h จากสมการ (3.53) กับอนุกรมเทย์เลอร์จะได้

$$\frac{3}{4}\beta_1 + \frac{3}{4}\beta_2 + \frac{1}{4}\beta_3 + \frac{3}{4}\gamma_1 + \frac{1}{4}\gamma_2 + \frac{1}{4}\lambda_1 = 1$$

$$\frac{3}{4}\gamma_1 + \frac{1}{4}\gamma_2 + \frac{1}{2}\lambda_1 = 1$$

$$\frac{9}{4}\gamma_1\beta_1 + \frac{3}{4}\gamma_2\beta_1 + \frac{3}{4}\lambda_1\beta_2 + \frac{3}{4}\gamma_1\lambda_1 = 1$$

$$\frac{9}{8}\beta_1^2 + \frac{9}{8}\beta_2^2 + \frac{3}{8}\beta_3^2 + \frac{9}{8}\gamma_1^2 + \frac{3}{8}\gamma_2^2 + \frac{3}{8}\lambda_1^2 + \frac{9}{4}\beta_2\gamma_1 + \frac{3}{4}\beta_3\gamma_2 + \frac{3}{4}\gamma_2\lambda_1 = 1$$

$$\frac{3}{4}\beta_1 + \frac{3}{2}\beta_2 + \frac{3}{2}\beta_3 + \frac{3}{2}\gamma_1 + \frac{3}{4}\gamma_2 + \frac{3}{4}\lambda_1 = 2$$

$$\frac{1}{2}\beta_1 + 2\beta_2 + \frac{3}{2}\beta_3 + 2\gamma_1 + \frac{3}{2}\gamma_2 + \frac{3}{2}\lambda_1 = 3$$

$$2\gamma_1 + \gamma_2 + 2\lambda_1 = 3$$

$$\frac{1}{2}\gamma_1 + \frac{1}{6}\gamma_2 + \frac{2}{3}\lambda_1 = 1$$

(3.54)

$$9\gamma_1\beta_1 + 4\gamma_2\beta_1 + 5\lambda_1\beta_2 + 5\gamma_1\lambda_1 = 5$$

$$\begin{aligned}
& \frac{3}{2}\beta_1^3 + \frac{3}{2}\beta_2^3 + \frac{1}{2}\beta_3^3 + \frac{3}{2}\gamma_1^3 + \frac{1}{2}\gamma_2^3 + \frac{1}{2}\lambda_1^3 + \frac{9}{2}\beta_2^2\gamma_1 + \frac{9}{2}\beta_2\gamma_1^2 + \frac{3}{2}\beta_3^2\gamma_1 \\
& + \frac{3}{2}\beta_3^2\lambda_1 + \frac{3}{2}\beta_3\lambda_1^2 + \frac{3}{2}\beta_3\gamma_2^2 + \frac{3}{2}\gamma_2^2\lambda_1 + \frac{3}{2}\gamma_2\lambda_1^2 + 3\beta_3\gamma_2\lambda_1 = 1
\end{aligned}$$

$$3\beta_2\gamma_1 + \frac{3}{2}\gamma_1^2 + \frac{1}{2}\gamma_2^2 + \lambda_1^2 + \beta_3\gamma_2 + 2\beta_3\lambda_1 + 3\gamma_2\lambda_1 = 3$$

$$\frac{3}{2}\beta_1^2 + 3\beta_2^2 + \frac{3}{2}\beta_3^2 + 3\gamma_1^2 + \frac{3}{2}\gamma_2^2 + \frac{3}{2}\lambda_1^2 + 6\beta_2\gamma_1 + 3\beta_3\gamma_2 + 3\beta_3\lambda_1 + 3\gamma_2\lambda_1 = 3$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned} & \frac{9}{2}\gamma_1\beta_1^2 + \frac{9}{2}\gamma_1^2\beta_1 + \frac{3}{2}\gamma_2\beta_1^2 + \frac{3}{2}\beta_2^2\lambda_1 + \frac{3}{2}\gamma_1^2\lambda_1 + \frac{3}{2}\gamma_2^2\beta_1 + \frac{3}{2}\lambda_1^2\beta_2 \\ & + \frac{3}{2}\lambda_1^2\gamma_1 + 9\beta_1\beta_2\gamma_1 + 3\beta_2\gamma_1\lambda_1 + 3\beta_1\beta_3\gamma_2 + 3\beta_2\beta_3\lambda_1 + 3\beta_3\lambda_1\gamma_1 \\ & + 3\beta_1\gamma_2\lambda_1 + 3\beta_2\gamma_2\lambda_1 + 3\gamma_1\gamma_2\lambda_1 = 4 \end{aligned}$$

จากการแก้สมการจะได้

$$\beta_1 = \frac{1}{3}, \beta_2 = -\frac{1}{3}, \beta_3 = 1$$

$$\gamma_1 = 1, \gamma_2 = -1, \lambda_1 = 1 \quad (3.55)$$

เอาไปแทนค่าในสมการ(3.49)จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{8}(K_1 + 3K_2 + 3K_3 + K_4) \quad (3.56)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{3}, y_m + \frac{h}{3}k_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{2}{3}h, y_m - \frac{h}{3}k_1 + hk_2\right)$$

$$K_4 = f(x_m + h, y_m + hk_1 - hk_2 + hk_3)$$

เป็นระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสี่ ที่ต้องการ

3.2.4 ระเบียบวิธีรุงเง - กูดตา อันดับห้า

จากการนำค่าจุดถ่วงจากรูปแบบนิวตัน - โค้ดจากสมการ (3.20) มาใส่ในระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาอันดับห้า จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{90}(7K_1 + 32K_2 + 12K_3 + 32K_4 + 7K_5) \quad (3.57)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{4}, y_m + \beta_1 h K_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \beta_2 h K_1 + \gamma_1 h K_2\right)$$

$$K_4 = f\left(x_m + \frac{3}{4}h, y_m + \beta_3 h K_1 + \gamma_2 h K_2 + \lambda_1 h K_3\right)$$

$$K_5 = f\left(x_m + h, y_m + \beta_4 h K_1 + \gamma_3 h K_2 + \lambda_2 h K_3 + \alpha_1 h K_4\right)$$

กระจายโดยใช้อนุกรมเทย์เลอร์จะได้ค่าดังนี้

$$\begin{aligned} K_2 = & f + h\left(\frac{1}{4}f_x + \beta_1 ff_y\right) + h^2\left(\frac{1}{32}f_{xx} + \frac{1}{4}\beta_1 ff_{xy} + \frac{1}{2}\beta_1^2 f^2 f_{yy}\right) + h^3\left(\frac{1}{384}f_{xxx} \right. \\ & \left. + \frac{1}{32}\beta_1 ff_{xy} + \frac{1}{8}\beta_1^2 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{6}\beta_1^3 f^3 f_{yyy}\right) + \dots \end{aligned} \quad (3.58)$$

$$\begin{aligned} K_3 = & f + h\left(\frac{1}{2}f_x + \beta_2 ff_y + \gamma_1 ff_y\right) + h^2\left(\frac{1}{4}\gamma_1 f_x f_y + \gamma_1 \beta_1 ff_y^2 + \frac{1}{8}f_{xx} + \frac{1}{2}\beta_2 ff_{xy} \right. \\ & \left. + \frac{1}{2}\gamma_1 ff_{xy} + \beta_2^2 f^2 f_{yy}\right) + h^3\left(\frac{1}{32}\gamma_1 f_{xx} f_y + \frac{1}{4}\gamma_1 \beta_1 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2}\gamma_1 \beta_1^2 f^2 f_{yy} f_y \right. \\ & \left. + \frac{1}{8}\gamma_1 f_x f_{xy} + \frac{1}{2}\gamma_1 \beta_1 ff_y f_{xy} + 2\beta_2^2 \gamma_1 ff_{yy} + 2\beta_2 \gamma_1^2 ff_{yy} + \frac{1}{48}f_{xxx} \right. \\ & \left. + \frac{1}{8}\beta_2 ff_{xy} + \frac{1}{8}\gamma_1 ff_{xy} + \frac{1}{4}\beta_2^2 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{4}\gamma_1^2 f^2 f_{xyy} + \frac{1}{2}\beta_2 \gamma_1 f^2 f_{xyy} \right. \\ & \left. + \frac{1}{6}\beta_2^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{6}\gamma_1^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\beta_2^2 \gamma_1 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2}\beta_2 \gamma_1^3 f^3 f_{yyy}\right) + \dots \end{aligned} \quad (3.59)$$

$$\begin{aligned} K_4 = & f + h\left(\frac{3}{4}f_x + \beta_3 ff_y + \gamma_2 ff_y + \lambda_1 ff_y\right) + h^2\left(\frac{1}{4}\gamma_2 f_x f_y + \gamma_2 \beta_1 ff_y^2 + \frac{1}{2}\lambda_1 f_x f_y \right. \\ & \left. + \lambda_1 \beta_2 ff_y^2 + \lambda_1 \gamma_1 ff_y^2 + \frac{9}{32}f_{xx} + \beta_3 ff_{xy} + \gamma_2 ff_{xy} + \lambda_1 ff_{xy} + \frac{1}{2}\beta_3^2 f^2 f_{yy} \right. \\ & \left. + \frac{1}{2}\gamma_2^2 f^2 f_{yy} + \frac{1}{2}\lambda_1^2 f^2 f_{yy} + \beta_3 \gamma_2 f^2 f_{yy} + \beta_3 \lambda_1 f^2 f_{yy} + \gamma_2 \lambda_1 f^2 f_{yy}\right) \\ & + h^3\left(\frac{1}{32}\gamma_2 f_{xx} f_y + \frac{1}{4}\gamma_2 \beta_1 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2}\beta_1^2 \gamma_2 f^2 f_{yy} f_y + \frac{1}{4}\lambda_1 \gamma_1 f_x f_y^2 \right. \\ & \left. + \lambda_1 \gamma_1 \beta_1 ff_y^3 + \frac{1}{8}\lambda_1 f_{xx} f_y + \frac{1}{2}\beta_2 \lambda_1 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2}\gamma_1 \lambda_1 ff_{xy} f_y + \lambda_1 \beta_2^2 f^2 f_{yy} f_y \right. \end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
& + \frac{1}{4} \gamma_2 f_x f_{xy} + \gamma_2 \beta_1 ff_y f_{xy} + \frac{1}{2} \lambda_1 f_x f_{xy} + \lambda_1 \beta_2 ff_y f_{xy} + \lambda_1 \gamma_1 ff_y f_{xy} \\
& + \frac{1}{8} \gamma_2^2 ff_x f_{yy} + \frac{1}{2} \gamma_2^2 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{4} \lambda_1^2 ff_x f_{yy} + \frac{1}{2} \lambda_1^2 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \lambda_1^2 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{4} \beta_3 \gamma_2 ff_x f_{yy} + \beta_1 \beta_3 \gamma_2 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_3 \lambda_1 ff_x f_{yy} \\
& + \beta_2 \beta_3 \lambda_1 f^2 f_y f_{yy} + \beta_3 \lambda_1 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2} \gamma_2 \lambda_1 ff_x f_{yy} + \gamma_2 \lambda_1 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \gamma_2 \lambda_1 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{4} \gamma_2 \lambda_1 ff_x f_{yy} + \gamma_2 \lambda_1 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{27}{384} f_{xxx} \\
& + \frac{9}{32} \beta_3 ff_{xxy} + \frac{9}{32} \gamma_2 ff_{xxy} + \frac{9}{32} \lambda_1 ff_{xxy} + \frac{9}{24} \beta_3^2 f^2 f_{xxy} + \frac{9}{24} \gamma_2^2 f^2 f_{xxy} \\
& + \frac{9}{24} \lambda_1^2 f^2 f_{xxy} + \frac{18}{24} \beta_3 \gamma_2 f^2 f_{xxy} + \frac{9}{24} \beta_3 \lambda_1 f^2 f_{xxy} + \frac{9}{24} \gamma_2 \lambda_1 f^2 f_{xxy} \\
& + \frac{1}{6} \beta_3^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{6} \gamma_2^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{6} \lambda_1^3 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2} \beta_3^2 \gamma_2 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2} \beta_3^2 \lambda_1 f^3 f_{yyy} \\
& + \frac{1}{2} \beta_3 \lambda_1^2 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2} \beta_3 \gamma_2^2 f^3 f_{yyy} + \frac{1}{2} \gamma_2^2 \lambda_1 f^3 f_{yyy} + 3 \gamma_2 \lambda_1^2 f^3 f_{yyy} \\
& + 6 \beta_3 \gamma_2 \lambda_1 f^3 f_{yyy} + \dots
\end{aligned} \tag{3.60}$$

$$\begin{aligned}
K_5 = & f + h(f_x + \beta_4 ff_y + \gamma_3 ff_y + \lambda_2 ff_y + \alpha_1 ff_y) + h^2 \left(\frac{1}{4} \gamma_3 f_x f_y + \gamma_3 \beta_1 ff_y^2 \right. \\
& + \frac{1}{2} \lambda_2 f_x f_y + \lambda_2 \beta_2 ff_y^2 + \lambda_2 \gamma_1 ff_y^2 + \frac{3}{4} \alpha_1 f_x f_y + \alpha_1 \beta_3 ff_y^2 + \gamma_2 \alpha_1 ff_y^2 \\
& + \alpha_1 \lambda_1 ff_y^2 + \frac{1}{2} f_{xx} + \beta_4 ff_{xy} + \gamma_3 ff_{xy} + \lambda_2 ff_{xy} + \alpha_1 ff_{xy} + \frac{1}{2} \beta_4^2 f^2 f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \gamma_3^2 f^2 f_{yy} + \frac{1}{2} \lambda_2^2 f^2 f_{yy} + \frac{1}{2} \alpha_1^2 f^2 f_{yy} + \beta_4 \gamma_3 f^2 f_{yy} + \beta_4 \lambda_2 f^2 f_{yy} \\
& + \beta_4 \alpha_1 f^2 f_{yy} + \gamma_3 \alpha_1 f^2 f_{yy} + \gamma_3 \lambda_2 f^2 f_{yy} + \lambda_2 \alpha_1 f^2 f_{yy} \left. \right) + h^3 \left(\frac{1}{32} \gamma_3 f_{xx} f_y \right. \\
& + \frac{1}{4} \gamma_3 \beta_1 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2} \beta_1^2 \gamma_3 f^2 f_{yy} f_y + \frac{1}{4} \lambda_2 \gamma_1 f_x f_y^2 + \gamma_1 \beta_1 \lambda_2 ff_y^3 \\
& + \frac{1}{8} \lambda_2 f_{xx} f_y + \frac{1}{2} \beta_2 \lambda_2 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2} \gamma_1 \lambda_2 ff_{xy} f_y + \lambda_2 \beta_2^2 f^2 f_{yy} f_y \\
& + \frac{1}{4} \alpha_1 \gamma_2 f_x f_y^2 + \gamma_2 \beta_1 \alpha_1 ff_y^3 + \frac{1}{2} \lambda_1 \alpha_1 f_x f_y^2 + \lambda_1 \beta_2 \alpha_1 ff_y^3 + \lambda_1 \gamma_1 \alpha_1 ff_y^3 \\
& + \frac{9}{32} \alpha_1 f_{xx} f_y + \beta_3 \alpha_1 ff_{xy} f_y + \gamma_2 \alpha_1 ff_{xy} f_y + \lambda_1 \alpha_1 ff_{xy} f_y + \frac{1}{2} \beta_3^2 \alpha_1 f^2 f_{yy} f_y \\
& + \frac{1}{2} \gamma_2^2 \alpha_1 f^2 f_{yy} f_y + \frac{1}{2} \lambda_1^2 \alpha_1 f^2 f_{yy} f_y + \beta_3 \gamma_2 \alpha_1 f^2 f_{yy} f_y + \beta_3 \lambda_1 \alpha_1 f^2 f_{yy} f_y \\
& + \gamma_2 \lambda_1 \alpha_1 f^2 f_{yy} f_y + \frac{1}{4} \gamma_3 f_x f_{xy} + \gamma_3 \beta_1 ff_y f_{xy} + \frac{1}{2} \lambda_2 f_x f_{xy} + \lambda_2 \beta_2 ff_y f_{xy} \\
& + \lambda_2 \gamma_1 ff_y f_{xy} + \frac{3}{4} \alpha_1 f_x f_{xy} + \alpha_1 \beta_3 ff_y f_{xy} + \alpha_1 \gamma_2 ff_y f_{xy} + \alpha_1 \lambda_1 ff_y f_{xy}
\end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
& + \frac{1}{8} \gamma_3^2 ff_x f_{yy} + \frac{1}{2} \gamma_3^2 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{4} \lambda_2^2 ff_x f_{yy} + \frac{1}{2} \lambda_2^2 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \lambda_2^2 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{3}{8} \alpha_1^2 ff_x f_{yy} + \frac{1}{2} \alpha_1^2 \beta_3 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2} \alpha_1^2 \gamma_2 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \alpha_1^2 \lambda_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{4} \beta_4 \gamma_3 ff_x f_{yy} + \beta_4 \gamma_3 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_4 \lambda_2 ff_x f_{yy} \\
& + \beta_2 \beta_4 \lambda_2 f^2 f_y f_{yy} + \beta_4 \lambda_2 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{3}{4} \beta_4 \alpha_1 ff_x f_{yy} + \gamma_3 \alpha_1 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{3}{4} \gamma_3 \alpha_1 ff_x f_{yy} + \gamma_3 \alpha_1 \beta_3 f^2 f_y f_{yy} + \gamma_3 \alpha_1 \gamma_2 f^2 f_y f_{yy} + \gamma_3 \alpha_1 \lambda_1 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{1}{4} \gamma_3 \lambda_2 ff_x f_{yy} + \gamma_3 \lambda_2 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2} \gamma_3 \lambda_2 ff_x f_{yy} + \gamma_3 \lambda_2 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \gamma_3 \lambda_2 \lambda_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{2} \lambda_2 \alpha_1 ff_x f_{yy} + \lambda_2 \alpha_1 \beta_2 f^2 f_y f_{yy} + \lambda_2 \alpha_1 \gamma_1 f^2 f_y f_{yy} \\
& + \frac{1}{4} \lambda_2 \alpha_1 ff_x f_{yy} + \lambda_2 \alpha_1 \beta_1 f^2 f_y f_{yy} + \frac{1}{6} f_{xx} + \frac{1}{2} \beta_4 ff_{xy} + \frac{1}{2} \gamma_3 ff_{xy} \\
& + \frac{1}{2} \lambda_2 ff_{xy} + \frac{1}{2} \alpha_1 ff_{xy} + \frac{1}{2} \beta_4^2 f^2 f_{xy} + \frac{1}{2} \gamma_3^2 f^2 f_{xy} + \frac{1}{2} \lambda_2^2 f^2 f_{xy} \\
& + \frac{1}{2} \alpha_1^2 f^2 f_{xy} + \beta_4 \gamma_3 f^2 f_{xy} + \beta_4 \lambda_2 f^2 f_{xy} + \beta_4 \alpha_1 f^2 f_{xy} + \gamma_3 \lambda_2 f^2 f_{xy} \\
& + \gamma_3 \alpha_1 f^2 f_{xy} + \lambda_2 \alpha_1 f^2 f_{xy} + \frac{1}{6} \beta_4^3 f^3 f_{yy} + \frac{1}{6} \gamma_3^3 f^3 f_{yy} + \frac{1}{6} \lambda_2^3 f^3 f_{yy} \\
& + \frac{1}{6} \alpha_1^3 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_4^2 \gamma_3 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_4^2 \lambda_2 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_4^2 \alpha_1 f^3 f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \gamma_3^2 \lambda_2 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \gamma_3^2 \alpha_1 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \lambda_2^2 \alpha_1 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_4 \alpha_1^2 f^3 f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \gamma_3 \lambda_2^2 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \gamma_3 \alpha_1^2 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \lambda_2 \alpha_1^2 f^3 f_{yy} + \frac{1}{2} \beta_4 \gamma_3^2 f^3 f_{yy} \\
& + \frac{1}{2} \beta_4 \lambda_2^2 f^3 f_{yy} + \beta_4 \gamma_3 \lambda_2 f^3 f_{yy} + \beta_4 \gamma_3 \alpha_1 f^3 f_{yy} + \beta_4 \lambda_2 \alpha_1 f^3 f_{yy} \\
& + \gamma_3 \lambda_2 \alpha_1 f^3 f_{yy} + \dots
\end{aligned} \tag{3.61}$$

แทนค่า K_2, K_3, K_4 และ K_5 ลงในสมการที่ (3.57) จะได้

$$\begin{aligned}
y_{m+1} = y_m + hf + \frac{1}{2} h^2 [f_x + (\frac{32}{45} \beta_1 + \frac{12}{45} \beta_2 + \frac{12}{45} \gamma_1 + \frac{32}{45} \beta_3 + \frac{32}{45} \gamma_2 + \frac{32}{45} \lambda_1 \\
+ \frac{7}{45} \beta_4 + \frac{7}{45} \gamma_3 + \frac{7}{45} \lambda_2 + \frac{7}{45} \alpha_1) ff_y] + \frac{1}{6} h^3 [f_{xx} + (\frac{1}{5} \gamma_1 + \frac{8}{15} \gamma_2 + \frac{16}{15} \lambda_1 \\
+ \frac{7}{60} \gamma_3 + \frac{7}{30} \lambda_2 + \frac{7}{20} \alpha_1) f_x f_y + (\frac{4}{5} \gamma_1 \beta_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 \beta_1 + \frac{32}{15} \lambda_1 \beta_2 + \frac{32}{15} \lambda_1 \gamma_1 \\
+ \frac{7}{15} \gamma_3 \beta_1 + \frac{7}{15} \lambda_2 \beta_2 + \frac{7}{15} \lambda_2 \gamma_1 + \frac{7}{15} \alpha_1 \beta_3 + \frac{7}{15} \gamma_2 \alpha_1 + \frac{7}{15} \alpha_1 \lambda_1) ff_y^2
\end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
& + \left(\frac{16}{15} \beta_1^2 + \frac{4}{5} \beta_2^2 + \frac{16}{15} \beta_3^2 + \frac{16}{15} \gamma_2^2 + \frac{16}{15} \lambda_1^2 + \frac{32}{15} \beta_3 \gamma_2 + \frac{32}{15} \beta_3 \lambda_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 \lambda_1 \right. \\
& + \frac{7}{30} \beta_4^2 + \frac{7}{30} \gamma_3^2 + \frac{7}{30} \lambda_2^2 + \frac{7}{30} \alpha_1^2 + \frac{7}{15} \beta_4 \gamma_3 + \frac{7}{15} \beta_4 \lambda_2 + \frac{7}{15} \beta_4 \alpha_1 \\
& + \frac{7}{15} \gamma_3 \alpha_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \lambda_2 + \frac{7}{15} \lambda_2 \alpha_1 \Big) f^2 f_{yy} + \left(\frac{8}{15} \beta_1 + \frac{2}{5} \beta_2 + \frac{2}{5} \gamma_1 + \frac{32}{15} \beta_3 \right. \\
& + \frac{32}{15} \gamma_2 + \frac{32}{15} \lambda_1 + \frac{7}{15} \beta_4 + \frac{7}{15} \gamma_3 + \frac{7}{15} \lambda_2 + \frac{7}{15} \alpha_1 \Big) f f_{xy} \Big] + \frac{1}{24} h^4 [f_{xxx} \\
& + \left(\frac{4}{15} \beta_1 + \frac{6}{15} \beta_2 + \frac{6}{15} \gamma_1 + \frac{12}{5} \beta_3 + \frac{12}{5} \gamma_2 + \frac{12}{5} \lambda_1 + \frac{14}{15} \beta_4 + \frac{14}{15} \gamma_3 + \frac{14}{15} \lambda_2 \right. \\
& + \frac{14}{15} \alpha_1 \Big) f f_{xy} + \left(\frac{2}{5} \gamma_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 + \frac{14}{15} \lambda_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 + \frac{14}{15} \lambda_2 + \frac{21}{15} \alpha_1 \Big) f_x f_{xy} \\
& + \left(\frac{12}{15} \gamma_1 \beta_1 + \frac{24}{15} \gamma_1 \beta_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 \beta_1 + \frac{64}{15} \beta_2 \lambda_1 + \frac{64}{15} \gamma_1 \lambda_1 + \frac{128}{15} \gamma_2 \beta_1 \right. \\
& + \frac{128}{15} \lambda_1 \beta_2 + \frac{128}{15} \lambda_1 \gamma_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \beta_1 + \frac{14}{15} \beta_2 \lambda_2 + \frac{14}{15} \gamma_1 \lambda_2 + \frac{28}{15} \beta_3 \alpha_1 \\
& + \frac{28}{15} \gamma_2 \alpha_1 + \frac{28}{15} \lambda_1 \alpha_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \beta_1 + \frac{28}{15} \lambda_1 \beta_2 + \frac{28}{15} \lambda_2 \gamma_1 + \frac{28}{15} \alpha_1 \beta_3 + \frac{28}{15} \alpha_1 \gamma_2 \\
& + \frac{28}{15} \alpha_1 \lambda_1 \Big) f f_{xy} f_y + \left(\frac{1}{10} \gamma_1 + \frac{4}{15} \gamma_2 + \frac{16}{15} \lambda_1 + \frac{7}{120} \gamma_3 + \frac{7}{30} \lambda_2 \right. \\
& + \frac{21}{40} \alpha_1 \Big) f_{xx} f_y + \left(\frac{64}{45} \beta_1^3 + \frac{8}{15} \beta_2^3 + \frac{8}{15} \gamma_1^3 + \frac{24}{15} \beta_2^2 \gamma_1 + \frac{24}{15} \beta_2 \gamma_1^2 + \frac{64}{45} \beta_3^3 \right. \\
& + \frac{64}{45} \gamma_2^3 + \frac{64}{45} \lambda_1^3 + \frac{64}{15} \beta_3^2 \gamma_2 + \frac{64}{15} \beta_3^2 \lambda_1 + \frac{64}{15} \beta_3 \lambda_1^2 + \frac{64}{15} \beta_3 \gamma_2^2 + \frac{64}{15} \gamma_2^2 \lambda_1 \\
& + \frac{128}{5} \gamma_2 \lambda_1^2 + \frac{256}{5} \beta_3 \gamma_2 \lambda_1 + \frac{14}{45} \beta_4^3 + \frac{14}{45} \gamma_3^3 + \frac{14}{45} \lambda_2^3 + \frac{14}{45} \alpha_1^3 + \frac{14}{15} \beta_4^2 \gamma_3 \\
& + \frac{14}{15} \beta_4^2 \lambda_2 + \frac{14}{15} \beta_4^2 \alpha_1 + \frac{14}{15} \gamma_3^2 \lambda_2 + \frac{14}{15} \gamma_3^2 \alpha_1 + \frac{14}{15} \lambda_2^2 \alpha_1 + \frac{14}{15} \beta_4 \alpha_1^2 \\
& + \frac{14}{15} \gamma_3 \lambda_2^2 + \frac{14}{15} \gamma_3 \alpha_1^2 + \frac{14}{15} \lambda_2 \alpha_1^2 + \frac{14}{15} \beta_4 \gamma_3^2 + \frac{14}{15} \beta_4 \lambda_2^2 + \frac{28}{15} \beta_4 \gamma_3 \lambda_2 \\
& + \frac{28}{15} \beta_4 \gamma_3 \alpha_1 + \frac{28}{15} \beta_4 \lambda_1 \alpha_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \lambda_2 \alpha_1 \Big) f^3 f_{yyy} + \left(\frac{16}{15} \gamma_2^2 + \frac{32}{15} \lambda_1^2 + \frac{32}{15} \beta_3 \gamma_2 \right. \\
& + \frac{64}{15} \beta_3 \lambda_1 + \frac{64}{15} \gamma_2 \lambda_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 \lambda_1 + \frac{7}{30} \gamma_3^2 + \frac{7}{15} \lambda_2^2 + \frac{7}{10} \alpha_1^2 + \frac{7}{15} \beta_4 \gamma_3 \\
& + \frac{14}{15} \beta_4 \lambda_2 + \frac{21}{15} \beta_4 \alpha_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \alpha_1 + \frac{21}{15} \gamma_3 \alpha_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \lambda_2 + \frac{14}{15} \gamma_3 \lambda_2 + \frac{14}{15} \lambda_2 \alpha_1 \\
& + \frac{7}{15} \lambda_2 \alpha_1 \Big) f f_x f_{yy} + \left(\frac{16}{15} \beta_1^2 + \frac{4}{5} \beta_2^2 + \frac{4}{5} \gamma_1^2 + \frac{8}{5} \beta_2 \gamma_1 + \frac{16}{5} \beta_3^2 + \frac{16}{5} \gamma_2^2 \right. \\
& + \frac{16}{5} \lambda_1^2 + \frac{32}{5} \beta_3 \gamma_2 + \frac{16}{5} \beta_3 \lambda_1 + \frac{16}{5} \gamma_2 \lambda_1 + \frac{14}{15} \beta_4^2 + \frac{14}{15} \gamma_3^2 + \frac{14}{15} \lambda_2^2 + \frac{14}{15} \alpha_1^2 \\
& + \frac{28}{15} \beta_4 \gamma_3 + \frac{28}{15} \beta_4 \lambda_2 + \frac{28}{15} \beta_4 \alpha_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \lambda_2 + \frac{28}{15} \gamma_3 \alpha_1 + \frac{28}{15} \lambda_2 \alpha_1 \Big) f^2 f_{xy} \\
& + \left(\frac{64}{15} \beta_1^2 \gamma_2 + \frac{128}{15} \lambda_1 \beta_2^2 + \frac{64}{15} \gamma_2^2 \beta_1 + \frac{64}{15} \lambda_1^2 \beta_2 + \frac{64}{15} \lambda_1^2 \gamma_1 + \frac{128}{15} \beta_1 \beta_3 \gamma_2 \right.
\end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{aligned}
& + \frac{128}{15} \beta_2 \beta_3 \lambda_1 + \frac{128}{15} \beta_3 \lambda_1 \gamma_1 + \frac{128}{15} \gamma_2 \lambda_1 \beta_2 + \frac{128}{15} \gamma_2 \lambda_1 \gamma_1 + \frac{128}{15} \gamma_2 \lambda_1 \beta_1 \\
& + \frac{14}{15} \beta_1^2 \gamma_3 + \frac{28}{15} \lambda_2 \beta_2^2 + \frac{14}{15} \beta_3^2 \alpha_1 + \frac{14}{15} \gamma_2^2 \alpha_1 + \frac{14}{15} \lambda_1^2 \alpha_1 + \frac{28}{15} \beta_3 \gamma_2 \alpha_1 \\
& + \frac{28}{15} \beta_3 \lambda_1 \alpha_1 + \frac{28}{15} \gamma_2 \lambda_1 \alpha_1 + \frac{14}{15} \gamma_3^2 \beta_1 + \frac{14}{15} \lambda_2^2 \beta_2 + \frac{14}{15} \lambda_2^2 \gamma_1 + \frac{14}{15} \alpha_1^2 \beta_3 \\
& + \frac{14}{15} \alpha_1^2 \gamma_2 + \frac{14}{15} \alpha_1^2 \lambda_1 + \frac{28}{15} \beta_4 \gamma_3 \beta_1 + \frac{28}{15} \beta_2 \beta_4 \lambda_2 + \frac{28}{15} \beta_4 \lambda_2 \gamma_1 \\
& + \frac{28}{15} \beta_4 \alpha_1 \beta_3 + \frac{28}{15} \beta_4 \alpha_1 \gamma_2 + \frac{28}{15} \beta_4 \alpha_1 \lambda_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \alpha_1 \beta_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \alpha_1 \beta_3 \\
& + \frac{28}{15} \gamma_3 \alpha_1 \gamma_2 + \frac{28}{15} \gamma_3 \alpha_1 \lambda_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \lambda_2 \beta_1 + \frac{28}{15} \gamma_3 \lambda_2 \beta_2 + \frac{28}{15} \gamma_3 \lambda_2 \gamma_1 \\
& + \frac{28}{15} \lambda_2 \alpha_1 \beta_2 + \frac{28}{15} \lambda_2 \alpha_1 \gamma_1 + \frac{28}{15} \lambda_2 \alpha_1 \beta_1) f^2 f_y f_{yy} + \left(\frac{32}{15} \lambda_1 \gamma_1 + \frac{7}{15} \lambda_2 \gamma_1 \right. \\
& + \frac{7}{15} \alpha_1 \gamma_2 + \frac{14}{15} \lambda_1 \alpha_1) f_x f_y^2 + \left(\frac{128}{15} \lambda_1 \gamma_1 \beta_1 + \frac{28}{15} \gamma_1 \beta_1 \lambda_2 + \frac{28}{15} \gamma_2 \beta_1 \alpha_1 \right. \\
& \left. + \frac{28}{15} \lambda_1 \beta_2 \alpha_1 + \frac{28}{15} \lambda_1 \gamma_1 \alpha_1) f f_y^3 + \dots
\end{aligned} \tag{3.62}$$

เทียบสัมประสิทธิ์ของสมการที่ (3.62) กับอนุกรมเทย์เลอร์ จะได้

$$\begin{aligned}
& \frac{32}{45} \beta_1 + \frac{12}{45} \beta_2 + \frac{12}{45} \gamma_1 + \frac{32}{45} \beta_3 + \frac{32}{45} \gamma_2 + \frac{32}{45} \lambda_1 + \frac{7}{45} \beta_4 + \frac{7}{45} \gamma_3 \\
& + \frac{7}{45} \lambda_2 + \frac{7}{45} \alpha_1 = 1
\end{aligned}$$

$$\frac{1}{5} \gamma_1 + \frac{8}{15} \gamma_2 + \frac{16}{15} \lambda_1 + \frac{7}{60} \gamma_3 + \frac{7}{30} \lambda_2 + \frac{7}{20} \alpha_1 = 1$$

$$\begin{aligned}
& \frac{4}{5} \gamma_1 \beta_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 \beta_1 + \frac{32}{15} \lambda_1 \beta_2 + \frac{32}{15} \lambda_1 \gamma_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \beta_1 + \frac{7}{15} \lambda_2 \beta_2 + \frac{7}{15} \lambda_2 \gamma_1 \\
& + \frac{7}{15} \alpha_1 \beta_3 + \frac{7}{15} \gamma_2 \alpha_1 + \frac{7}{15} \alpha_1 \lambda_1 = 1
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \frac{16}{15} \beta_1^2 + \frac{4}{5} \beta_2^2 + \frac{16}{15} \beta_3^2 + \frac{16}{15} \gamma_2^2 + \frac{16}{15} \lambda_1^2 + \frac{32}{15} \beta_3 \gamma_2 + \frac{32}{15} \beta_3 \lambda_1 + \frac{32}{15} \gamma_2 \lambda_1 + \frac{7}{30} \beta_4^2 \\
& + \frac{7}{30} \gamma_3^2 + \frac{7}{30} \lambda_2^2 + \frac{7}{30} \alpha_1^2 + \frac{7}{15} \beta_4 \gamma_3 + \frac{7}{15} \beta_4 \lambda_2 + \frac{7}{15} \beta_4 \alpha_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \alpha_1 + \frac{7}{15} \gamma_3 \lambda_2 \\
& + \frac{7}{15} \lambda_2 \alpha_1 = 1
\end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\frac{8}{15}\beta_1 + \frac{2}{5}\beta_2 + \frac{2}{5}\gamma_1 + \frac{32}{15}\beta_3 + \frac{32}{15}\gamma_2 + \frac{32}{15}\lambda_1 + \frac{7}{15}\beta_4 + \frac{7}{15}\gamma_3 + \frac{7}{15}\lambda_2 + \frac{7}{15}\alpha_1 = 2$$

$$\frac{4}{15}\beta_1 + \frac{6}{15}\beta_2 + \frac{6}{15}\gamma_1 + \frac{12}{5}\beta_3 + \frac{12}{5}\gamma_2 + \frac{12}{5}\lambda_1 + \frac{14}{15}\beta_4 + \frac{14}{15}\gamma_3 + \frac{14}{15}\lambda_2 + \frac{14}{15}\alpha_1 = 3$$

$$\frac{2}{5}\gamma_1 + \frac{32}{15}\gamma_2 + \frac{64}{15}\lambda_1 + \frac{7}{15}\gamma_3 + \frac{14}{15}\lambda_2 + \frac{21}{15}\alpha_1 = 3 \quad (3.63)$$

$$\begin{aligned} & \frac{12}{15}\gamma_1\beta_1 + \frac{24}{15}\gamma_1\beta_1 + \frac{32}{15}\gamma_2\beta_1 + \frac{64}{15}\beta_2\lambda_1 + \frac{64}{15}\gamma_1\lambda_1 + \frac{128}{15}\gamma_2\beta_1 + \frac{128}{15}\lambda_1\beta_2 + \frac{128}{15}\lambda_1\gamma_1 \\ & \frac{7}{15}\gamma_3\beta_1 + \frac{14}{15}\beta_2\lambda_2 + \frac{14}{15}\gamma_1\lambda_2 + \frac{28}{15}\beta_3\alpha_1 + \frac{28}{15}\gamma_2\alpha_1 + \frac{28}{15}\lambda_1\alpha_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\beta_1 + \frac{25}{18}\lambda_1\beta_2 \\ & \frac{28}{15}\lambda_2\gamma_1 + \frac{28}{15}\alpha_1\beta_3 + \frac{28}{15}\alpha_1\gamma_2 + \frac{28}{15}\alpha_1\lambda_1 = 5 \end{aligned}$$

$$\frac{1}{10}\gamma_1 + \frac{4}{15}\gamma_2 + \frac{16}{15}\lambda_1 + \frac{7}{120}\gamma_3 + \frac{7}{30}\lambda_2 + \frac{21}{40}\alpha_1 = 1$$

$$\begin{aligned} & \frac{64}{45}\beta_1^3 + \frac{8}{15}\beta_2^3 + \frac{8}{15}\gamma_1^3 + \frac{24}{15}\beta_2^2\gamma_1 + \frac{24}{15}\beta_2\gamma_1^2 + \frac{64}{45}\beta_3^3 + \frac{64}{45}\gamma_2^3 + \frac{64}{45}\lambda_1^3 + \frac{64}{15}\beta_3^2\gamma_2 + \frac{64}{15}\beta_3^2\lambda_1 \\ & + \frac{64}{15}\beta_3\lambda_1^2 + \frac{64}{15}\beta_3\gamma_2^2 + \frac{64}{15}\gamma_2^2\lambda_1 + \frac{128}{5}\gamma_2\lambda_1^2 + \frac{256}{5}\beta_3\gamma_2\lambda_1 + \frac{14}{45}\beta_4^3 + \frac{14}{45}\gamma_3^3 + \frac{14}{45}\lambda_2^3 + \frac{14}{45}\alpha_1^3 \\ & + \frac{14}{15}\beta_4^2\gamma_3 + \frac{14}{15}\beta_4^2\alpha_1 + \frac{14}{15}\gamma_3^2\lambda_2 + \frac{14}{15}\gamma_3^2\alpha_1 + \frac{14}{15}\lambda_2^2\alpha_1 + \frac{14}{15}\beta_4\alpha_1^2 + \frac{14}{15}\gamma_3\lambda_2^2 + \frac{14}{15}\gamma_3\alpha_1^2 \\ & + \frac{14}{15}\lambda_2\alpha_1^2 + \frac{14}{15}\beta_4\gamma_3^2 + \frac{14}{15}\beta_4\lambda_2^2 + \frac{28}{15}\beta_4\gamma_3\lambda_2 + \frac{28}{15}\beta_4\gamma_3\alpha_1 + \frac{28}{15}\beta_4\lambda_2\alpha_1 \\ & + \frac{28}{15}\gamma_3\lambda_2\alpha_1 = 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \frac{16}{15}\gamma_2^2 + \frac{32}{15}\lambda_1^2 + \frac{32}{15}\beta_3\gamma_2 + \frac{64}{15}\beta_3\lambda_1 + \frac{64}{15}\gamma_2\lambda_1 + \frac{32}{15}\gamma_2\lambda_1 + \frac{7}{30}\gamma_3^2 + \frac{7}{15}\lambda_2^2 + \frac{7}{10}\alpha_1^2 \\ & + \frac{7}{15}\beta_4\gamma_3 + \frac{14}{15}\beta_4\lambda_2 + \frac{21}{15}\beta_4\alpha_1 + \frac{7}{15}\gamma_3\alpha_1 + \frac{21}{15}\gamma_3\alpha_1 + \frac{7}{15}\gamma_3\lambda_2 + \frac{14}{15}\gamma_3\lambda_2 + \frac{14}{15}\lambda_2\alpha_1 \\ & + \frac{7}{15}\lambda_2\alpha_1 = 3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \frac{16}{15}\beta_1^2 + \frac{4}{5}\beta_2^2 + \frac{4}{5}\gamma_1^2 + \frac{8}{5}\beta_2\gamma_1 + \frac{16}{5}\beta_3^2 + \frac{16}{5}\gamma_2^2 + \frac{16}{5}\lambda_1^2 + \frac{32}{5}\beta_3\gamma_2 + \frac{16}{5}\beta_3\gamma_2 + \frac{16}{5}\gamma_2\lambda_1 \\ & + \frac{14}{15}\beta_4^2 + \frac{14}{15}\gamma_3^2 + \frac{14}{15}\lambda_2^2 + \frac{14}{15}\alpha_1^2 + \frac{28}{15}\beta_4\gamma_3 + \frac{28}{15}\beta_4\lambda_2 + \frac{28}{15}\beta_4\alpha_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\lambda_2 \end{aligned}$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$+\frac{28}{15}\gamma_3\alpha_1 + \frac{28}{15}\lambda_2\alpha_1 = 3$$

$$\begin{aligned} & \frac{64}{15}\beta_1^2\gamma_2 + \frac{128}{15}\lambda_1\beta_2^2 + \frac{64}{15}\gamma_2^2\beta_1 + \frac{64}{15}\lambda_1^2\beta_2 + \frac{64}{15}\lambda_1^2\gamma_1 + \frac{128}{15}\beta_1\beta_3\gamma_2 + \frac{128}{15}\beta_2\beta_3\lambda_1 \\ & + \frac{128}{15}\beta_3\lambda_1\gamma_1 + \frac{128}{15}\gamma_2\lambda_1\beta_2 + \frac{128}{15}\gamma_2\lambda_1\gamma_1 + \frac{128}{15}\gamma_2\lambda_1\beta_1 + \frac{14}{15}\beta_1^2\gamma_3 + \frac{28}{15}\lambda_2\beta_2^2 \\ & + \frac{14}{15}\beta_3^2\alpha_1 + \frac{14}{15}\gamma_2^2\alpha_1 + \frac{14}{15}\lambda_1^2\alpha_1 + \frac{28}{15}\beta_3\gamma_2\alpha_1 + \frac{28}{15}\beta_3\lambda_1\alpha_1 + \frac{28}{15}\gamma_2\lambda_1\alpha_1 + \frac{14}{15}\gamma_3^2\beta_1 \\ & + \frac{14}{15}\lambda_2^2\beta_2 + \frac{14}{15}\lambda_2^2\gamma_1 + \frac{14}{15}\alpha_1^2\beta_3 + \frac{14}{15}\alpha_1^2\gamma_2 + \frac{14}{15}\alpha_1^2\lambda_1 + \frac{28}{15}\beta_4\gamma_3\beta_1 + \frac{28}{15}\beta_2\beta_4\lambda_2 \\ & + \frac{28}{15}\beta_4\lambda_2\gamma_1 + \frac{28}{15}\beta_4\alpha_1\beta_3 + \frac{28}{15}\beta_4\alpha_1\gamma_2 + \frac{28}{15}\beta_4\alpha_1\lambda_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\alpha_1\beta_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\alpha_1\beta_3 \\ & + \frac{28}{15}\gamma_3\alpha_1\gamma_2 + \frac{28}{15}\gamma_3\alpha_1\lambda_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\lambda_2\beta_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\lambda_2\beta_2 + \frac{28}{15}\gamma_3\lambda_2\gamma_1 + \frac{28}{15}\gamma_3\alpha_1\gamma_2 \\ & + \frac{28}{15}\lambda_2\alpha_1\gamma_1 + \frac{28}{15}\lambda_2\alpha_1\beta_1 = 4 \end{aligned}$$

$$\frac{32}{15}\lambda_1\gamma_1 + \frac{7}{15}\lambda_2\gamma_1 + \frac{7}{15}\alpha_1\gamma_2 + \frac{14}{15}\lambda_1\alpha_1 = 1$$

$$\frac{128}{15}\lambda_1\gamma_1\beta_1 + \frac{28}{15}\gamma_1\beta_1\lambda_2 + \frac{28}{15}\gamma_2\beta_1\alpha_1 + \frac{28}{15}\lambda_1\beta_2\alpha_1 + \frac{28}{15}\lambda_1\gamma_1\alpha_1 = 1$$

จากการแก้สมการจะได้

$$\beta_1 = \frac{1}{4}, \beta_2 = -1, \beta_3 = \frac{9}{16}, \beta_4 = -1,$$

$$\gamma_1 = \frac{3}{2}, \gamma_2 = -\frac{3}{8}, \gamma_3 = \frac{18}{7},$$

$$\lambda_1 = \frac{9}{16}, \lambda_2 = -\frac{12}{7}, \alpha_1 = \frac{8}{7}$$

(3.64)

เขาไปแทนค่าในสมการ(3.57)จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{90}(7K_1 + 32K_2 + 12K_3 + 32K_4 + 7K_5) \quad (3.65)$$

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{4}, y_m + \frac{h}{4}K_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m - hK_1 + \frac{3}{2}hK_2\right)$$

$$K_4 = f\left(x_m + \frac{3}{4}h, y_m + \frac{9}{16}hK_1 - \frac{3}{8}hK_2 + \frac{9}{16}hK_3\right)$$

$$K_5 = f\left(x_m + h, y_m - hK_1 + \frac{18}{17}hK_2 - \frac{12}{17}hK_3 + \frac{8}{7}hK_4\right)$$

เป็นระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับห้า ที่ต้องการ

3.2.5 ระเบียบวิธีรุงเง - กูดตา อันดับหก

ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับหกมีรูปแบบทั่วไปดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + h(A_1K_1 + A_2K_2 + A_3K_3 + A_4K_4 + A_5K_5 + A_6K_6) \quad (3.66)$$

โดยที่

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f(x_m + c_2h, y_m + \beta_1hK_1)$$

$$K_3 = f(x_m + c_3h, y_m + \beta_2hK_1 + \gamma_1hK_2)$$

$$K_4 = f(x_m + c_4h, y_m + \beta_3hK_1 + \gamma_2hK_2 + \lambda_1hK_3)$$

$$K_5 = f(x_m + c_5h, y_m + \beta_4hK_1 + \gamma_3hK_2 + \lambda_2hK_3 + \alpha_1hK_4)$$

$$K_6 = f(x_m + c_6h, y_m + \beta_5hK_1 + \gamma_4hK_2 + \lambda_3hK_3 + \alpha_2hK_4 + \omega_1hK_5)$$

จากการนำค่าจุดต่อจากรูปแบบนิวตัน - โค้ดจากสมการ (3.22) มาใส่ในระเบียบวิธีรุงเง - กูดตาอันดับหก จะได้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{288}(19K_1 + 75K_2 + 50K_3 + 50K_4 + 75K_5 + 19K_6) \quad (3.67)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{5}, y_m + \beta_1 h K_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{2}{5}h, y_m + \beta_2 h K_1 + \gamma_1 h K_2\right)$$

$$K_4 = f\left(x_m + \frac{3}{5}h, y_m + \beta_3 h K_1 + \gamma_2 h K_2 + \lambda_1 h K_3\right)$$

$$K_5 = f\left(x_m + \frac{4}{5}h, y_m + \beta_4 h K_1 + \gamma_3 h K_2 + \lambda_2 h K_3 + \alpha_1 h K_4\right)$$

$$K_6 = f\left(x_m + h, y_m + \beta_5 h K_1 + \gamma_4 h K_2 + \lambda_3 h K_3 + \alpha_2 h K_4 + \omega_1 h K_5\right)$$

นำสมการที่ (3.67) ไปกระจายอนุกรมเทย์เลอร์ แล้วเทียบสัมประสิทธิ์กับอนุกรมเทย์เลอร์ ทำการแก้สมการจะได้

$$\begin{aligned} \beta_1 &= \frac{1}{15}, \beta_2 = -\frac{1}{5}, \beta_3 = \frac{3}{20}, \beta_4 = -\frac{1}{15}, \\ \beta_5 &= \frac{23}{38}, \gamma_1 = \frac{3}{5}, \gamma_2 = -\frac{3}{10}, \gamma_3 = \frac{6}{5}, \\ \gamma_4 &= -\frac{45}{19}, \lambda_1 = \frac{3}{4}, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = \frac{135}{38}, \\ \alpha_1 &= \frac{2}{3}, \alpha_2 = -\frac{30}{19}, \omega_1 = \frac{15}{19} \end{aligned} \quad (3.68)$$

จะได้ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับหก ซึ่งมีรูปแบบดังนี้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{288} (19K_1 + 75K_2 + 50K_3 + 50K_4 + 75K_5 + 19K_6) \quad (3.69)$$

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{5}, y_m + \frac{h}{5}K_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{2}{5}h, y_m - \frac{h}{5}K_1 + \frac{3}{5}hK_2\right)$$

$$K_4 = f\left(x_m + \frac{3}{5}h, y_m + \frac{3}{20}hK_1 - \frac{3}{10}hK_2 + \frac{3}{4}hK_3\right)$$

$$K_5 = f\left(x_m + \frac{4}{5}h, y_m - \frac{h}{15}K_1 + \frac{6}{5}hK_2 - hK_3 + \frac{2}{3}hK_4\right)$$

$$K_6 = f\left(x_m + h, y_m + \frac{23}{38}hK_1 - \frac{45}{19}hK_2 + \frac{135}{38}hK_3 - \frac{30}{19}hK_4 + \frac{15}{19}hK_5\right)$$

จากผลการปรับปรุงระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาในงานวิจัยนี้ทั้ง 9 รูปแบบ สามารถนำมาเขียนในรูปของ บุคเซอร์-อาร์เรย์ ได้ดังต่อไปนี้

ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสอง

0	
$\frac{3}{4}$	$\frac{3}{4}$
$\frac{1}{3}$	$\frac{2}{3}$

0	
$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{2}$
0	1

ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับสาม

0		
$\frac{\sqrt{2}}{3}$	$\frac{\sqrt{2}}{3}$	
$\frac{2}{3}$	$\frac{2-\sqrt{2}}{3}$	$\frac{\sqrt{2}}{3}$
$\frac{1}{4}$	0	$\frac{3}{4}$

0		
$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{4}$	
$\frac{1}{2}$	$-\frac{1}{30}$	$\frac{8}{15}$
$\frac{2}{3}$	$-\frac{4}{3}$	$\frac{5}{3}$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$\begin{array}{r|rr}
 0 & & \\
 3 & 3 & \\
 \hline
 10 & 10 & \\
 3 & 3 & 6 \\
 5 & 55 & 11 \\
 \hline
 & \frac{19}{4} & -5 & \frac{55}{4}
 \end{array}$$

ระเบียบวิธีรุงเง-กุดตาอันดับสี่

$$\begin{array}{r|rrr}
 1 & & & \\
 3 & 1 & & \\
 2 & 2 & & \\
 3 & 3 & & \\
 1 & 0 & 1 & \\
 \hline
 & \frac{3}{4} & 0 & \frac{1}{4}
 \end{array}$$

ระเบียบวิธีรุงเง-กุดตาอันดับห้า

$$\begin{array}{r|rrrr}
 0 & & & & \\
 1 & \frac{1}{3} & & & \\
 3 & \frac{1}{3} & & & \\
 2 & -\frac{1}{3} & 1 & & \\
 3 & -\frac{3}{3} & & & \\
 1 & 1 & -1 & 1 & \\
 \hline
 & \frac{1}{8} & \frac{3}{8} & \frac{3}{8} & \frac{1}{8} \\
 \hline
 & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} \\
 0 & & & & \\
 1 & \frac{1}{4} & & & \\
 4 & \frac{1}{4} & 3 & & \\
 1 & -1 & \frac{3}{2} & & \\
 2 & \frac{2}{2} & & & \\
 3 & \frac{3}{2} & & & \\
 4 & \frac{9}{4} & -\frac{3}{2} & \frac{9}{2} & \\
 16 & \frac{16}{8} & -\frac{8}{8} & \frac{16}{8} & \\
 4 & -1 & \frac{18}{7} & -\frac{12}{7} & \frac{8}{7} \\
 1 & -1 & \frac{7}{7} & -\frac{16}{7} & \frac{7}{7} \\
 \hline
 & \frac{7}{90} & \frac{16}{45} & \frac{2}{15} & \frac{16}{45} & \frac{7}{90}
 \end{array}$$

ระเบียบวิธีรุงเง-กุดตาอันดับหก

$$\begin{array}{r|rrrrr}
 0 & & & & & \\
 1 & \frac{1}{5} & & & & \\
 5 & \frac{1}{5} & & & & \\
 2 & -\frac{1}{5} & 3 & & & \\
 5 & -\frac{5}{5} & 5 & & & \\
 3 & \frac{3}{5} & -\frac{3}{5} & \frac{3}{5} & & \\
 5 & \frac{20}{5} & -\frac{10}{5} & \frac{4}{5} & & \\
 4 & -\frac{1}{5} & \frac{6}{5} & -\frac{1}{5} & \frac{2}{5} & \\
 5 & -\frac{15}{5} & \frac{5}{5} & & \frac{3}{5} & \\
 1 & \frac{23}{38} & -\frac{45}{19} & \frac{135}{38} & -\frac{30}{19} & \frac{15}{19} \\
 \hline
 & \frac{19}{288} & \frac{75}{288} & \frac{25}{144} & \frac{25}{144} & \frac{75}{288} & \frac{19}{288}
 \end{array}$$

ในบทนี้ได้แสดงวิธีการสร้างระเบียบวิธีรุงเง-กุดตา เห็นได้ชัดว่าถ้าระเบียบวิธีรุงเง-กุดตามีอันดับที่สูงขึ้น ก็จะใช้เวลาในการสร้างที่นาน ซึ่งประสิทธิภาพในการคำนวณของแต่ละระเบียบวิธีนั้นจะแสดงในบทต่อไป

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

บทที่ 4

ผลของงานวิจัย

ในบทนี้จะแสดงการทดสอบประสิทธิภาพของระเบียบวิธีรุงง-กุดตาจากการนำรูปแบบของนิวตัน-โคตมาปรับปรุงใช้ ซึ่งได้แสดงการสร้างไว้ในบทที่ 3 โดยในการทดสอบจะนำระเบียบวิธีดังกล่าว มาหาผลเฉลยเชิงตัวเลขของปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้นของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญอันดับหนึ่ง และแสดงการเปรียบเทียบความคลาดเคลื่อนของผลเฉลยที่ได้ กับระเบียบวิธีรุงง-กุดตา พร้อมทั้งระเบียบวิธีรุงง-กุดตา-ไฟล์เบิร์ก รูปแบบ Goeken และ Johnson และรูปแบบของ Wu ดังต่อไปนี้

4.1 ผลเฉลยเชิงตัวเลข

ในส่วนนี้จะแสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขของปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้นที่มีรูปแบบ

$$y'(x) = f(x, y) \quad ; y(x_0) = y_0 \quad (4.1)$$

ที่ได้จากระเบียบวิธีรุงง-กุดตาแบบใหม่ทั้ง 9 รูปแบบ และระเบียบวิธีรุงง-กุดตาที่นิยมใช้ พร้อมทั้งระเบียบวิธีรุงง-กุดตา-ไฟล์เบิร์ก รูปแบบ Goeken และ Johnson และรูปแบบของ Wu ซึ่งมีรูปแบบดังต่อไปนี้

1. ระเบียบวิธีรุงง-กุดตาอันดับ 2 ที่นิยมใช้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{2}(K_1 + K_2) \quad (4.2)$$

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + h, y_m + hK_1)$$

2. ระเบียบวิธีรุงง-กุดตาอันดับ 3 ที่นิยมใช้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{6}(K_1 + 4K_2 + K_3) \quad (4.3)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2}K_1\right)$$

$$K_3 = f(x_m + h, y_m - hK_1 + 2hK_2)$$

3. ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตาอันดับ 4 ที่นิยมใช้

$$y_{m+1} = y_m + \frac{h}{6}(K_1 + 2K_2 + 2K_3 + K_4) \quad (4.4)$$

โดยที่ $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2}K_1\right)$$

$$K_3 = f\left(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2}K_2\right)$$

$$K_4 = f(x_m + h, y_m + hK_3)$$

4. ระเบียบวิธีรุงเง-กูดตา-ไฟลด์เบิร์ก

$$y_{m+1} = y_m + \frac{25}{216}K_1 + \frac{1408}{2565}K_3 + \frac{2197}{4104}K_4 - \frac{1}{5}K_5 \quad (4.5)$$

โดยที่ $K_1 = hf(x_m, y_m)$

$$K_2 = hf\left(x_m + \frac{h}{4}, y_m + \frac{h}{4}K_1\right)$$

$$K_3 = hf\left(x_m + \frac{3}{8}h, y_m + \frac{3}{32}hK_1 + \frac{9}{32}hK_2\right)$$

$$K_4 = hf\left(x_m + \frac{12}{13}h, y_m + \frac{1932}{2197}hK_1 - \frac{7200}{2197}hK_2 + \frac{7296}{2197}hK_3\right)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่าจะกรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ดัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

$$K_5 = hf(x_m + h, y_m + \frac{439}{216}hK_1 - 8hK_2 + \frac{3680}{513}hK_3 - \frac{845}{4104}hK_4)$$

5. รูปแบบของ Goeken และ Johnson

$$y_{m+1} = y_m + \frac{5}{48}K_1 + \frac{27}{56}K_2 + \frac{125}{336}K_3 + \frac{1}{24}K_4 \quad (4.6)$$

โดยที่

$$K_1 = hf(y_m)$$

$$K_2 = hf(y_m + \frac{1}{3}K_1 + \frac{1}{18}hf_y K_1)$$

$$K_3 = hf(y_m - \frac{152}{125}K_1 + \frac{252}{125}K_2 - \frac{44}{125}hf_y K_1)$$

$$K_4 = hf(y_m + \frac{19}{2}K_1 - \frac{72}{7}K_2 + \frac{25}{14}K_3 + \frac{5}{2}hf_y K_1)$$

6. รูปแบบของ Wu

$$y_{m+1} = \frac{3}{2}y_m - \frac{1}{2}y_{m-1} + h(\frac{1}{2}f_m + \frac{121}{192}f(y_m + \frac{8}{11}hf_m) + \frac{23}{192}f(y_m - \frac{44}{23}hf_m + \frac{44}{23}hf(y_m + \frac{8}{11}hf_m)) - \frac{121}{192}f(y_{m-1} + \frac{20}{29}hf_{m-1}) - \frac{23}{192}hf(y_{m-1} - \frac{44}{23}hf_{m-1} + \frac{44}{23}f(y_{m-1} + \frac{8}{11}hf_{m-1}))) \quad (4.7)$$

จากระเบียบวิธีดังกล่าว กำหนดให้มีเงื่อนไขในการคำนวณ ดังต่อไปนี้

เงื่อนไขที่ 1 กำหนดให้ขนาดขั้น (Step size) $h = 0.1$ และพิจารณาผลการคำนวณ $y(x_m)$ ที่ $m = 1$ ซึ่งใช้สำหรับการเปรียบเทียบเพื่อแสดงประสิทธิภาพของแต่ละระเบียบวิธี

เงื่อนไขที่ 2 พิจารณาค่า $y(x_m)$ จากการคำนวณ โดยใช้ขนาดขั้น $h = 0.0001$ ที่ $m = 1000$

เงื่อนไขที่ 3 กำหนดให้ขนาดขั้น $h = 0.0001$ และพิจารณา $y(x_m)$ ที่ m มีค่าเท่ากับ $h(x - x_0)$ เพื่อทดสอบความมีเสถียรภาพของระเบียบวิธี

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

จากรูปแบบของระเบียบวิธีและเงื่อนไขของการคำนวณดังกล่าว นำมาเขียนโปรแกรมทางคอมพิวเตอร์โดยใช้ภาษาปาสคาล เพื่อคำนวณหาผลเฉลยพร้อมทั้งความคาดเคลื่อนของปัญหาดังต่อไปนี้

ปัญหาที่ 1: พิจารณาผลเฉลยเชิงตัวเลขของ

$$y' = \frac{4}{x(x-4)} \quad \text{เมื่อ } y(5) = 5. \quad (4.8)$$

มีผลเฉลยที่แท้จริง คือ $y(x) = 5 + \ln 5 - \ln x + \ln(x-4)$ (4.9)

ซึ่งผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนแสดงดังตาราง

ตารางที่ 4.1 แสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นในการแก้ปัญหาที่ 1

	X=5.1,h=0.1, y=5.0755075525		x=5.1,h=0.0001, y=5.0755075525		x=100.0,h=0.0001, y=6.5686159179	
	Calculated Value y	Absolute Error	Calculated Value y	Absolute Error	Calculated Value y	Absolute Error
K2	5.0756506239	1.430714×10^{-4}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
K3	5.0755076180	6.548362×10^{-8}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159588	6.547634×10^{-8}
K4	5.0755076180	6.548362×10^{-8}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159588	6.547634×10^{-8}
FB	5.0755075507	1.833541×10^{-9}	5.0755788503	7.129782×10^{-5}	6.5686159586	4.276080×10^{-8}
N21	5.0754361150	7.143747×10^{-5}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
N22	5.0754361150	7.143747×10^{-5}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
N31	5.0755098684	2.315908×10^{-6}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159586	4.072353×10^{-8}
N32	5.0754361150	7.143747×10^{-5}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
N33	5.0755052949	2.257664×10^{-6}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N34	5.0755788498	3.363501×10^{-6}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N4	5.0755075816	2.912566×10^{-8}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N5	5.0755075525	2.910383×10^{-11}	5.0755788498	7.129731×10^{-5}	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N6	5.0755075525	7.275958×10^{-12}	5.0755352950	1.010629×10^{-5}	6.5686159586	4.071626×10^{-8}

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้าไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปัญหาที่ 2 : พิจารณาผลเฉลยเชิงตัวเลขของ

$$y' = \frac{xy^3}{\sqrt{1+x^2}} \text{ เมื่อ } y(0) = 1 \quad (4.10)$$

$$\text{มีผลเฉลยที่แท้จริง คือ } y(x) = \frac{1}{\sqrt{3-2\sqrt{1+x^2}}} \quad (4.11)$$

ซึ่งผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนแสดงดังตาราง

ตารางที่ 4.2 แสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นในการแก้ปัญหาที่ 2

	x=0.1,h=0.1, y=1.0050251887		x=0.1,h=0.0001, y=1.0050251887		x=1.1,h=0.0001, y=6.1100397659	
	Calculated Value y	Absolute Error	Calculated Value y	Absolute Error	Calculated Value y	Absolute Error
K2	1.0049937617	3.142699x10 ⁻⁵	1.0050352950	1.010627x10 ⁻⁵	6.1100009806	3.878533x10 ⁻⁵
K3	1.0050377575	1.256881x10 ⁻⁵	1.0050352750	1.256881x10 ⁻⁵	6.1100398300	6.413757x10 ⁻⁸
K4	1.0050252274	3.869718x10 ⁻⁸	1.0050352950	1.010627x10 ⁻⁵	6.1100398412	7.534254x10 ⁻⁸
FB	1.0050225892	5.894264x10 ⁻⁶	1.0050352950	1.010627x10 ⁻⁵	6.1100398413	7.537164x10 ⁻⁸
N21	1.0049937617	3.142699x10 ⁻⁵	1.0050352950	1.010627x10 ⁻⁵	6.1100009806	3.878533x10 ⁻⁵
N22	1.0049937617	3.142699x10 ⁻⁵	1.0050352950	1.010627x10 ⁻⁵	6.1100009806	3.878533x10 ⁻⁵
N31	1.0050222220	2.966481x10 ⁻⁶	1.0050352950	1.010629x10 ⁻⁵	6.1100397947	2.879800x10 ⁻⁸
N32	1.0050137571	1.143155x10 ⁻⁵	1.0050352950	1.010628x10 ⁻⁵	6.1100274339	1.233201x10 ⁻⁵
N33	1.0050365138	1.132511x10 ⁻⁵	1.0050352950	1.010629x10 ⁻⁵	6.1100398855	1.196240x10 ⁻⁷
N34	1.0050195109	5.677741x10 ⁻⁶	1.0050352950	1.010629x10 ⁻⁵	6.1100397755	1.363514x10 ⁻⁸
N4	1.0049999965	2.519221x10 ⁻⁶	1.0050352822	1.009355x10 ⁻⁵	6.1100398412	7.534254x10 ⁻⁸
N5	1.0050251662	2.250636x10 ⁻⁸	1.0050352950	1.010629x10 ⁻⁵	6.1100398412	7.535709x10 ⁻⁸
N6	1.0050251911	2.417437x10 ⁻⁹	1.0050352950	1.010629x10 ⁻⁵	6.1100398412	7.533527x10 ⁻⁸

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ปัญหาที่ 3 : พิจารณาผลเฉลยเชิงตัวเลขของ

$$y' = y^3 \text{ เมื่อ } y(0) = 0.1. \quad (4.12)$$

$$\text{มีผลเฉลยที่แท้จริง คือ } y(x) = \frac{1}{\sqrt{2(50-x)}} \quad (4.13)$$

ซึ่งผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนแสดงดังตาราง

ตารางที่ 4.3 แสดงผลเฉลยเชิงตัวเลขและความคาดเคลื่อนที่เกิดขึ้นในการแก้ปัญหาที่ 3

	x=0.1,h=0.1, y=0.10010015025		x=0.1,h=0.0001, y=0.10010015025		x=49.9,h=0.0001, y=2.2360679778	
	Calculated Value y	Absolute Error	Calculated Value y	Absolute Error	Calculated Value y	Absolute Error
K2	0.10010015008	1.753051×10^{-10}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360675851	3.927089×10^{-7}
K3	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680765	9.071066×10^{-8}
K4	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680767	9.894939×10^{-8}
FB	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680781	7.002954×10^{-7}
GJ	0.10010030624	1.559881×10^{-7}	0.10010025072	1.004693×10^{-7}	2.2418914989	5.823521×10^{-3}
WU*	0.10010584213	5.691884×10^{-6}	0.10000010599	1.000443×10^{-4}	17.085971673	14.8499882389
N21	0.10010015008	1.753051×10^{-10}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360675851	3.927089×10^{-7}
N22	0.10010015008	1.753051×10^{-10}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360675851	3.927089×10^{-7}
N31	0.10010015030	5.013590×10^{-11}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680058	2.806337×10^{-8}
N32	0.10010015020	5.513812×10^{-11}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360679230	5.478796×10^{-8}
N33	0.10010015025	2.273737×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680754	9.762516×10^{-8}
N34	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680765	9.875293×10^{-8}
N4	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680754	9.762516×10^{-8}
N5	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680675	9.873474×10^{-8}
N6	0.10010015025	1.136868×10^{-13}	0.10010025055	1.003013×10^{-7}	2.2360680754	9.765427×10^{-8}

* รูปแบบของ Wu ใช้จุด $y(0)$ และ $y(0.5h)$ เป็น 2 ค่าเงื่อนไขเริ่มต้น

- หมายเหตุ : K2 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 2 ที่นิยมใช้
 K3 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 3 ที่นิยมใช้
 K4 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 4 ที่นิยมใช้
 FB แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตา-ไฟล์เบิร์ก
 GJ แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาจากงานวิจัยของ David Goeken และ Olin Johnson
 WU แทน รูปแบบของ Wu
 N21 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 2 แบบที่ 1 จากการศึกษาวิจัย
 N22 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 2 แบบที่ 2 จากการศึกษาวิจัย
 N31 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 3 แบบที่ 1 จากการศึกษาวิจัย
 N32 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 3 แบบที่ 2 จากการศึกษาวิจัย
 N33 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 3 แบบที่ 3 จากการศึกษาวิจัย
 N34 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 3 แบบที่ 4 จากการศึกษาวิจัย
 N4 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 4 จากการศึกษาวิจัย
 N5 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 5 จากการศึกษาวิจัย
 N6 แทน ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับ 6 จากการศึกษาวิจัย

4.2 บทสรุป

จากตารางที่ 4.1 - 4.3 เมื่อทำการเปรียบเทียบความคาดเคลื่อนของผลเฉลยจากการแก้ ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาจากการวิจัย กับระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาแบบอื่น ๆ พบว่า

ในระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับสอง รูปแบบที่ได้จากการวิจัย มีความคาดเคลื่อนใกล้เคียง กับระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับสองที่นิยมใช้

ในระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับสาม รูปแบบที่ได้จากการวิจัย มีความคาดเคลื่อนใกล้เคียง กับระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตาอันดับสามที่นิยมใช้ โดยเฉพาะรูปแบบที่ 1 และรูปแบบที่ 4 แต่ว่ามี รูปแบบที่กระชับกว่า และใช้เวลาในการคำนวณน้อยกว่ารูปแบบที่นิยมใช้

จากการเปรียบเทียบค่าผิดพลาดจากโจทย์ปัญหาทั้ง 3 ข้อ พบว่า ระเบียบวิธีรุนแรง-กุดตา อันดับ 6 มีค่าความคาดเคลื่อนน้อยที่สุดซึ่งเห็นได้ชัดจากทั้ง โจทย์ปัญหาทั้ง 3 ข้อ แต่ว่าใช้เวลาในการคำนวณสูง

บทที่ 5

สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ

ในบทนี้จะทำการสรุปผลของการสร้างระเบียบวิธี ที่พัฒนามาจากระเบียบวิธีรุงง-กุดตา โดยการนำรูปแบบนิวตัน-โค้ตมาใช้ในการกำหนดจุดของรูปแบบและจุดถ่วงของระเบียบวิธีรุงง-กุดตา พร้อมทั้งข้อเสนอแนะเกี่ยวกับการพัฒนารูปแบบของระเบียบวิธีรุงง-กุดตา สำหรับผู้ที่สนใจจะศึกษา

5.1 สรุปผลการวิจัย

จากการศึกษาระเบียบวิธีรุงง-กุดตารูปแบบต่าง ๆ และวิธีการสร้างรูปแบบของระเบียบวิธีรุงง-กุดตาที่ได้นำรูปแบบนิวตัน-โค้ตมาใช้ปรับปรุง จะได้รูปแบบทั่วไปสำหรับระเบียบวิธีรุงง-กุดตาอันดับ k ในงานวิจัยนี้ คือ

$$y_{m+1} = y_m + h(A_1 K_1 + A_2 K_2 + \dots + A_k K_k) \quad (5.1)$$

เมื่อ

$$K_1 = f(x_m, y_m)$$

$$K_2 = f(x_m + h\alpha_1, y_m + h\beta_1 K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + h\alpha_2, y_m + h\beta_2 K_1 + h\beta_3 K_2)$$

$$K_k = f(x_m + h\alpha_{k-1}, y_m + h\beta_j K_1 + h\beta_{j+1} K_2 + \dots + h\beta_{j+k-2} K_{k-1})$$

ซึ่ง β_j เป็นสัมประสิทธิ์ที่ไม่ทราบค่าของระเบียบวิธีรุงง-กุดตา และสำหรับ A_i, α_i จะถูกกำหนดโดยรูปแบบของนิวตัน-โค้ต โดยสามารถสร้างระเบียบวิธีรุงง-กุดตาสำหรับงานวิจัย ได้ 9 รูปแบบดังแสดงในสมการที่ (3.28), (3.32), (3.39), (3.42), (3.45), (3.48), (3.56), (3.65) และ (3.69) ดังแสดงในบทที่ 3

จากการทดสอบประสิทธิภาพของระเบียบวิธีรุงง-กุดตาทั้ง 9 รูปแบบที่ได้จากการวิจัยกับ โจทย์ปัญหา ทั้ง 3 โจทย์ โดยใช้ขนาดขั้น $h = 0.1, 0.0001$ ดังกล่าวในบทที่ 4 แสดงให้เห็นว่า

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตาทั้ง 9 รูปแบบที่ได้จากการวิจัย สามารถนำไปใช้หาผลเฉลยเชิงตัวเลขของ ปัญหาค่าเริ่มต้นของสมการเชิงอนุพันธ์สามัญ และมีผลเฉลยที่ดีมีความแม่นยำ และมีค่าความ ผิดพลาดไม่แตกต่างกันไปจากรูปแบบที่นิยมใช้

ระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตาอันดับสองและอันดับสามในงานวิจัยนี้จะอยู่ในรูปแบบเปิด(open formula) เพราะว่ระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตาอันดับสองและสามรูปแบบปิด (closed formula) เป็น รูปแบบที่นิยมใช้กันอยู่แล้ว แต่ในงานวิจัยนี้ระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตาอันดับสี่, อันดับห้า, และอันดับ หกเป็นรูปแบบปิด

5.2 ข้อเสนอแนะ

จากการสร้างระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตาที่ได้กล่าวมาแล้วนั้น เป็นการสร้างระเบียบวิธีรุ่งเง- กุตตาที่มีจุดของรูปแบบและจุดถ่วงมาจากรูปแบบนิวตัน-โคต จากงานวิจัยนี้ระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตา อันดับสองและสามจะเป็นรูปแบบเปิด ระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตาอันดับสี่ห้าและหก จะเป็นรูปแบบปิด เพราะฉะนั้นสำหรับผู้สนใจเกี่ยวกับการพัฒนารูปแบบต่าง ๆ ของระเบียบวิธีรุ่งเง-กุตตา สามารถ นำแนวคิดวิธีการสร้างไปประยุกต์ใช้ เพื่อสร้างระเบียบวิธีรูปแบบใหม่ที่อยู่ในรูปแบบเปิด สำหรับ หาผลเฉลยของปัญหาเงื่อนไขเริ่มต้น

เอกสารอ้างอิง

- [1] Marvin L. De Jong. **Introduction to Computational Physics**. Singapore : Addison-Wesley. 1991.
- [2] ไมตรี โปธิ์สุข. การวิเคราะห์เชิงตัวเลขขั้นพื้นฐาน. กรุงเทพมหานคร : โครงการตำราคณะครุศาสตร์อุตสาหกรรมและวิทยาศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง. 2529.
- [3] ภัคคินี ชิตสกุล. การวิเคราะห์เชิงตัวเลข. กรุงเทพมหานคร : โครงการตำราวิทยาศาสตร์ สถาบันเทคโนโลยีพระจอมเกล้าเจ้าคุณทหารลาดกระบัง. 2535.
- [4] Shijie Liu. “**Runge-Kutta Methods.**” [Online]. Available : <http://www.ualberta.ca/~carolina/CHE674.html>. 2003.
- [5] E. Hairer, S.P. Norsett, G. Wanner. **Solving Ordinary Differential Equations**. 2nd Ed. Michigan : Springer-Verlag. 1993.
- [6] F. Costabile, R. Cairra, M.I. Gualtieri. “Economical Runge-Kutta method.” **Rendiconti di Matematica, Serie VII.**, vol.15, 1995. pp. 57-77.
- [7] David Goeken and Olin Johnson. “Fifth-order Runge-Kutta with higher order derivative approximations.” **Electronic Journal of Differential Equations.**, vol.2, November 1999. pp. 1-9.
- [8] Xingyuan Wu. “A class of Runge-Kutta formulae of order three and four with reduced evaluations of function.” **Applied Mathematics and Computation.**, vol.146, December 2003. pp. 417-432.

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

Newton-Cotes Formulas in Runge-Kutta Method

Maitree Podisuk and Somsakun Phummark

Department of Mathematics and Computer Science

King Mongkut's Institute of Technology Chaokhuntham Ladkrabang

Ladkrabang Bangkok 10520

THAILAND

mpodisuk@yahoo.com somsakun@hotmail.com <http://www.kmitl.ac.th>

Abstract: In this paper, we will introduce some formulas of Runge-Kutta method for solving the initial value problem of the ordinary differential equations by using the points and weights from the Newton-Cotes formulas for the numerical integration. We will use these formulas to find the numerical solutions of some examples and compare these results with the classical known Runge-Kutta formulas.

Key-Words: Runge-Kutta Newton-Cotes Fehlberg Goeken Johnson Wu

1 Introduction

The initial value problem of the ordinary differential equation is of the form

$$(1) \quad y'(x) = f(x, y), x \in [a, b]$$

with the initial condition

$$(2) \quad y(a) = c.$$

The partition P over the closed interval $[a, b]$ is the finite sequence of numbers,

$$x_0, x_1, x_2, \dots, x_n \quad \text{where}$$

$$x_0 = a < x_1 < x_2 < \dots < x_n = b,$$

$$x_m = a + mh \quad \text{where} \quad h = \frac{b-a}{n}.$$

The n -points Runge-Kutta formula, the explicit single step method, to find the numerical solution of the above problem

(1)-(2) at the point x_{m+1} is of the form

$$(3) \quad y_{m+1} = y_m + h(A_1 K_1 + A_2 K_2 + \dots + A_n K_n)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + h\alpha_1, y_m + h\beta_1 K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + h\alpha_2, y_m + h\beta_2 K_1 + h\beta_3 K_2)$$

$$\vdots$$

$$\vdots$$

$$\vdots$$

$$K_n = f(x_m + h\alpha_{n-1}, y_m + h\beta_j K_1 + h\beta_{j+1} K_2$$

$$+ \dots + h\beta_{j+n-2} K_{n-1})$$

$$\text{with } j = \frac{n^2 - 3n + 4}{2}.$$

The most frequently used are the three points classical formula

$$(4) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{6}(K_1 + 4K_2 + K_3)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2} K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + h, y_m - hK_1 + 2hK_2),$$

the four points classical formula

$$(5) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{6}(K_1 + 2K_2 + 2K_3 + K_4)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2} K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2} K_2)$$

$$K_4 = f(x_m + h, y_m + hK_3),$$

and the five points Runge-Kutta

Fehlberg formula

$$(6) \quad y_{m+1} = y_m + h(\frac{25}{216} K_1 + \frac{1408}{2565} K_3 + \frac{2197}{4104} K_4 - \frac{1}{5} K_5)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{4}, y_m + \frac{h}{4} K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{3}{8}h, y_m + \frac{3}{32}hK_1 + \frac{9}{32}hK_2)$$

$$K_4 = f(x_m + \frac{12}{13}h, y_m + \frac{1932}{2197}hK_1 - \frac{7200}{2197}hK_2 + \frac{7296}{2197}hK_3)$$

$$K_5 = f(x_m + h, y_m + \frac{439}{216}hK_1 - 8hK_2 + \frac{3680}{513}hK_3 - \frac{845}{4104}hK_4)$$

In 1999 Goeken and Johnson[1] introduced the following four points Runge-Kutta method for finding the numerical solutions of the autonomous initial value problem of the ordinary differential equations and it is of the form

$$(7) y_{m+1} = y_m + \frac{5}{48}K_1 + \frac{27}{56}K_2 + \frac{125}{336}K_3 + \frac{1}{24}K_4$$

where $K_1 = hf(y_m)$

$$K_2 = hf(y_m + \frac{1}{3}K_1 + \frac{1}{18}hf_y K_1)$$

$$K_3 = hf(y_m - \frac{152}{125}K_1 + \frac{252}{125}K_2 - \frac{44}{125}hf_y K_1)$$

$$K_4 = hf(y_m + \frac{19}{2}K_1 + \frac{22}{7}K_2 + \frac{25}{14}K_3 + \frac{5}{2}hf_y K_1)$$

In 2003 Wu[2] introduced the two-step formula Runge-Kutta method for finding the numerical solutions of the autonomous initial value problem of the ordinary differential equations and it is of the form

$$(8) y_{m+1} = \frac{3}{2}y_m - \frac{1}{2}y_{m-1} + h(\frac{1}{2}f_m + \frac{121}{192}f(y_m, \frac{8}{11}hf_m) + \frac{23}{192}f(y_m - \frac{44}{23}hf_m + \frac{44}{23}hf(y_m + \frac{8}{11}hf_m)) - \frac{121}{192}f(y_{m-1} + \frac{20}{29}hf_{m-1}))$$

$$- \frac{23}{192}hf(y_{m-1} - \frac{44}{23}hf_{m-1} + \frac{44}{23}f(y_{m-1} + \frac{8}{11}hf_{m-1}))$$

2 Problem Formulation

The idea of our new formulas is to use the points and weights of the Newton-Cotes formulas for finding the numerical solutions of the definite integrals. We obtain the following formulas.

2.1 Two Points Formulas

There are three formulas of this type. The first formula is of the form

$$(9) y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(2K_1 + K_2)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{3}{2}h, y_m + \frac{3}{2}hK_1)$$

The second formula is of the form

$$(10) y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(K_1 + 2K_2)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{3}{4}h, y_m + \frac{3}{4}hK_1)$$

The third formula is of the form

$$(11) y_{m+1} = y_m + hK_2$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{2}, y_m + \frac{h}{2}K_1)$$

2.2 Three Points Formulas

There are four formulas of this type.

The first formula is of the form

$$(12) y_{m+1} = y_m + \frac{h}{4}(K_1 + 3K_3)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{\sqrt{2}h}{3}, y_m + \frac{\sqrt{2}h}{3}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{2}{3}h, y_m + \frac{(2-\sqrt{2})h}{3}K_1 + \frac{\sqrt{2}}{3}hK_2)$$

The second formula is of the form

$$(13) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{3}(2K_1 - 4K_2 + 5K_3)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{4}, y_m + \frac{h}{4}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{h}{2}, y_m - \frac{h}{30}K_1 + \frac{8h}{15}K_2)$$

The third formula is of the form

$$(14) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{4}(3K_1 + K_3)$$

where

$$K_1 = f(x_m + \frac{h}{3}, y_m + \frac{h}{3}f(x_m, y_m))$$

$$K_2 = f(x_m + \frac{2h}{3}, y_m + \frac{2h}{3}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + h, y_m + hK_2)$$

The fourth formula is of the form

$$(15) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{54}(19K_1 - 20K_2 + 55K_3)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{3h}{10}, y_m + \frac{3h}{10}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{3h}{5}, y_m + \frac{3h}{55}K_1 + \frac{6h}{11}K_2)$$

2.3 Four Points Formulas

There is one formula of this type and it is of the form

$$(16) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{8}(K_1 + 3K_2 + 3K_3 + K_4)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{3}, y_m + \frac{h}{3}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{2}{3}h, y_m - \frac{h}{3}K_1 + hK_2)$$

$$K_4 = f(x_m + h, y_m + hK_1 - hK_2 + hK_3)$$

2.4 The Five Points Formula

There is one formula of this type and it is of the form

$$(17) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{90}(7K_1 + 32K_2 + 12K_3 + 32K_4 + 7K_5)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{4}, y_m + \frac{h}{4}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{h}{2}, y_m - hK_1 + \frac{3}{2}hK_2)$$

$$K_4 = f(x_m + \frac{3}{4}h, y_m + \frac{9}{16}hK_1 - \frac{3}{8}hK_2 + \frac{9}{16}hK_3)$$

$$K_5 = f(x_m + h, y_m - hK_1 + \frac{18}{7}hK_2 - \frac{12}{7}hK_3 + \frac{8}{7}hK_4)$$

2.5 The Six Points Formula

There is one formula of this type and it is of the form

$$(18) \quad y_{m+1} = y_m + \frac{h}{288}(19K_1 + 75K_2 + 50K_3 + 50K_4 + 75K_5 + 19K_6)$$

where $K_1 = f(x_m, y_m)$

$$K_2 = f(x_m + \frac{h}{5}, y_m + \frac{h}{5}K_1)$$

$$K_3 = f(x_m + \frac{2}{5}h, y_m - \frac{h}{5}K_1 + \frac{3}{5}hK_2)$$

$$K_4 = f(x_m + \frac{3}{5}h, y_m + \frac{3}{20}hK_1 - \frac{3}{10}hK_2)$$

$$K_5 = f(x_m + \frac{4}{5}h, y_m - \frac{h}{15}K_1 + \frac{6}{5}hK_2 - hK_3 + \frac{2}{3}hK_4)$$

$$K_6 = f(x_m + h, y_m + \frac{23}{38}hK_1 - \frac{45}{19}hK_2 + \frac{135}{38}hK_3 - \frac{30}{19}hK_4 + \frac{15}{19}hK_5)$$

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

3 Examples

There will be three examples in this section. We will use the following symbols for the formulas used for these three examples:

K3 for three points formula (4)

K4 for four points formula (5)

FB for five points formula (6)

GJ for formula (7)

WU formula (8)

N21 for our formula (9)

N22 for our formula (10)

N23 for our formula (11)

N31 for our formula (12)

N32 for our formula (13)

N33 for our formula (14)

N34 for our formula (15)

N4 for our formula (16)

N5 for our formula (17)

N6 for our formula (18)

We use these fifteen formulas to find the numerical solutions of the following three ordinary differential equations which include one equation of the autonomous initial value problem of the ordinary differential equations.

3.1 Example 1

Find the numerical solution of the equation

$$(19) \quad y' = \frac{4}{x(x-4)}, \quad x \in [5, 100]$$

with the initial condition

$$(20) \quad y(5) = 5.$$

The analytical solution of the above equation is

$$y(x) = 5 + \ln(5) - \ln(x) + \ln(x-4).$$

The numerical results are in following table 1, 2 and 3.

	$x = 5.1, h = 0.1$ $y = 5.0755075525$	
	Calculated y	Error
K3	5.07565076180	6.548363×10^{-8}
K4	5.07565076180	6.548363×10^{-8}
FB	5.0755075507	1.840817×10^{-9}
N21	5.0758463487	3.387962×10^{-4}
N22	5.07554361150	7.143748×10^{-5}

N23	5.0754361150	7.143748×10^{-5}
N31	5.0755098684	2.315908×10^{-6}
N32	5.0754361150	7.143748×10^{-5}
N33	5.0755052949	2.257664×10^{-6}
N34	5.0755788498	3.363501×10^{-6}
N4	5.0755075816	2.911838×10^{-8}
N5	5.0755075525	2.182787×10^{-11}
N6	5.0755075525	7.275958×10^{-12}

Table 1

	$x = 5.1$ $h = 0.0001$ $y = 5.0755075525$	
	Calculated y	Error
K3	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
K4	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
FB	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
N21	5.0755788503	7.129782×10^{-5}
N22	5.0755788498	7.129725×10^{-5}
N23	5.0755788498	7.129725×10^{-5}
N31	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
N32	5.0755788498	7.129725×10^{-5}
N33	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
N34	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
N4	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
N5	5.0755788498	7.129731×10^{-5}
N6	5.07550352950	1.010629×10^{-5}

Table 2

	$x = 100.0$ $h = 0.0001$ $y = 6.5686159179$	
	Calculated y	Error
K3	6.5686159588	6.547634×10^{-8}
K4	6.5686159588	6.547634×10^{-8}
FB	6.5686159586	4.276080×10^{-8}
N21	6.5686159607	4.276080×10^{-8}
N22	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
N23	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
N31	6.5686159586	4.072353×10^{-8}
N32	6.5686159581	4.020694×10^{-8}
N33	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N34	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N4	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N5	6.5686159586	4.071626×10^{-8}
N6	6.5686159586	4.071626×10^{-8}

Table 3

3.2 Example 2

Find the numerical solution of the equation

$$(21) \quad y' = \frac{xy^3}{\sqrt{1+x^2}}, \quad x \in [0,1]$$

with the initial condition

$$(22) \quad y(0) = 1.$$

The analytical solution of the above

$$\text{equation is } y(x) = \frac{1}{\sqrt{3-2\sqrt{1+x^2}}}.$$

The numerical results are in following table 4, 5 and 6.

x = 0.1, h = 0.1 y = 1.0050251887		
	Calculated y	Error
K3	1.0050377575	1.256881 × 10 ⁻⁵
K4	1.0050252274	3.869718 × 10 ⁻⁸
FB	0.011640225892	5.894264 × 10 ⁻⁶
N21	1.0049446318	8.050692 × 10 ⁻⁵
N22	1.0049937617	3.142699 × 10 ⁻⁵
N23	1.0049937617	3.142699 × 10 ⁻⁵
N31	1.005022222	2.966481 × 10 ⁻⁶
N32	1.0050137571	1.143155 × 10 ⁻⁵
N33	1.00503651380	1.132511 × 10 ⁻⁵
N34	1.0050195109	5.677741 × 10 ⁻⁶
N4	1.0049999965	2.519221 × 10 ⁻⁶
N5	1.0050251662	2.250636 × 10 ⁻⁸
N6	1.0050251911	2.417437 × 10 ⁻⁹

Table 4

x = 0.1 h = 0.0001 y = 1.0050251887		
	Calculated y	Error
K3	1.0050352750	1.256881 × 10 ⁻⁵
K4	1.0050352950	1.010627 × 10 ⁻⁵
FB	1.0050352950	1.010627 × 10 ⁻⁵
N21	1.0050352950	1.010627 × 10 ⁻⁵
N22	1.0050352950	1.010627 × 10 ⁻⁵
N23	1.0050352950	1.010627 × 10 ⁻⁵
N31	1.0050352950	1.010629 × 10 ⁻⁵
N32	1.0050352950	1.010628 × 10 ⁻⁵
N33	1.0050352950	1.010629 × 10 ⁻⁵
N34	1.0050352950	1.010629 × 10 ⁻⁵
N4	1.0050352822	1.009355 × 10 ⁻⁵
N5	1.0050352950	1.010629 × 10 ⁻⁵
N6	1.0050352950	1.010629 × 10 ⁻⁵

Table 5

x = 1.1 h = 0.0001 y = 6.1100397659		
	Calculated y	Error
K3	6.1100398300	6.413757 × 10 ⁻⁸
K4	6.1103398412	7.534254 × 10 ⁻⁸
FB	6.110398413	7.537164 × 10 ⁻⁸
N21	6.1100353435	4.422414 × 10 ⁻⁶
N22	6.1100009806	3.878533 × 10 ⁻⁵
N23	6.1100009806	3.878533 × 10 ⁻⁵
N31	6.1100397947	2.879800 × 10 ⁻⁸
N32	6.1100274339	1.233201 × 10 ⁻⁵
N33	6.1100398855	1.196240 × 10 ⁻⁷
N34	6.1100397755	1.363514 × 10 ⁻⁸
N4	6.0998529267	1.018684 × 10 ⁻²
N5	6.1100398412	7.535709 × 10 ⁻⁸
N6	6.1100398412	7.533527 × 10 ⁻⁸

Table 6

3.3 Example 3

Find the numerical solution of the equation

$$(23) \quad y' = y^3, \quad x \in [0,49.9]$$

with the initial condition

$$(24) \quad y(0) = 0.1$$

The analytical solution of the above

$$\text{equation is } y(x) = \frac{1}{\sqrt{2(50-x)}}.$$

The numerical results are in following table 7, 8 and 9.

x = 0.1, h = 0.1 y = 0.1001001502		
	Calculated y	Error
K3	0.10010015025	1.136868 × 10 ⁻¹³
K4	0.10010015025	1.136868 × 10 ⁻¹³
FB	0.10010015025	1.136868 × 10 ⁻¹³
GJ	0.10010030624	1.559881 × 10 ⁻⁷
WU*	0.10010584213	5.691884 × 10 ⁻⁶
N21	0.10010015023	2.523848 × 10 ⁻¹¹
N22	0.10010015008	1.753051 × 10 ⁻¹⁰
N23	0.10010015008	1.753051 × 10 ⁻¹⁰
N31	0.10010015030	5.013590 × 10 ⁻¹¹
N32	0.10010015020	5.513812 × 10 ⁻¹¹

N33	0.10010015025	2.273737×10^{-13}
N34	0.10010015025	1.136868×10^{-13}
N4	0.10010003749	1.127629×10^{-7}
N5	0.10010015025	1.136868×10^{-13}
N6	0.10010015025	1.136868×10^{-13}

Table 7

	x = 0.1 h = 0.0001 y = 0.10010015025	
	Calculated y	Error
K3	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
K4	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
FB	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
GJ	0.10010025072	1.904693×10^{-7}
WU*	0.10000010599	1.000443×10^{-4}
N21	0.10010025055	1.003014×10^{-7}
N22	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N23	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N31	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N32	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N33	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N34	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N4	0.10010015051	3.819878×10^{-11}
N5	0.10010025055	1.003013×10^{-7}
N6	0.10010025055	1.003013×10^{-7}

Table 8

	x = 49.9 h = 0.0001 y = 2.2360679778	
	Calculated y	Error
K3	2.2360680765	9.0710655×10^{-8}
K4	2.2360680767	9.894939×10^{-8}
FB	2.2360680781	1.002954×10^{-7}
GJ	2.2418914989	5.823521×10^{-3}
WU*	17.085971673	14.8499882389
N21	2.2360680058	2.806337×10^{-8}
N22	2.2360675851	3.927089×10^{-7}
N23	2.2360675851	3.927089×10^{-7}
N31	2.2360680058	2.806337×10^{-8}
N32	2.2360679230	5.478796×10^{-8}
N33	2.2360680754	9.762516×10^{-8}
N34	2.2360680765	9.875293×10^{-8}
N4	2.2347659623	1.302016×10^{-3}
N5	2.2360680675	9.873474×10^{-8}
N6	2.2360680754	9.765427×10^{-8}

Table 9

* WU formula used y(0) and y(0.5h) as the initial two points.

4 Conclusion

All new formulas are as good as we expected, except the formula N4. These new formulas will give us more freedom to find the way of finding the numerical solutions of the initial value problem of the ordinary differential equations. However we have to keep in mind that the above numerical solutions are just for only these three equations and the Wu formula is the 2-step formula. We would like to recommend the formula N31, the formula N34 and the formula N5.

References:

- [1] David Goeken and Olin Johnson, Fifth-Order Runge-Kutta with Higher Order Derivative Approximations, *Electronic Journal of Differential Equations*, Vol.2, November 1999, pp.1-9.
- [2] Xinyuan Wu, A Class of Runge-Kutta of Order Three and Four with Reduced Evaluations of Function, *Applied Mathematics and Computation*, Vol.146, December 2003, pp.417-432.
- [3] *Proceedings of the 6th WSEAS Conferences on Applied Mathematics*, Corfu, Greece, August 17-19, 2004

เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้

ประวัติผู้เขียน

ชื่อ-สกุล นายสมสกุล พุ่มมาก
 วันเดือนปีเกิด 15 พฤษภาคม 2521 ที่จังหวัดอุตรดิตถ์
 ที่อยู่ 1/14 ซอย 14 ถ.บรมอาสน์ ต.ท่าอิฐ อ.เมือง จ.อุตรดิตถ์ 53000
 ประวัติการศึกษา วิทยาศาสตร์บัณฑิต สาขาฟิสิกส์ มหาวิทยาลัยนเรศวร จ.พิษณุโลก พ.ศ.2541
 ประสบการณ์ทำงาน
 พ.ศ.2542-2543 อาจารย์หมวดวิชาวิทยาศาสตร์ โรงเรียนขุนไกรพิทยาคม จ.สุโขทัย
 พ.ศ.2546-ปัจจุบัน อาจารย์คณะวิทยาศาสตร์และเทคโนโลยี มหาวิทยาลัยราชภัฏวไลยอลงกรณ์
 ในพระบรมราชูปถัมภ์ จ.ปทุมธานี



เอกสารนี้เป็นเอกสารที่สงวนไว้สำหรับการใช้งานเพื่อการศึกษาเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำไปใช้ประโยชน์ด้านการค้า
 ไม่ว่ากรณีใดๆ ทั้งสิ้น อีกทั้งห้ามมิให้ตัดแปลงเนื้อหา และต้องอ้างอิงถึงเจ้าของเอกสารทุกครั้งที่มีการนำไปใช้