

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

« Российский химико-технологический университет имени Д.И. Менделеева »

ОТЧЕТ ПО ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №1

Вариант 7

Выполнил студент группы КС-46: Золотухин Андрей Александрович

Ссылка на репозиторий: <https://github.com/>

CorgiPuppy/

info-processes-systems-theory-labs

Принял: Зинченко Дарья Ивановна

Дата сдачи: 26.11.25

Москва

2025

Оглавление

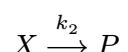
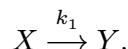
Описание задачи	3
Работа 1.1	3
Работа 1.2	3
Работа 1.3	3
Работа 1.4	4
Работа 1.5	4
Работа 1.6	4
Выполнение задачи	5
Работа 1.1	5
Аналитическое решение	5
Алгоритм программы	5
Графики	6
Работа 1.2	8
Аналитическое решение	8
Алгоритм программы	8
Графики	8
Работа 1.3	10
Аналитическое решение	10
Алгоритм программы	10
Графики	10
Работа 1.4	12
Аналитическое решение	12
Алгоритм программы	12
Графики	12
Работа 1.5	14
Аналитическое решение	14
Алгоритм программы	14
Графики	14
Работа 1.6	16
Аналитическое решение	16
Алгоритм программы	16
Графики	17
Код	19
Выводы	24

Описание задачи

1. Аналитическим способом найти стационарную точку и определить характер её устойчивости по 1-ому методу Ляпунова;
2. Написать программу, решающую систему ДУ и строящую следующие графики:
 1. фазовый портрет системы. Подберите начальные условия, шаг по времени и масштаб таким образом, чтобы тип точки и ее координаты на графике были очевидны (в случае неустойчивой точки начальные условия рекомендуется задавать как можно ближе к неподвижной точке). Число траекторий не меньше восьми!
 2. зависимости $x_1(t)$ и $x_2(t)$ - динамику системы во времени (таким образом, чтобы поведение системы в окрестности неподвижной точки и ее координаты были очевидны.) На одном графике должно быть несколько линий динамики при разных начальных условиях.

Работа 1.1

В реакторе идеального смешения непрерывного действия протекают реакции по схеме:



Математическая модель реактора имеет вид:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \frac{1}{\tau}(x_0 - x) - k_1 x, \\ \frac{dy}{dt} = -\frac{1}{\tau}y + k_1 x - k_2 y. \end{cases}$$

Значения параметров процесса: $x_0 = 6$, $k_1 = 2$, $k_2 = \frac{1}{3}$, $\tau = 1$.

Построить фазовый портрет системы - график в координатах (x, y) .

Для решения использовать явную схему Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{x^{n+1} - x^n}{\Delta t} = \frac{1}{\tau}(x_0 - x^n) - k_1 x^n, \\ \frac{y^{n+1} - y^n}{\Delta t} = \frac{1}{\tau}y^n + k_1 x^n - k_2 y^n. \end{cases}$$

Работа 1.2

Система уравнений:

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = x_1 + 5, \\ \frac{dx_2}{dt} = \frac{2}{3}x_2 - 5. \end{cases}$$

Для решения использовать неявную схему Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{x^{n+1} - x^n}{\Delta t} = f(x_1^{n+1}), \\ \frac{y^{n+1} - y^n}{\Delta t} = f(x_2^{n+1}). \end{cases}$$

Работа 1.3

Система уравнений:

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = -\frac{2}{3}x_1 - 4, \\ \frac{dx_2}{dt} = \frac{2}{5}x_2. \end{cases}$$

Для решения использовать схему Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{x_1^{n+1} - x_1^n}{\Delta t} = f(x_1^{n+1}), \\ \frac{x_2^{n+1} - x_2^n}{\Delta t} = f(x_2^n). \end{cases}$$

Работа 1.4

Математическая модель процесса кристаллизации в реакторе (с учётом растворения мелких частиц и кристаллизации крупных) имеет вид:

$$\begin{cases} \frac{d\mu_0}{dt} = k\mu_1 - b + q, \\ \frac{d\mu_1}{dt} = \mu_0(\eta_1 - \eta_2) + d, \end{cases}$$

где μ_0 - нулевой момент функции распределения кристаллов по размерам, характеризующий общее количество частиц в единице объёма реактора; μ_1 - первый момент функции распределения, характеризующий суммарный линейный размер кристаллов; k - константа скорости образования зародышей; $k\mu_1$ - скорость образования зародышей; b - скорость отбора зародышей; q - скорость пополнения крупными частицами; η_1 - скорость роста кристаллов; η_2 - скорость растворения кристаллов; d - суммарный линейный размер поступающих частиц.

Значения параметров процесса: $k = \frac{3}{7}$, $b = \frac{9}{2}$, $q = 3$, $\eta_1 = \frac{3}{7}$, $\eta_2 = 1$, $d = 2$.

Для решения использовать явную схему Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{\mu_0^{n+1} - \mu_0^n}{\Delta t} = k\mu_1^n - b + q, \\ \frac{\mu_1^{n+1} - \mu_1^n}{\Delta t} = \mu_0^n(\eta_1 - \eta_2) + d. \end{cases}$$

Работа 1.5

Система уравнений:

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = -2x_1 - 2x_2 + 6, \\ \frac{dx_2}{dt} = 3x_1 - 3x_2. \end{cases}$$

Для решения использовать схему Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{x_1^{n+1} - x_1^n}{\Delta t} = f(x_1^{n+1}, x_2^n), \\ \frac{x_2^{n+1} - x_2^n}{\Delta t} = f(x_1^n, x_2^{n+1}). \end{cases}$$

Работа 1.6

Система уравнений:

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = 333x_1 - x_2 + 2, \\ \frac{dx_2}{dt} = 4x_1 + 3x_2 + 7. \end{cases}$$

Для решения использовать схему Эйлера:

$$\begin{cases} \frac{x_1^{n+1} - x_1^n}{\Delta t} = f(x_1^{n+1}, x_2^n), \\ \frac{x_2^{n+1} - x_2^n}{\Delta t} = f(x_1^n, x_2^{n+1}). \end{cases}$$

Выполнение задачи

Работа 1.1

Аналитическое решение

На Рис. 1 представлено аналитическое решение.

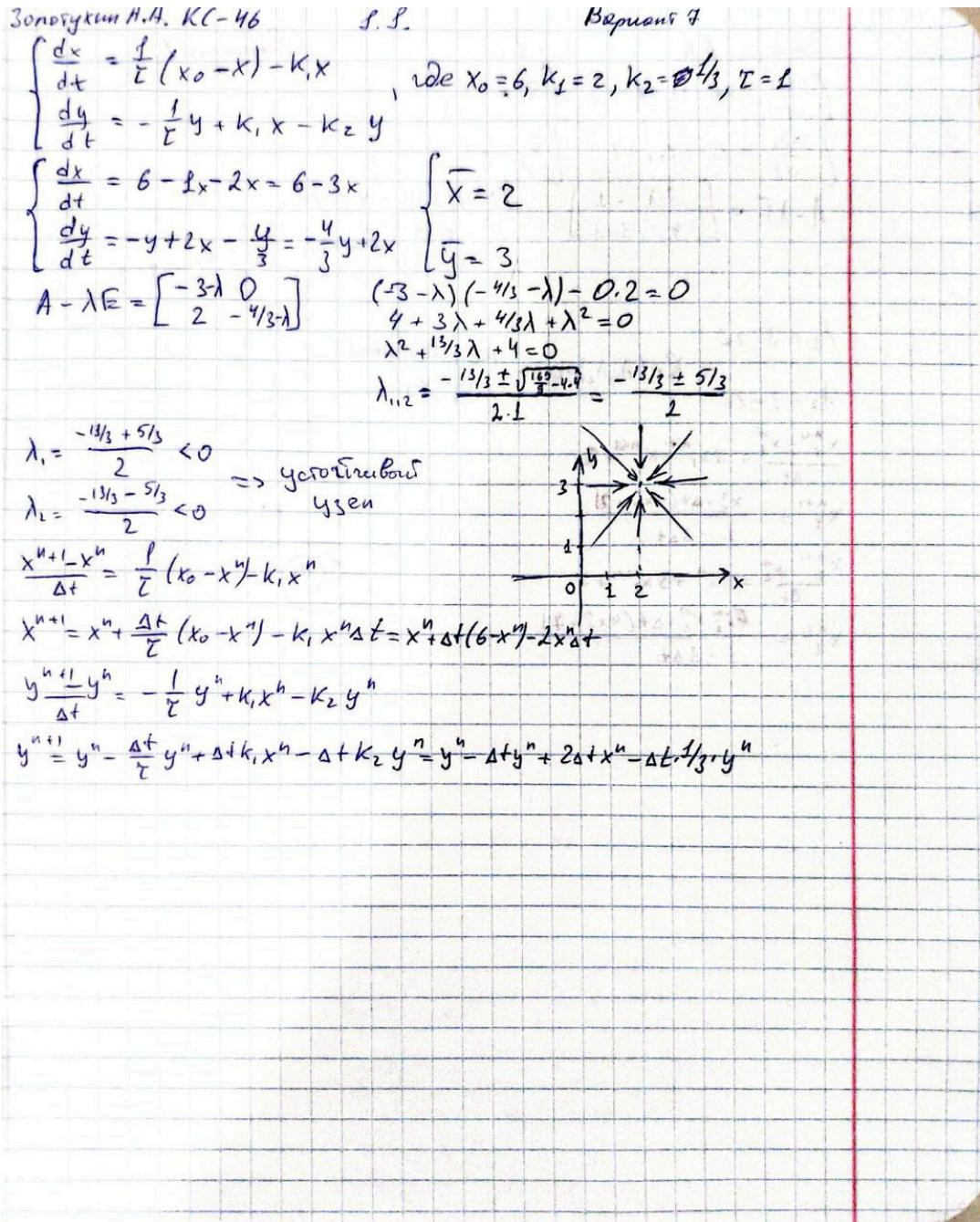
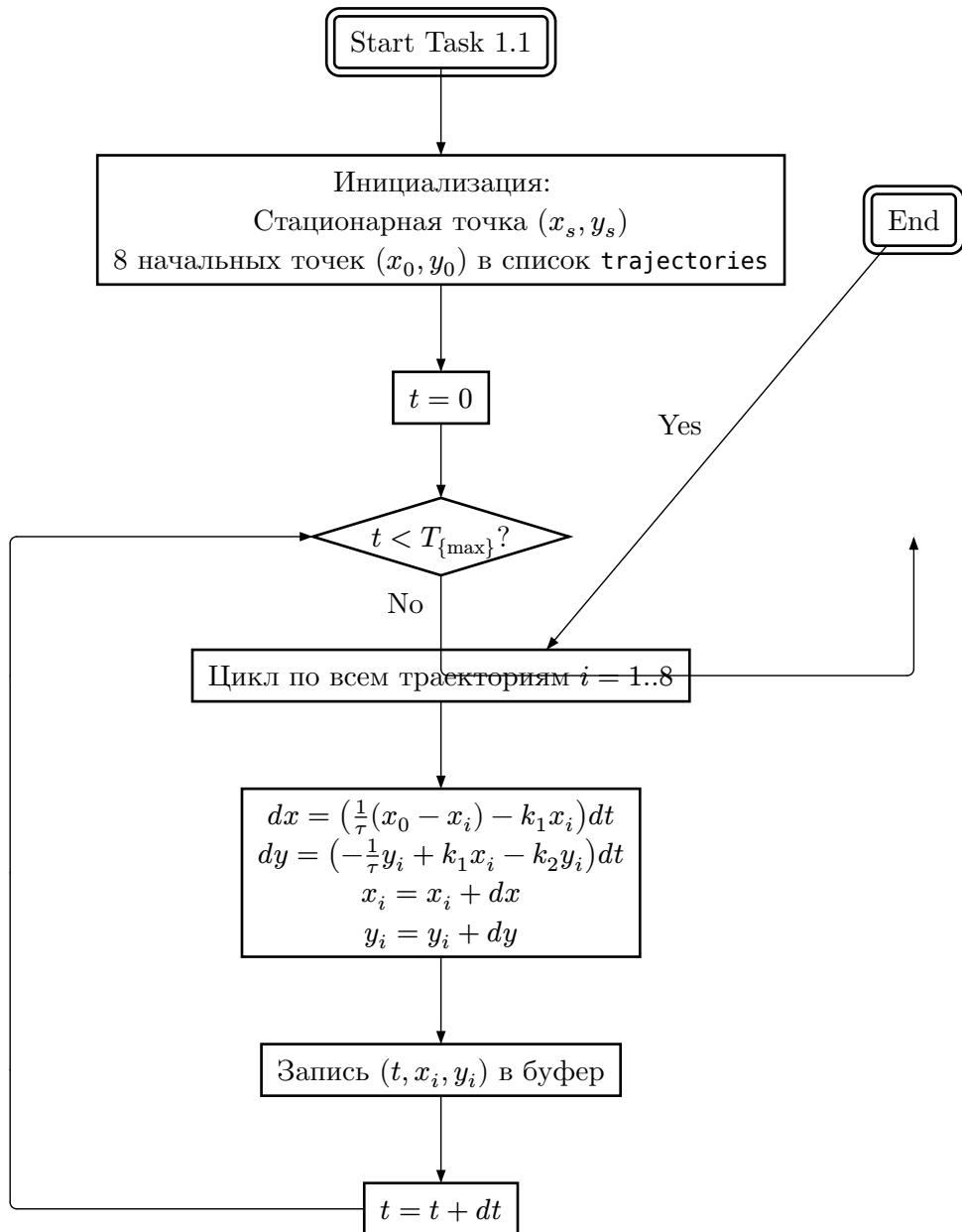


Рис. 1: Аналитическое решение.

Алгоритм программы



Графики

На Рис. 2 представлен фазовый портрет.

Фазовый портрет

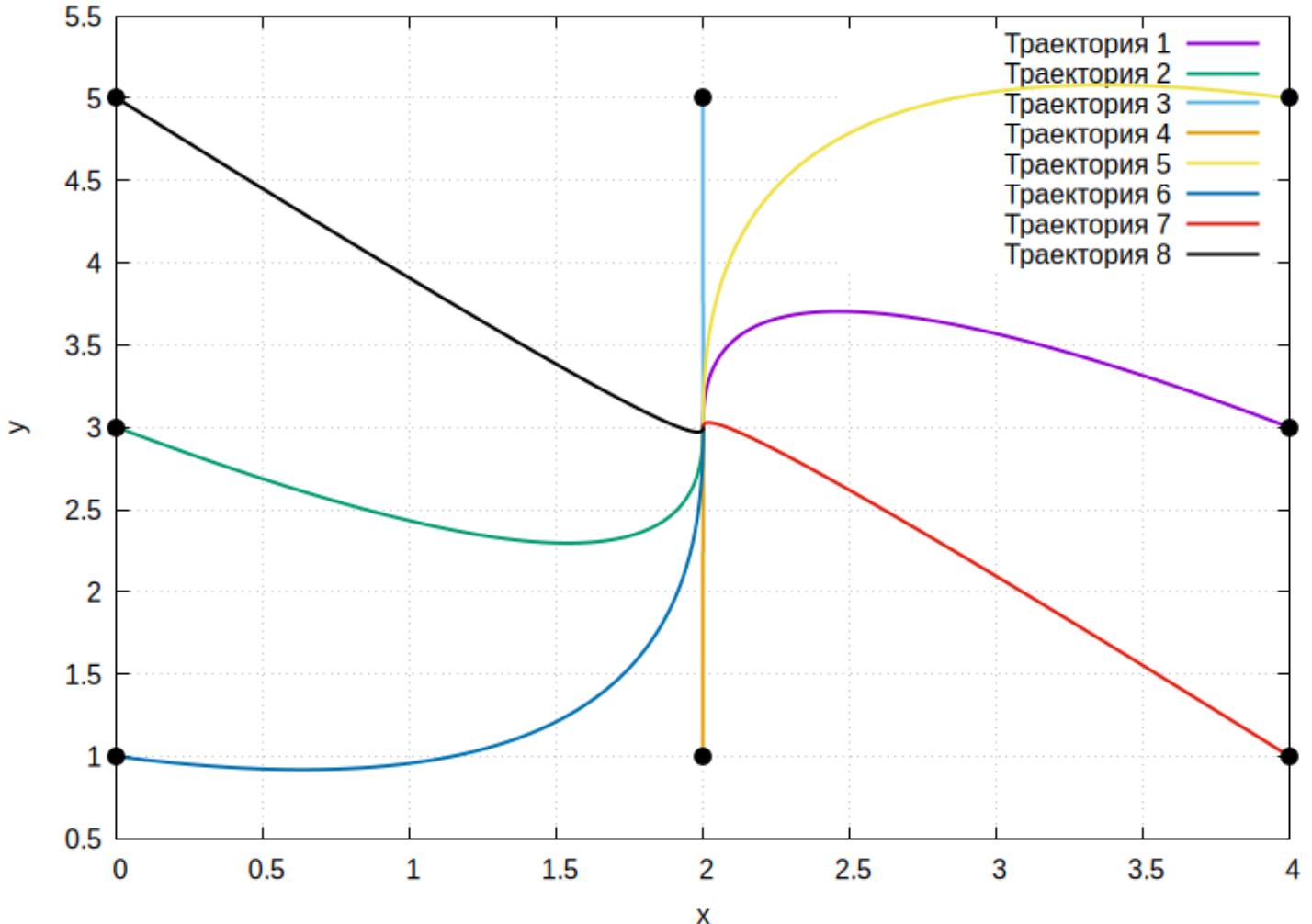


Рис. 2: Фазовый портрет.

На Рис. 3 представлены зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

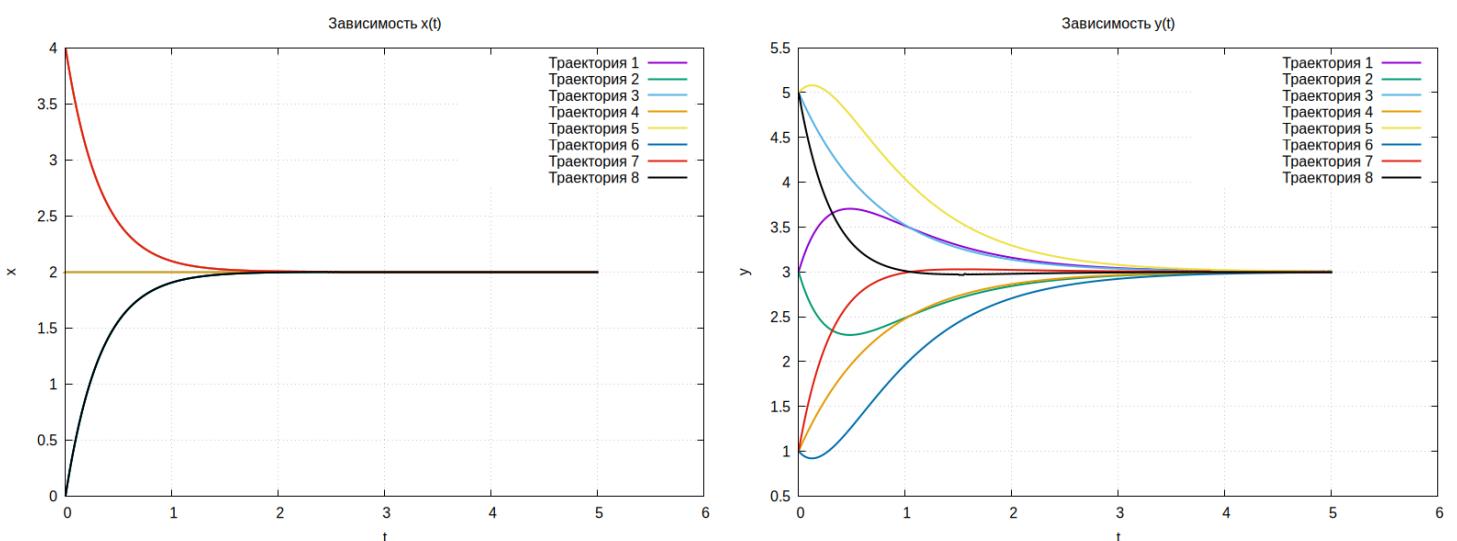


Рис. 3: Зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

Работа 1.2

Аналитическое решение

На Рис. 4 представлено аналитическое решение.

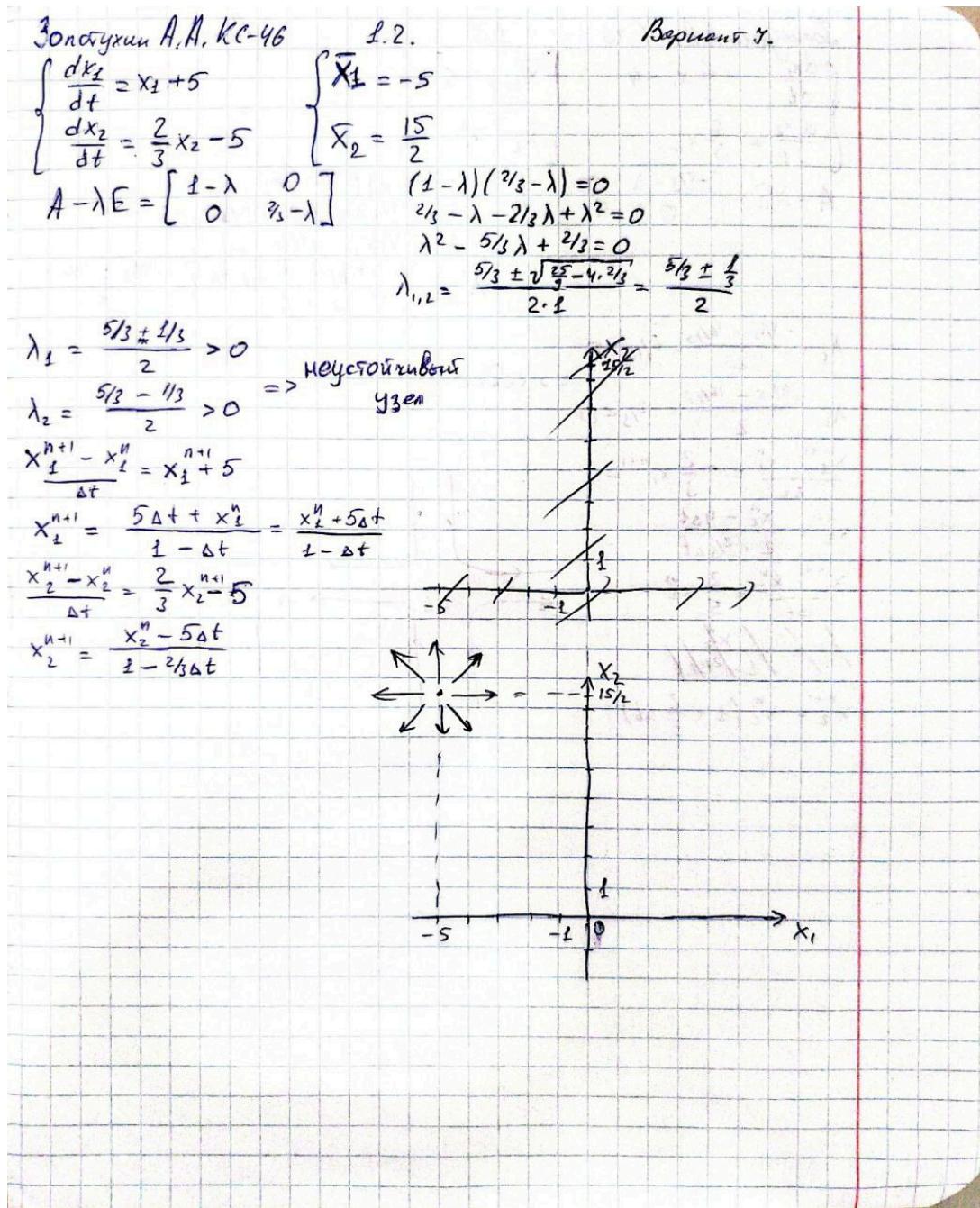


Рис. 4: Аналитическое решение.

Алгоритм программы

Графики

На Рис. 5 представлен фазовый портрет.

Фазовый портрет

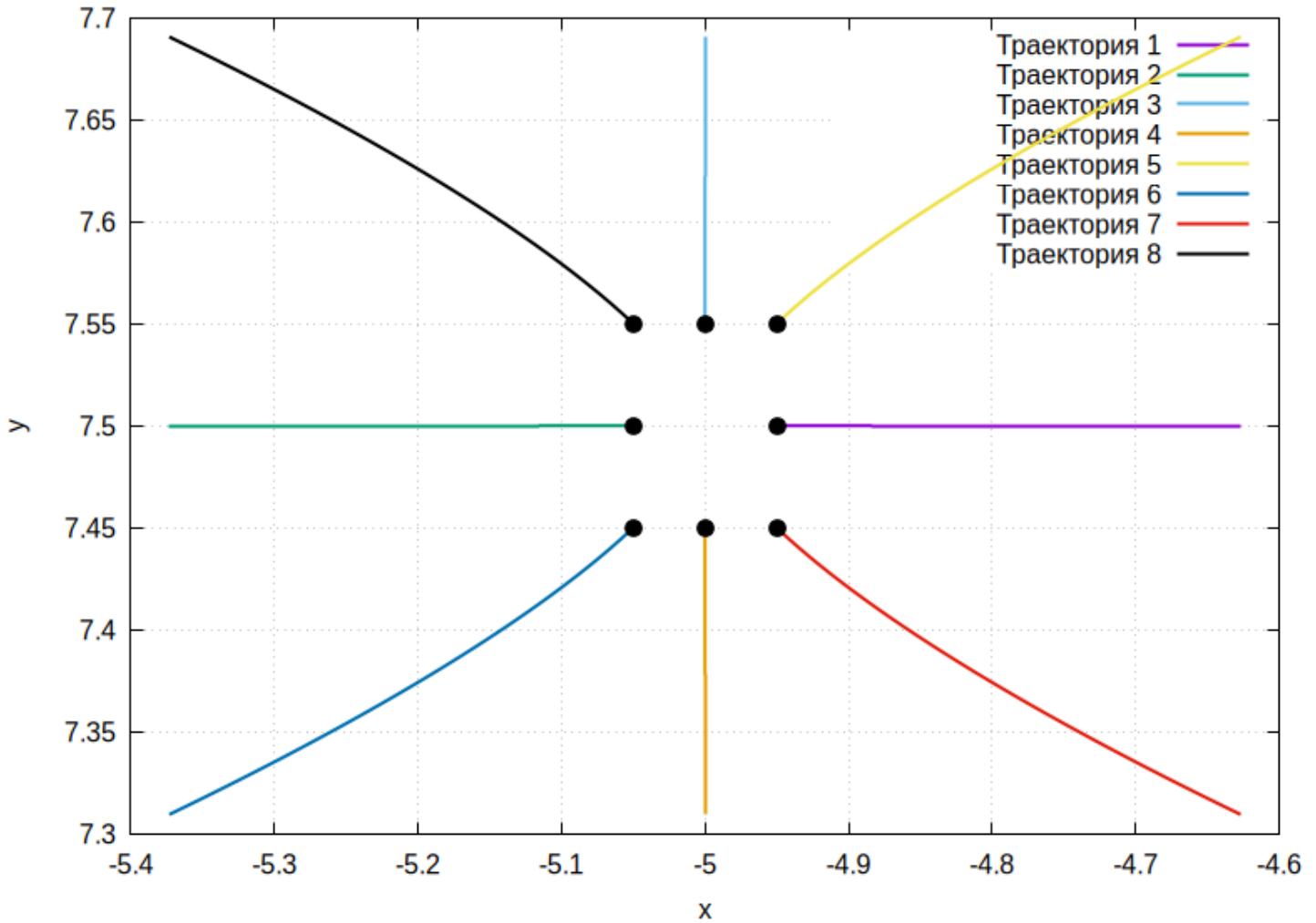


Рис. 5: Фазовый портрет.

На Рис. 6 представлены зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

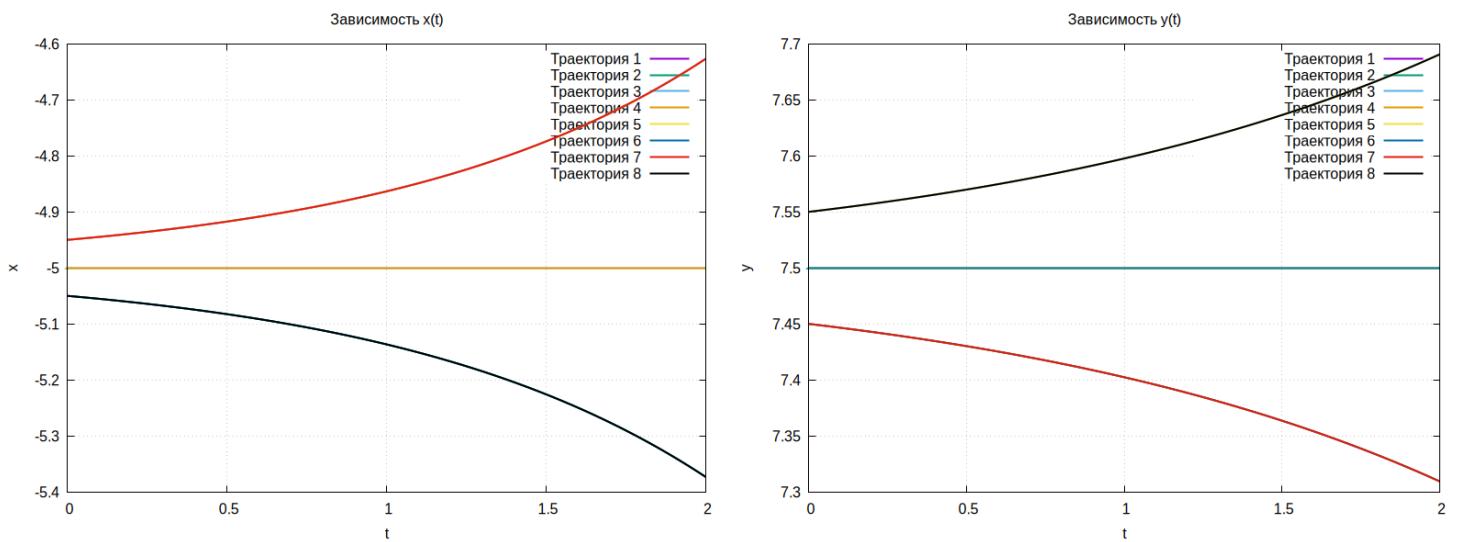


Рис. 6: Зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

Работа 1.3

Аналитическое решение

На Рис. 7 представлено аналитическое решение.

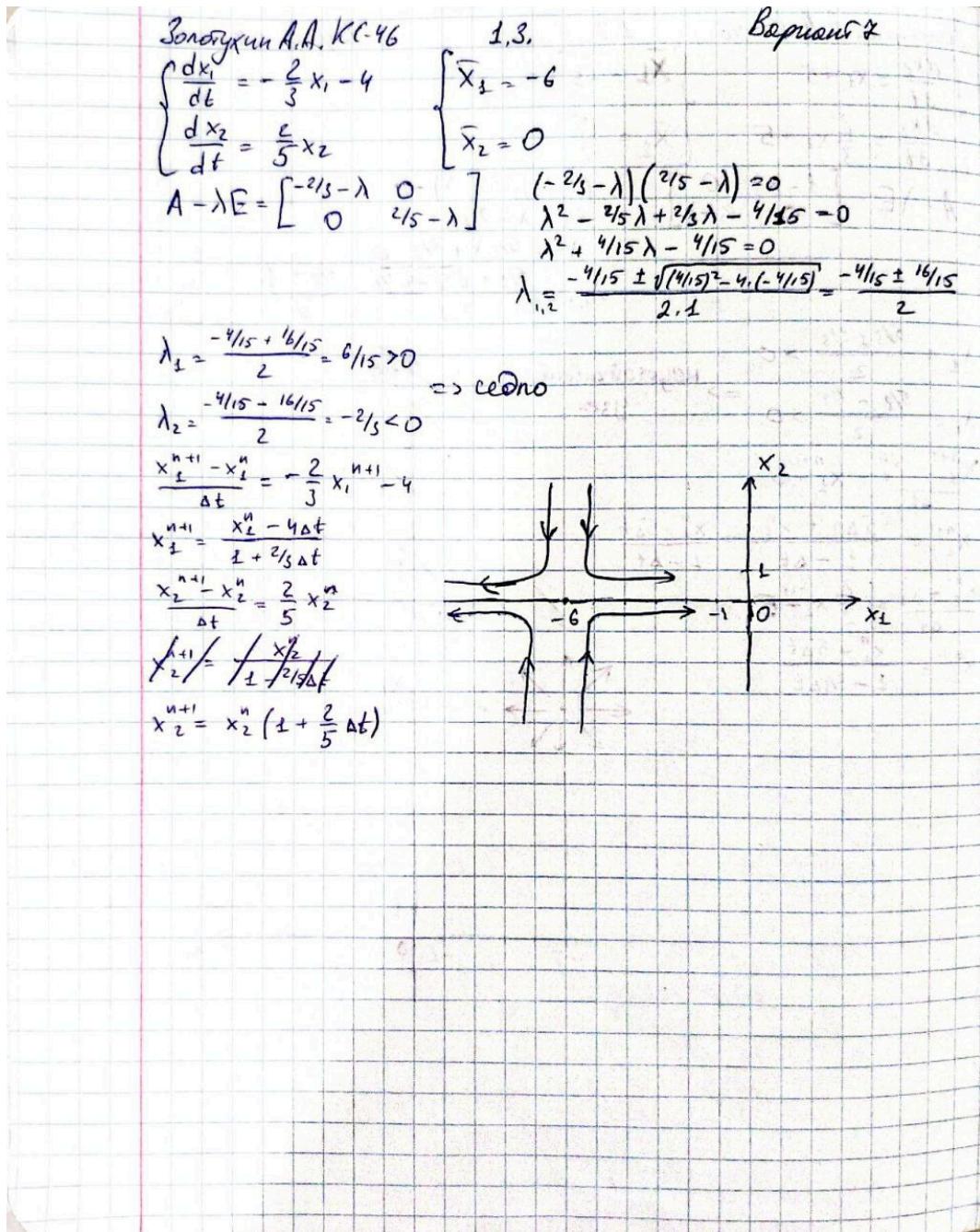


Рис. 7: Аналитическое решение.

Алгоритм программы

Графики

На Рис. 8 представлен фазовый портрет.

Фазовый портрет

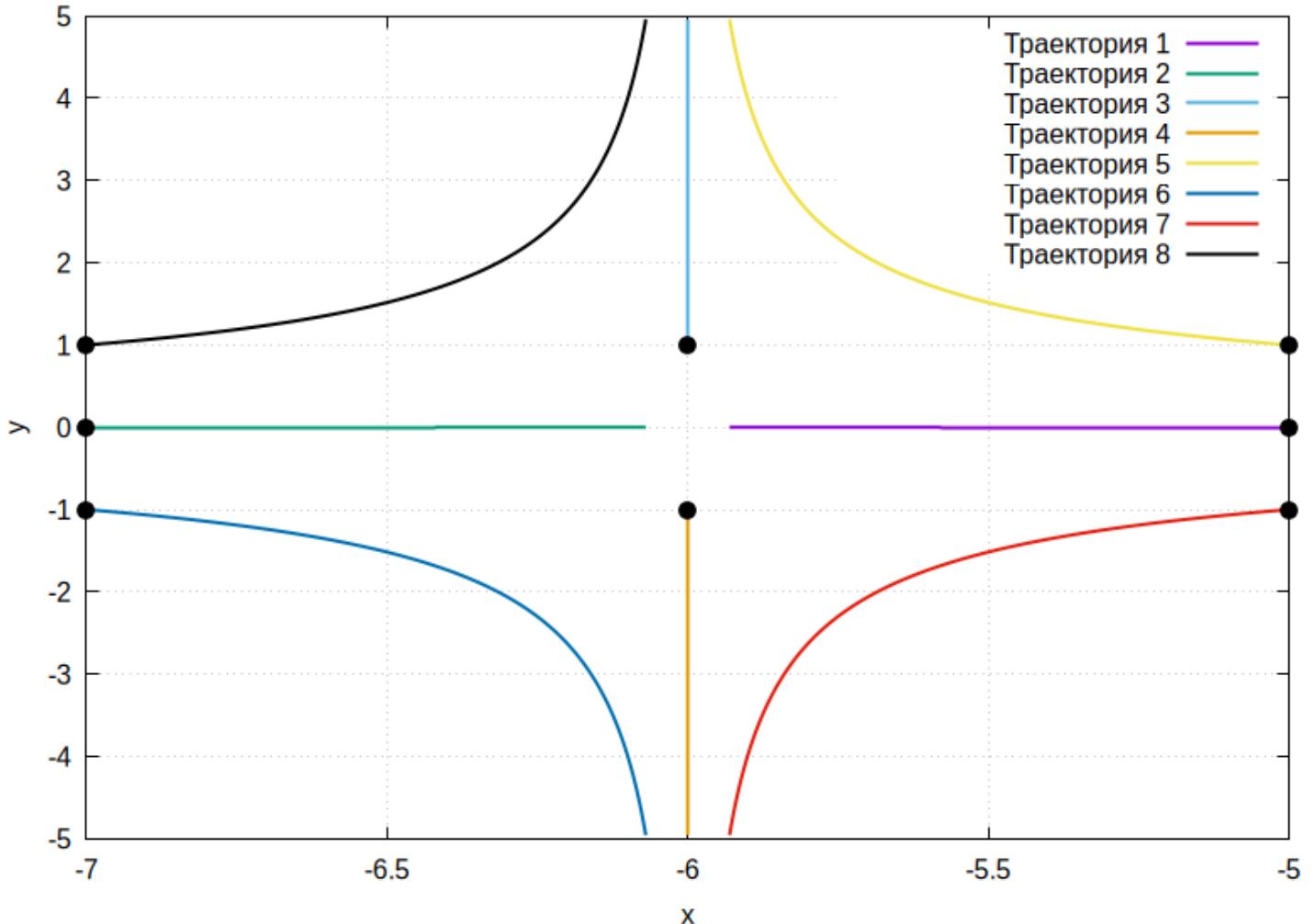


Рис. 8: Фазовый портрет.

На Рис. 9 представлены зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

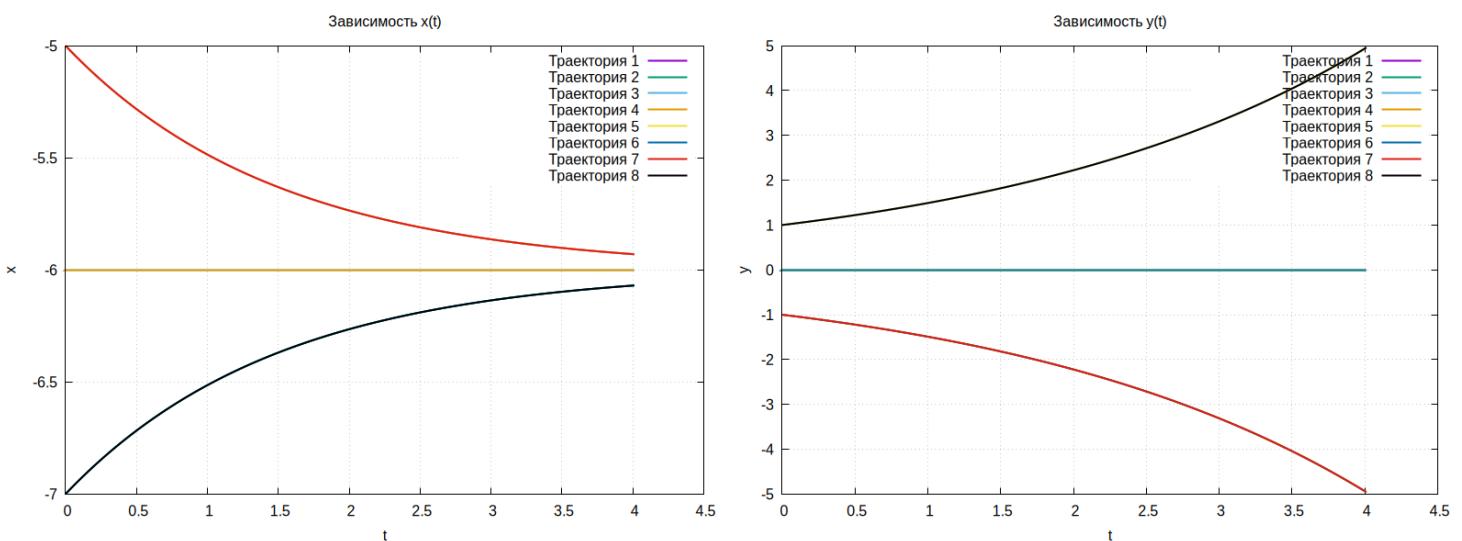


Рис. 9: Зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

Работа 1.4

Аналитическое решение

На Рис. 10 представлено аналитическое решение.

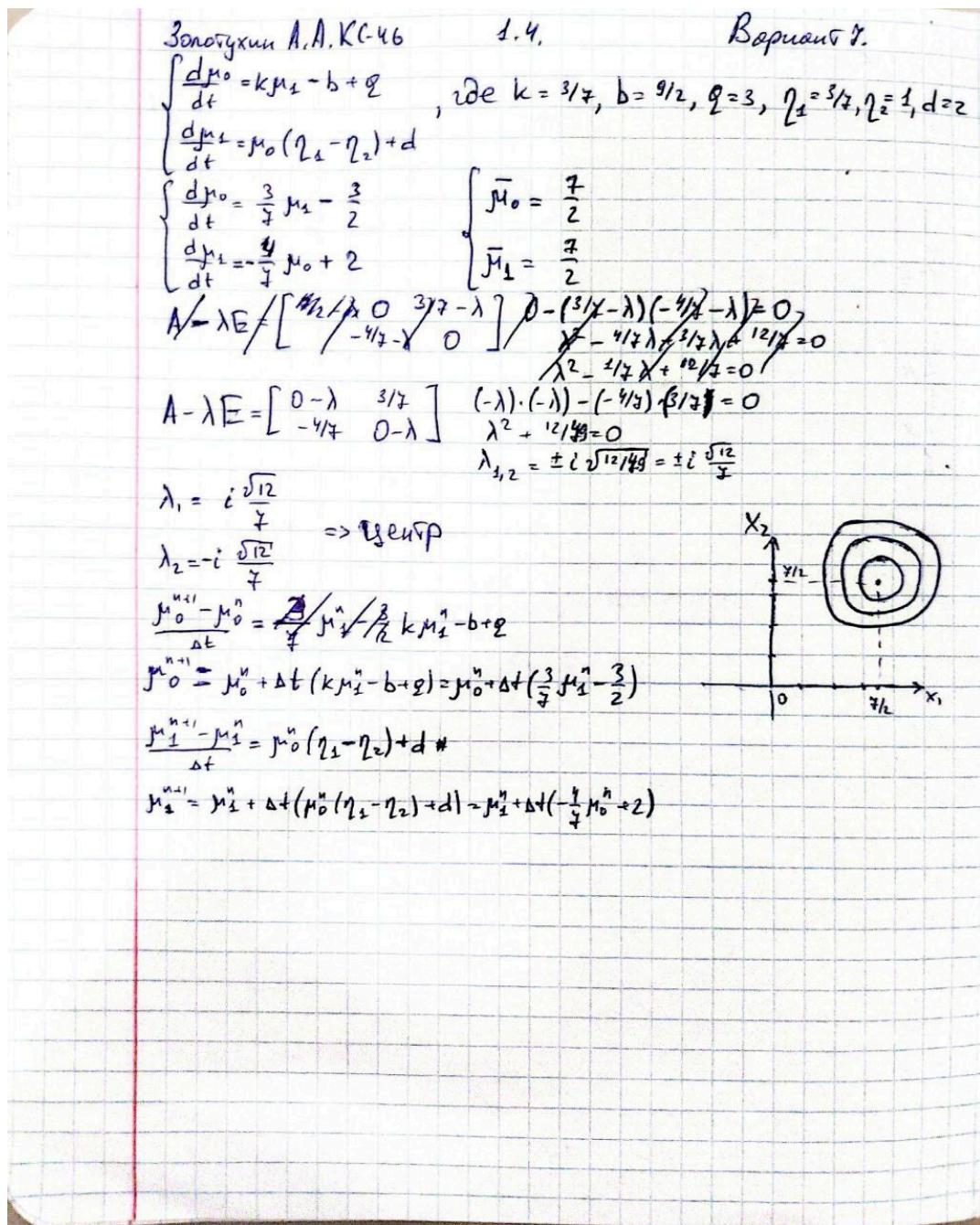


Рис. 10: Аналитическое решение.

Алгоритм программы

Графики

На Рис. 11 представлен фазовый портрет.

Фазовый портрет

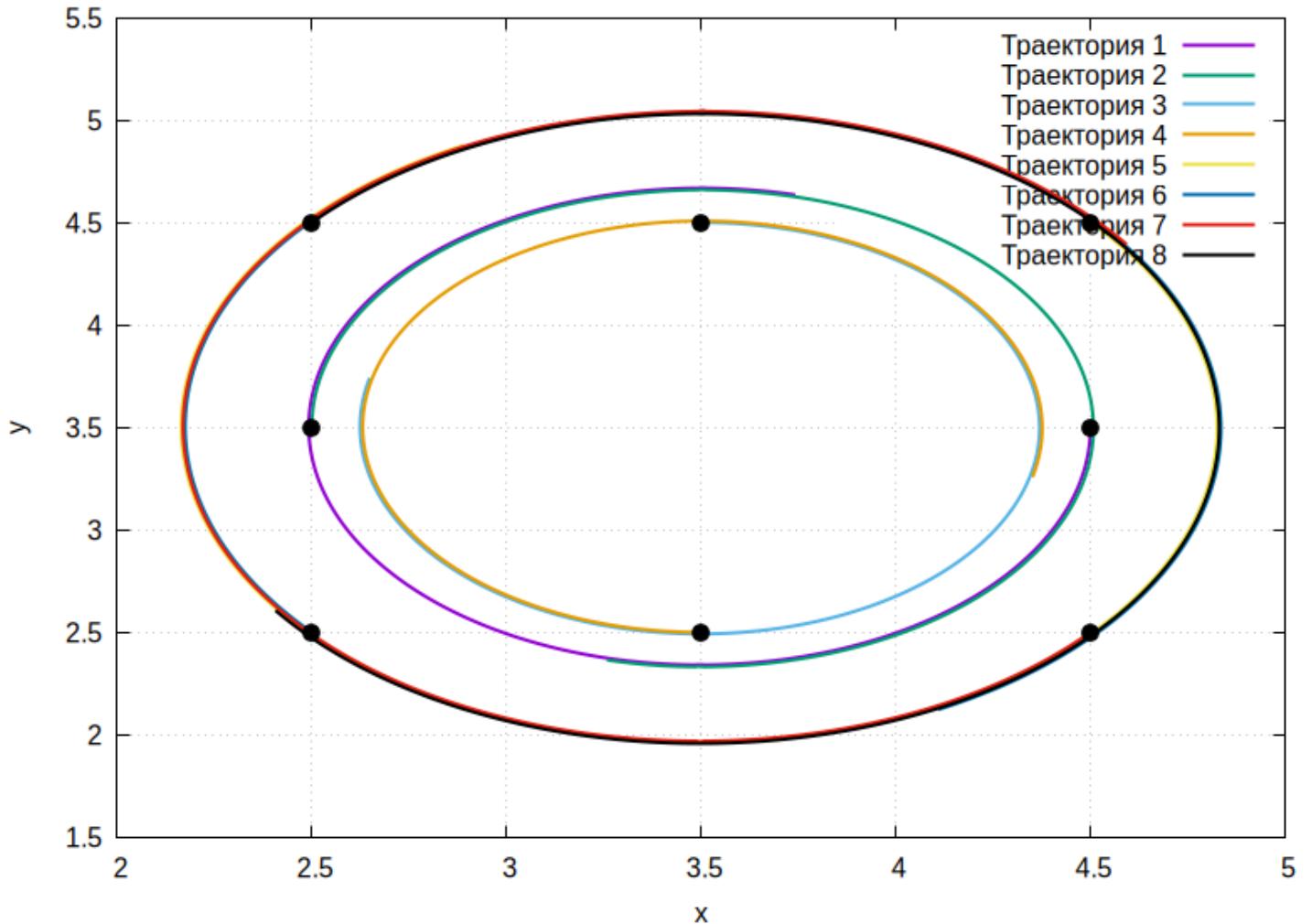


Рис. 11: Фазовый портрет.

На Рис. 12 представлены зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

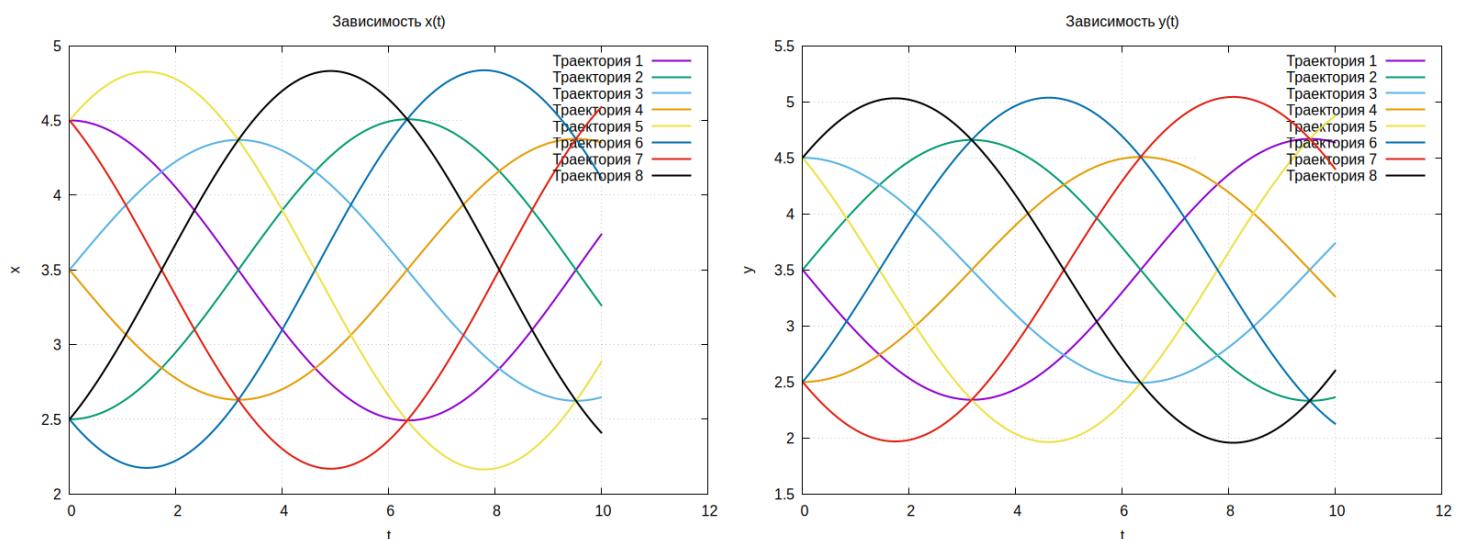


Рис. 12: Зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

Работа 1.5

Аналитическое решение

На Рис. 13 представлено аналитическое решение.

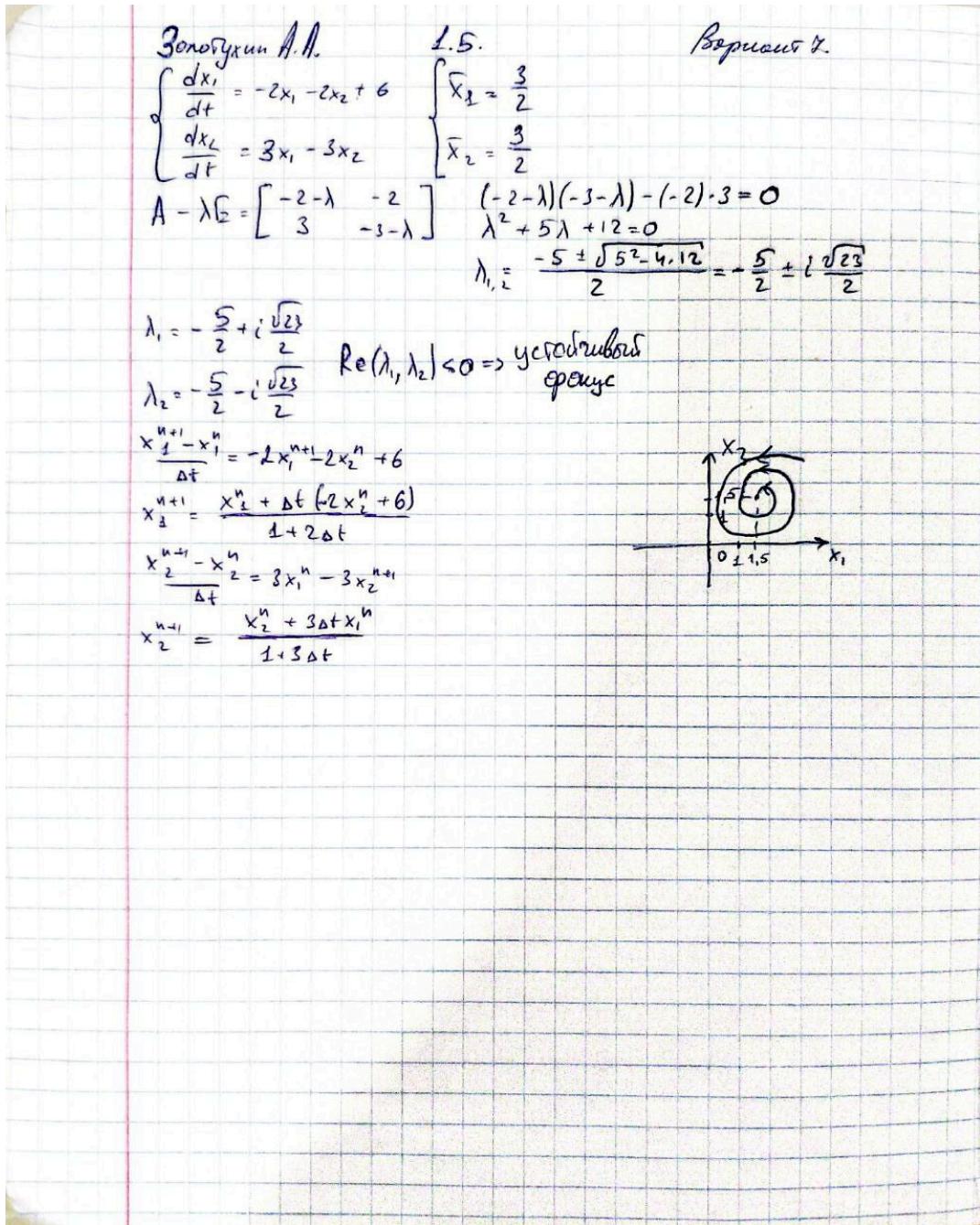


Рис. 13: Аналитическое решение.

Алгоритм программы

Графики

На Рис. 14 представлен фазовый портрет.

Фазовый портрет

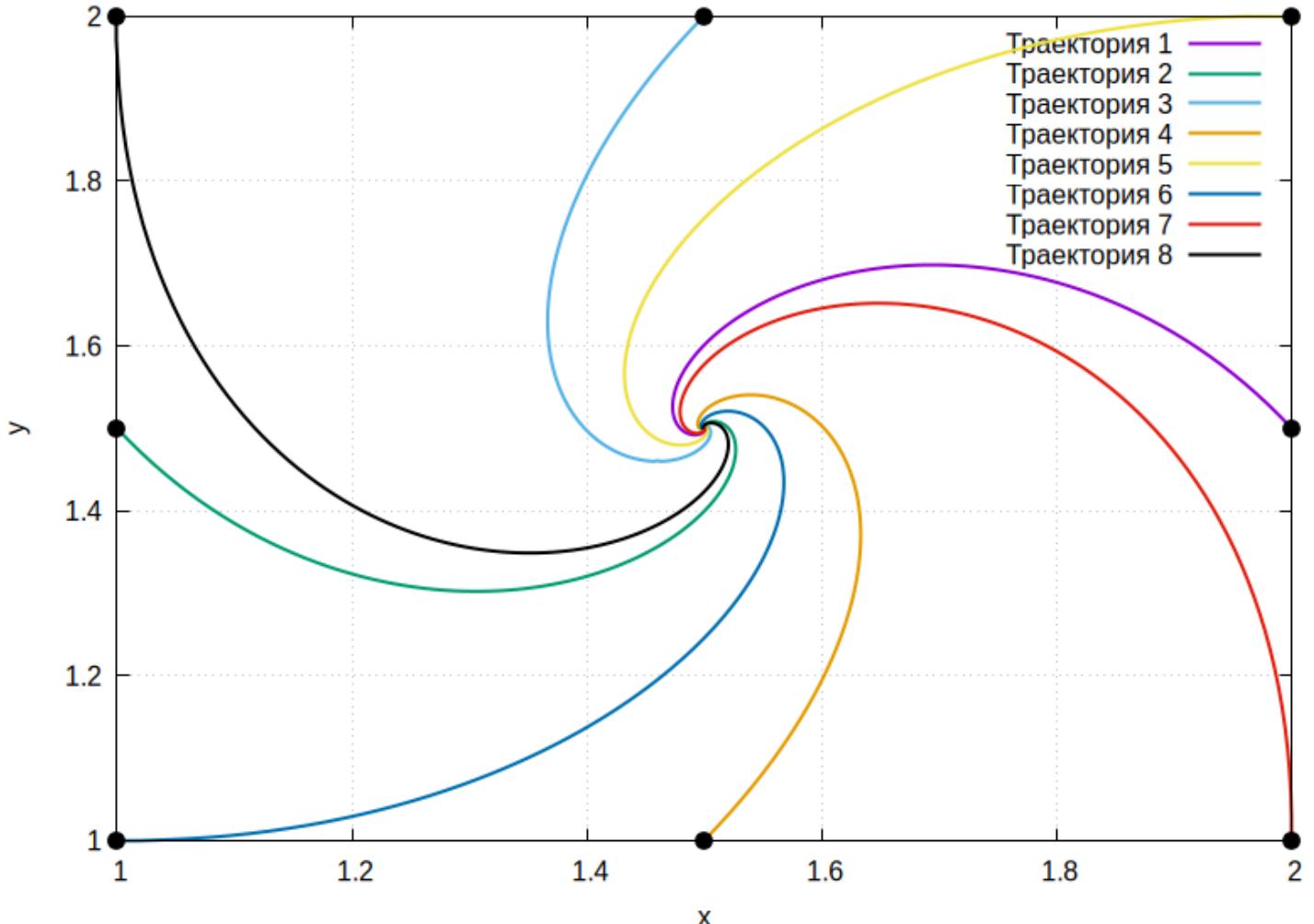


Рис. 14: Фазовый портрет.

На Рис. 15 представлены зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

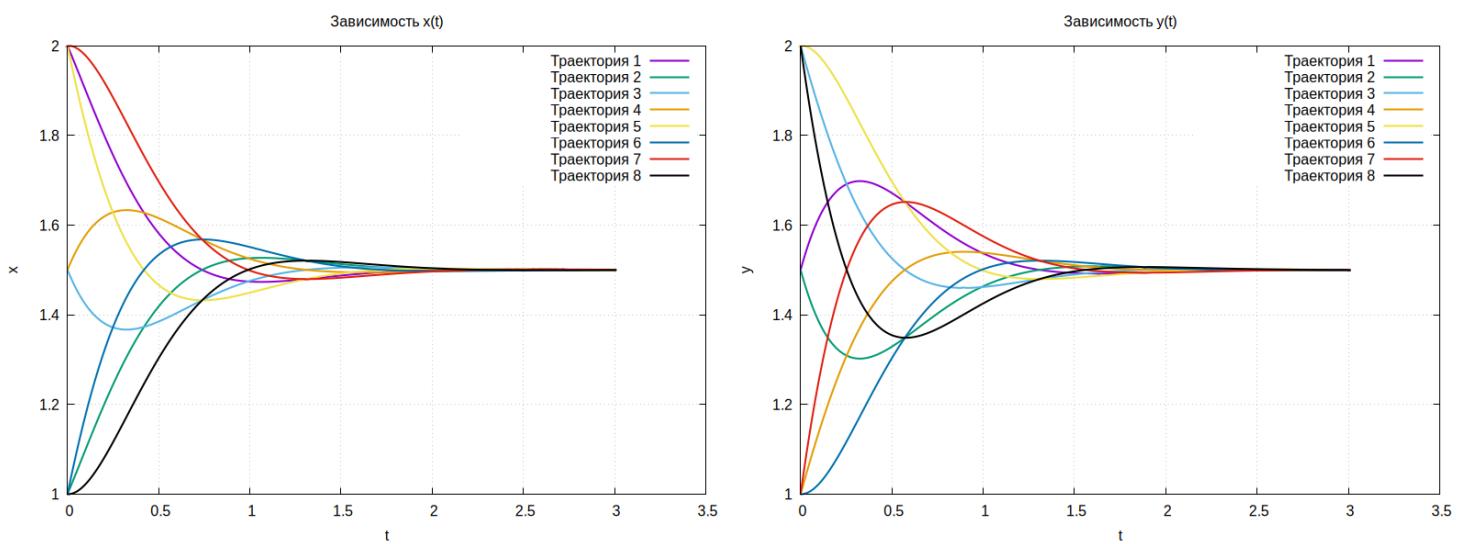


Рис. 15: Зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

Работа 1.6

Аналитическое решение

На Рис. 16 представлено аналитическое решение.

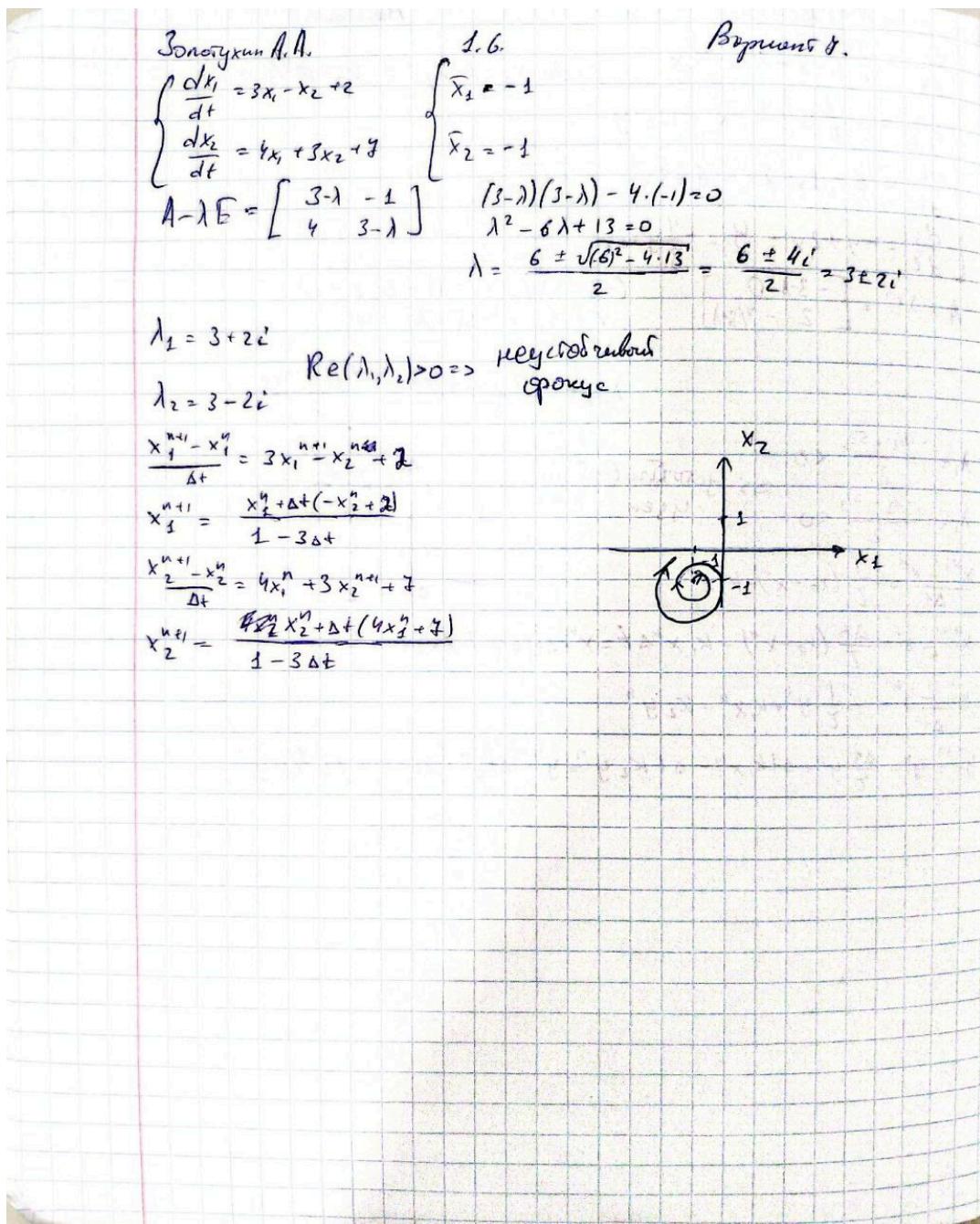
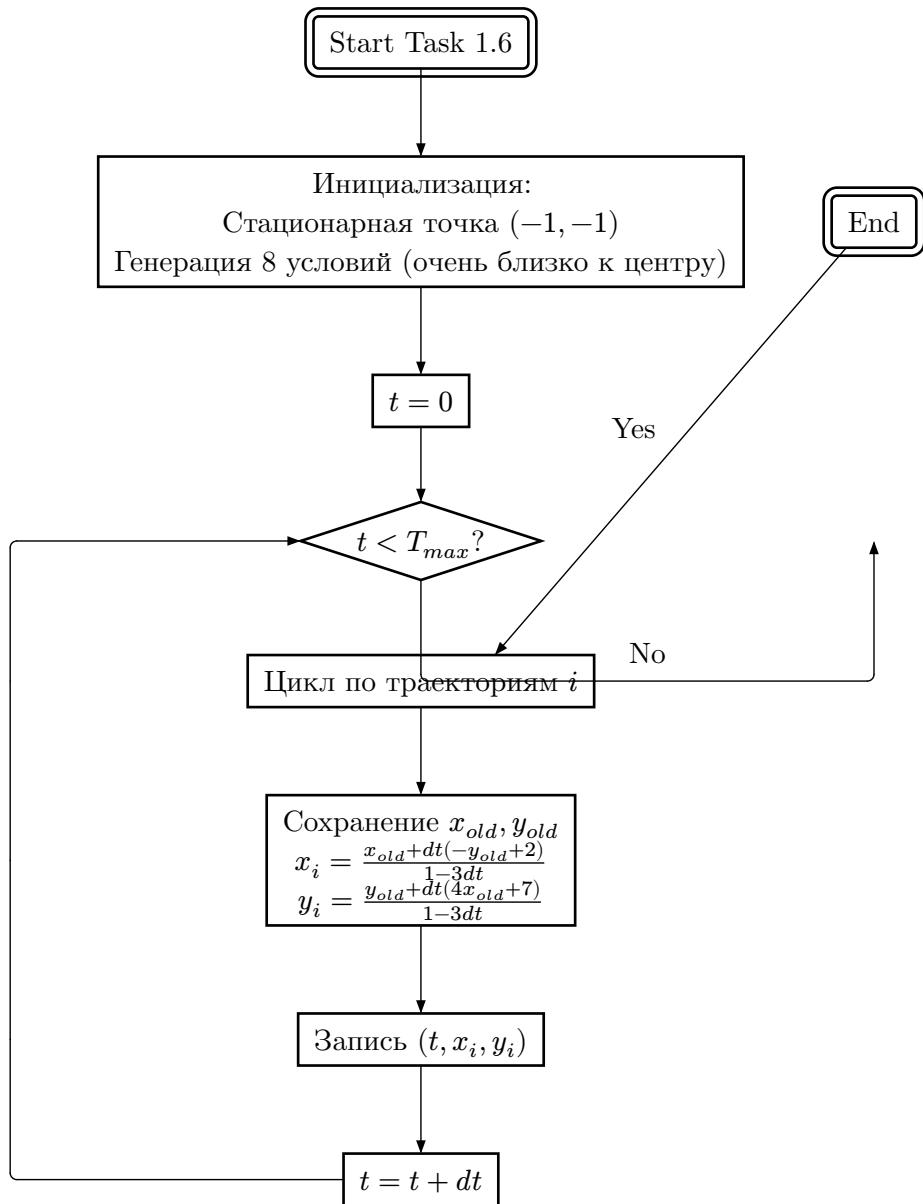


Рис. 16: Аналитическое решение.

Алгоритм программы



Графики

На Рис. 17 представлен фазовый портрет.

Фазовый портрет

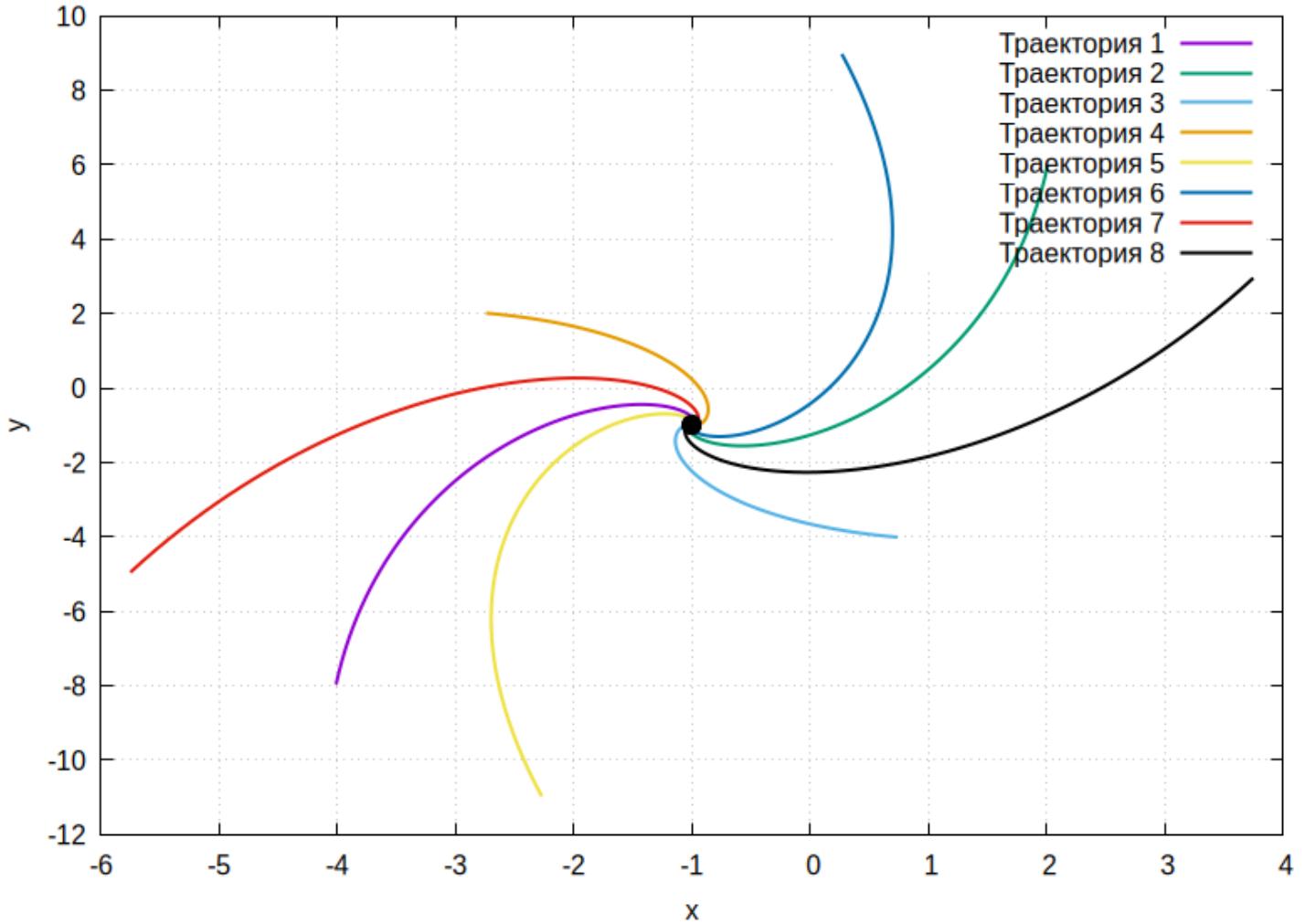


Рис. 17: Фазовый портрет.

На Рис. 18 представлены зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

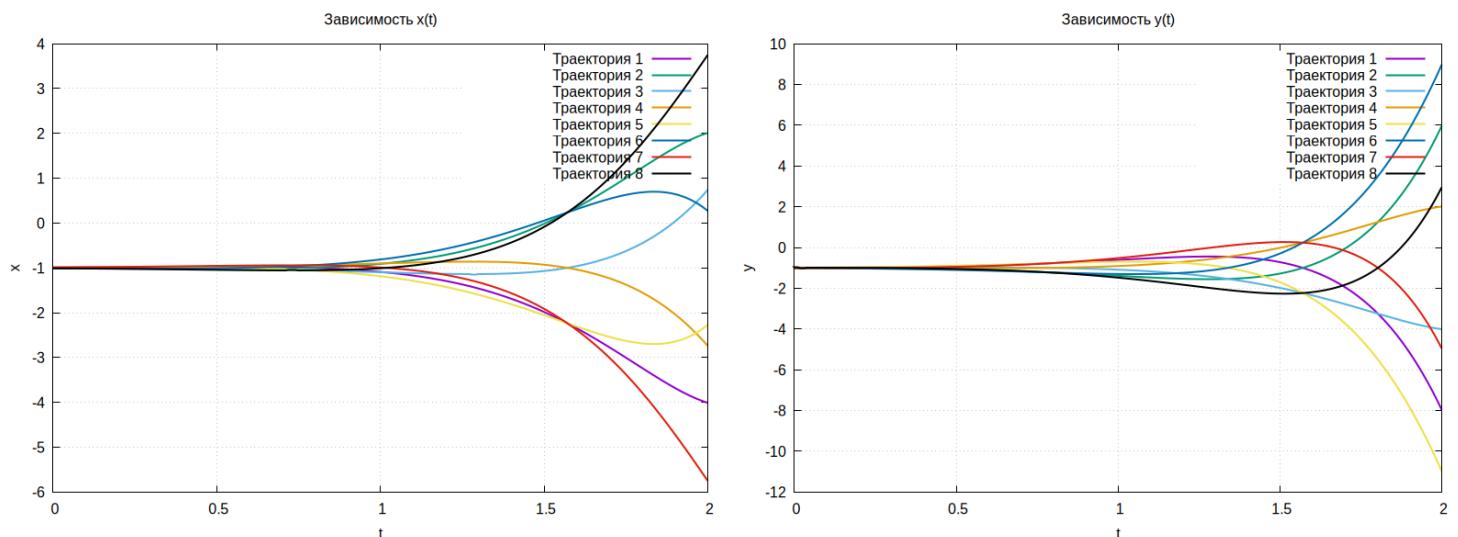


Рис. 18: Зависимости $x(t)$ и $y(t)$.

Код

```
#ifndef CONSTANTS_H
#define CONSTANTS_H

#include <string>

namespace Constants {
    const std::string DAT_DIR = "plots/dat-files/";

    namespace Task1 {
        const double x0 = 6.0;
        const double k1 = 2.0;
        const double k2 = 1.0 / 3.0;
        const double tau = 1.0;

        const double dt = 0.01;
        const double T = 5.0;
        const std::string filename = "task1.dat";
    }

    namespace Task2 {
        const double dt = 0.01;
        const double T = 2.0;
        const std::string filename = "task2.dat";
    }

    namespace Task3 {
        const double dt = 0.01;
        const double T = 4.0;
        const std::string filename = "task3.dat";
    }

    namespace Task4 {
        const double k = 3.0 / 7.0;
        const double b = 9.0 / 2.0;
        const double q = 3.0;
        const double eta1 = 3.0 / 7.0;
        const double eta2 = 1.0;
        const double d = 2.0;

        const double dt = 0.01;
        const double T = 10.0;
        const std::string filename = "task4.dat";
    }

    namespace Task5 {
        const double dt = 0.01;
        const double T = 3.0;
        const std::string filename = "task5.dat";
    }

    namespace Task6 {
        const double dt = 0.01;
        const double T = 2;
        const std::string filename = "task6.dat";
    }
}

#endif
```

```

#include <iostream>
#include <vector>
#include <cmath>
#include <fstream>
#include <iomanip>

#include "Constants.h"

struct Point {
    double x;
    double y;
};

void saveToDat(const std::string&, const std::vector<std::vector<Point>>&, double);
std::vector<Point> generateInitialConditions(double, double, double);
void solveTask1();
void solveTask2();
void solveTask3();
void solveTask4();
void solveTask5();
void solveTask6();

int main() {
    solveTask1();
    solveTask2();
    solveTask3();
    solveTask4();
    solveTask5();
    solveTask6();

    return 0;
}

void saveToDat(const std::string& filename, const std::vector<std::vector<Point>>& trajectories,
double dt) {
    std::string path = Constants::DAT_DIR + filename;
    std::ofstream file(path);

    if (!file.is_open()) {
        std::cerr << "Ошибка: не удалось открыть файл " << path << std::endl;
        return;
    }

    file << std::fixed << std::setprecision(6);

    for (std::vector

```

```

return {
    {xs + epsilon, ys}, {xs - epsilon, ys},
    {xs, ys + epsilon}, {xs, ys - epsilon},
    {xs + epsilon, ys + epsilon}, {xs - epsilon, ys - epsilon},
    {xs + epsilon, ys - epsilon}, {xs - epsilon, ys + epsilon}
};

}

void solveTask1() {
    using namespace Constants::Task1;

    double xs = x0 / (1.0 + k1 * tau);
    double ys = (k1 * xs) / (1.0/tau + k2);

    std::vector<Point> starts = generateInitialConditions(xs, ys, 2.0);
    std::vector<std::vector<Point>> trajectories;

    for (Point p : starts) {
        std::vector<Point> traj;
        traj.push_back(p);
        double x = p.x;
        double y = p.y;
        for (double t = 0; t < T; t += dt) {
            double dx = dt * (1.0/tau * (x0 - x) - k1 * x);
            double dy = dt * (-1.0/tau * y + k1 * x - k2 * y);

            x += dx;
            y += dy;

            traj.push_back({x, y});
        }
        trajectories.push_back(traj);
    }

    saveToDat(filename, trajectories, dt);
}

void solveTask2() {
    using namespace Constants::Task2;

    double x1s = -5.0;
    double x2s = 15.0 / 2.0;

    std::vector<Point> starts = generateInitialConditions(x1s, x2s, 0.05);
    std::vector<std::vector<Point>> trajectories;

    for (Point p : starts) {
        std::vector<Point> traj;
        traj.push_back(p);
        double x1 = p.x;
        double x2 = p.y;
        for (double t = 0; t < T; t += dt) {
            x1 = (x1 + 5.0 * dt) / (1.0 - dt);
            x2 = (x2 - 5.0 * dt) / (1.0 - (2.0/3.0) * dt);

            traj.push_back({x1, x2});
        }
        trajectories.push_back(traj);
    }
}

```

```

    saveToDat(filename, trajectories, dt);
}

void solveTask3() {
    using namespace Constants::Task3;

    double x1s = -6.0;
    double x2s = 0.0;

    std::vector<Point> starts = generateInitialConditions(x1s, x2s, 1.0);
    std::vector<std::vector<Point>> trajectories;

    for (Point p : starts) {
        std::vector<Point> traj;
        traj.push_back(p);
        double x1 = p.x;
        double x2 = p.y;
        for (double t = 0; t < T; t += dt) {
            x1 = (x1 - 4.0 * dt) / (1.0 + (2.0/3.0) * dt);
            x2 = x2 * (1.0 + (2.0/5.0) * dt);

            traj.push_back({x1, x2});
        }
        trajectories.push_back(traj);
    }

    saveToDat(filename, trajectories, dt);
}

void solveTask4() {
    using namespace Constants::Task4;

    double muls = (b - q) / k;
    double mu0s = -d / (etal - eta2);

    std::vector<Point> starts = generateInitialConditions(mu0s, muls, 1.0);
    std::vector<std::vector<Point>> trajectories;

    for (Point p : starts) {
        std::vector<Point> traj;
        traj.push_back(p);
        double mu0 = p.x;
        double mul = p.y;
        for (double t = 0; t < T; t += dt) {
            double dmu0 = dt * (k * mul - b + q);
            double dmul = dt * (mu0 * (etal - eta2) + d);

            mu0 += dmu0;
            mul += dmull;

            traj.push_back({mu0, mul});
        }
        trajectories.push_back(traj);
    }

    saveToDat(filename, trajectories, dt);
}

void solveTask5() {
    using namespace Constants::Task5;

```

```

double x1s = 3.0/2.0;
double x2s = 3.0/2.0;

std::vector<Point> starts = generateInitialConditions(x1s, x2s, 0.5);
std::vector<std::vector<Point>> trajectories;

for (Point p : starts) {
    std::vector<Point> traj;
    traj.push_back(p);
    double x1 = p.x;
    double x2 = p.y;
    for (double t = 0; t < T; t += dt) {
        double x1_old = x1;
        double x2_old = x2;

        x1 = (x1_old + dt * (-2.0 * x2_old + 6.0)) / (1.0 + 2.0 * dt);
        x2 = (x2_old + dt * 3.0 * x1_old) / (1.0 + dt * 3.0);

        traj.push_back({x1, x2});
    }
    trajectories.push_back(traj);
}

saveToDat(filename, trajectories, dt);
}

void solveTask6() {
    using namespace Constants::Task6;

    double x1s = -1.0;
    double x2s = -1.0;

    std::vector<Point> starts = generateInitialConditions(x1s, x2s, 0.01);
    std::vector<std::vector<Point>> trajectories;

    for (Point p : starts) {
        std::vector<Point> traj;
        traj.push_back(p);
        double x1 = p.x;
        double x2 = p.y;
        for (double t = 0; t < T; t += dt) {
            double x1_old = x1;
            double x2_old = x2;

            x1 = (x1_old + dt * (-x2_old + 2.0)) / (1.0 - 3.0 * dt);
            x2 = (x2_old + dt * (4.0 * x1_old + 7.0)) / (1.0 - dt * 3.0);

            traj.push_back({x1, x2});
        }
        trajectories.push_back(traj);
    }

    saveToDat(filename, trajectories, dt);
}

```

Выводы

В ходе выполнения лабораторных работ было проведено исследование динамических систем, описываемых системами обыкновенных дифференциальных уравнений. Для каждой задачи были выполнены аналитические расчёты стационарных точек и определён тип их устойчивости по первому методу Ляпунова (через собственные числа матрицы Якоби).

Затем была реализована программа на языке C++, численно решавшая данные системы с использованием различных схем интегрирования (явная схема Эйлера, неявная схема, смешанные схемы). Полученные результаты визуализированы в виде фазовых портретов и графиков зависимости переменных от времени.

Численное моделирование подтвердило аналитические выводы о типе устойчивости стационарных точек.

- в задаче 1.1 наблюдается устойчивый узел: траектории сходятся к стационарной точке;
- в задаче 1.2 точка является неустойчивым узлом
- в задаче 1.3 наблюдается седло: траектории приближаются к точке по одной оси и удаляются по другой;
- в задаче 1.4 система демонстрирует поведение типа центр, траектории образуют замкнутые орбиты;
- в задаче 1.5 виден устойчивый фокус: траектории по спирали сходятся к неподвижной точке;
- в задаче 1.6 наблюдается неустойчивый фокус: траектории по спирали расходятся от стационарной точки.