Технически университет - София Факултет по приложна математика и информатика

Курсова работа

Числено моделиране с обикновенни диференциални уравнения

Студент: Кристиян Кръчмаров Преподавател: доц. д-р. Богдан Гилев

Съдържание

1	Зад	ачи																		
	1.1	Задача	1 .																	
	1.2	Задача	2 .																	
	1.3	Задача	3 .																	
	1.4	Задача	4 .	 ٠																
2	Роп	пения																		
4																				
	2.1	Задача	1.																	
	2.2	Задача	2 .			٠		٠			٠		٠					٠	٠	
	2.3	Задача	3 .																	
	2.4	Залаца	4																	

1 Задачи

1.1 Задача 1

Да се реши системата по Рунге - Кута:

$$\begin{vmatrix} \frac{dy_1}{dx} = y_2 \\ \frac{dy_2}{dx} = f(x, y_1, y_2) \end{vmatrix}$$
при
$$\begin{vmatrix} y_1(0) = 0 \\ y_2(0) = y_{20} \end{vmatrix}$$
 (1)

където:

$$f(x, y_1, y_2) = -axy_2 - x^2y_1$$
 $a = 0.05$ $y_{20} = -\frac{1}{6}$

1.2 Задача 2

Да се сведе до система и да се реши по метода на матричната експонента уравнението при нулеви начални условия

$$y'' + 3y' = xe^{-2x} (2)$$

1.3 Задача 3

Да се реши граничната задача по метода на крайните разлики

$$x'' + \frac{1}{t}x' + \left(\frac{16}{t^2}\right)x = \sin\left(\frac{1}{t^2}\right) \qquad t \in [1; 4]; \ x(1) = -0.3; \ x(4) = 0.4 \ (3)$$

1.4 Задача 4

Да се реши граничната задача по метода на стрелбата

$$x'' + \frac{1}{t}x' + \left(\frac{16}{t^2}\right)x = \sin\left(\frac{1}{t^2}\right) \qquad t \in [1; 4]; \ x(1) = -0.3; \ x(4) = 0.4 \ (4)$$

2 Решения

2.1 Задача 1

 $k_{1,1} = h \cdot f(x_i, y_{1i}, y_{2i})$

Методът на Рунге-Кута от 4ти ред се използва за числено решение на система обикновенни диференциални уравнения от вида.

$$\left| egin{array}{l} rac{dy_1}{dx} = g(x,y_1,y_2) \ rac{dy_2}{dx} = f(x,y_1,y_2) \end{array}
ight.$$
 при $\left| egin{array}{l} y_1(x_0) = y_{10} \ y_2(x_0) = y_{20} \end{array}
ight.$ където: $y_1 = y_1(x); \ y_2 = y_2(x)$

Методът се базира на апроксимация на следващата стойност на фунцкията, като използва няколко променливи за изчисляване на инкрементацията. При Метод на Рунге-Кута от 4ти ред се използват следните променливи

$$k_{2,1} = h \cdot f\left(x_i + \frac{h}{2}, y_{1,i} + \frac{k_{1,1}}{2}, y_{2,i} + \frac{k_{1,2}}{2}\right)$$

$$k_{3,1} = h \cdot f\left(x_i + \frac{h}{2}, y_{1,i} + \frac{k_{2,1}}{2}, y_{2,i} + \frac{k_{2,2}}{2}\right)$$

$$k_{4,1} = h \cdot f\left(x_i + h, y_{1,i} + k_{3,1}, y_{2,i} + k_{3,2}\right)$$

$$y_{1,i+1} = y_{1,i} + \frac{1}{6}\left(k_{1,1} + 2k_{2,1} + 2k_{3,1} + k_{4,1}\right)h$$

$$k_{1,2} = h \cdot g\left(x_i, y_{1i}, y_{2i}\right)$$

$$k_{2,2} = h \cdot g\left(x_i + \frac{h}{2}, y_{1,i} + \frac{k_{1,1}}{2}, y_{2,i} + \frac{k_{1,2}}{2}\right)$$

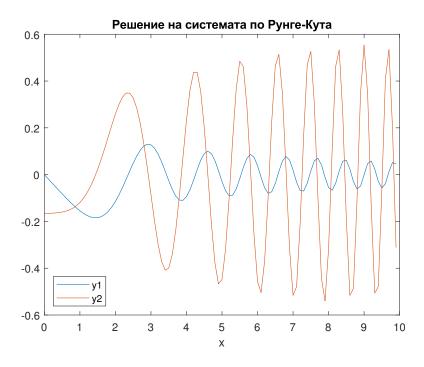
$$k_{3,2} = h \cdot g\left(x_i + \frac{h}{2}, y_{1,i} + \frac{k_{2,1}}{2}, y_{2,i} + \frac{k_{2,2}}{2}\right)$$

$$k_{4,2} = h \cdot g\left(x_i + h, y_{1,i} + k_{3,1}, y_{2,i} + k_{3,2}\right)$$

$$y_{2,i+1} = y_{2,i} + \frac{1}{6}\left(k_{1,2} + 2k_{2,2} + 2k_{3,2} + k_{4,2}\right)h$$

където $y_{1,i}$ и $y_{2,i}$ са предходни приближения, а $y_{1,i+1}$ и $y_{2,i+1}$ са текущи приближения.

```
function firstTask
% Дефиниране на началните условия
y0 = [0; -1/6];
x0 = 0;
% Дефиниране на стъпката и броя на стъпките
h = 0.1;
n = 100;
% Използване на RK4 функцията
[x, y] = RK4(@system, x0, y0, h, n);
% Графика на резултатите
plot(x,y(1,:),x,y(2,:));
title('Решение на системата по Рунге-Кута');
legend('y1', 'y2', 'Location', 'southwest', 'Orientation', 'vertical');
xlabel('x');
end
function [x, y] = RK4(f, x0, y0, h, n)
% f - функция, която връща дясната част на системата
% х0 - начална точка за решението
% у0 - началните условия
% h - стъпка на метода
% п - брой стъпки
x = x0 + (0:n-1)*h; % Изчисляваме x стойностите
y = zeros(length(y0), n); % Създаваме матрица за у
у(:,1) = у0; % Запазваме началните условия в първата колона на у
for i = 1:n-1
    k1 = f(x(i), y(:,i));
    k2 = f(x(i)+0.5*h, y(:,i)+0.5*h*k1);
    k3 = f(x(i)+0.5*h, y(:,i)+0.5*h*k2);
    k4 = f(x(i)+h, y(:,i)+h*k3);
    y(:,i+1) = y(:,i) + h*(k1+2*k2+2*k3+k4)/6; % Изчисляваме y_i+1
end
end
function dydx = system(x, y)
a = 0.05;
dydx = [y(2); -a*y(2) - x^2*y(1)];
end
```



2.2 Задача 2

2.3 Задача 3

2.4 Задача 4