

УЧЕБЕН ПРОЕКТ

ПО

Диференциални уравнения и приложения спец. Софтуерно инженерство, 2 курс, летен семестър, учебна година 2021/2022

Тема № СИ 2022- Г1- 27

София	Ф. No. 0МI0600137	
	Група 1	
	Опенка :	

Изготвил: Кристиан Филипов Иванов

30.06.2022

СЪДЪРЖАНИЕ

1. Тема (задача) на проекта	3
2. Решение на Задачата	4
2.1. Теоретична част	4
2.2. MatLab код и получени в командния прозорец	
резултати при изпълнението му	7
2.3. Графики (включително от анимация)	.10
2.4. Коментари към получените с MatLab резултати	.11

1. Тема (задание) на проекта

Учебен проект по ДУПрил спец. СИ, 2 курс, летен семесътр, уч. год. 2021/2022

Тема СИ2022-Г1-27. Движението на струна се моделира със следната задача

$$\begin{vmatrix} u_{tt} = 5u_{xx}, & t > 0, \ 0 < x < 3\pi, \\ u|_{t=0} = 0, & 0 \le x \le 3\pi, \\ u_{t}|_{t=0} = \begin{cases} \sin\frac{5x}{6}, & 0 \le x \le 5 \\ \sin\frac{5x}{6} - 10(x - 5)^{3}(x - 3\pi)^{2}, & x \in [5, 3\pi], \\ u|_{x=0} = 0, & u_{x}|_{x=3\pi} = 0, & t \ge 0. \end{cases}$$

- 1. (10 т.) Разделете променливите в задачата, като търсите решение от вида $u(x,t) = \sum_{k=0}^{\infty} X_k(x) T_k(t)$. За функциите $X_k(x)$ получете задача на Щурм-Лиувил и напишете нейните собствени стойности и собствени функции. Напишете кои са функциите $T_k(t)$ и кои са коефициентите в получения ред за u(x,t).
- $2.~(10~{\rm T.})$ Използвайте 50-та частична сума на реда за u(x,t) за да направете (с MATLAB) анимация на трептенето на струната за $t\in[0,12]$. Начертайте в един прозорец една под друга графиките от направената анимация в три различни момента.

Срок за предаване 30.06.2022 г.

2. Решение на Задачата

2.1 Теоретична част

$$\begin{aligned} & \text{Wet} = 5 \text{U}_{XX} & \text{Jeso } 0 \leq \text{X} \leq 3\pi \\ & \text{Wet}_{E=0} = 0 & \text{Jeso}_{E=0}^{5x} & \text{o} \leq \text{X} \leq 5 \\ & \text{Jeso}_{E=0}^{5x} - 10(\text{X} - 5)^{3}(\text{X} - 3\pi)^{2}, \text{X} \in \text{L5}; 3\pi \text{J} \\ & \text{Wet}_{E=0} = 0 & \text{Wet}_{E=0}^{5x} = 0 & \text{L} \geq 0 \\ & \text{Wet}_{E=0} = 0 & \text{Wet}_{E=0}^{5x} & \text{L} = 3\pi \\ & \text{X} \text{(x)} T''(t) = 5 \text{X''} T(t) \\ & \frac{T''(t)}{5T(t)} = \frac{\text{X''}(u)}{\text{X}(u)} = -\lambda \Rightarrow \text{const} \\ & T''(t) + 5 \text{J} T(t) = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(x)} + \lambda \text{X} \text{(x)} = 0 \\ & \text{X''} \text{(3}\pi) = 0 \\ & \text{X''} \text{(3}\pi) = 0 \\ & \text{X''} \text{(3}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(3}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(3}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^{\pi \text{X}} \text{x} \\ & \text{X''} \text{(2}\pi) = -c_{2} \text{V-X} \text{e}^$$

2)
$$\lambda = 0 = 0$$
 $\lambda_{1,2} = 0$

SPCP= $\lambda_{1,3} = 0$
 $\lambda(0) = 0 = 0$
 $\lambda'(0) = 0 = 0$
 $\lambda'(0)$

 $OU_{t} = Sin\left(\frac{2\nu+1}{6}x\right) \cdot \frac{15}{6}\left(2\nu+1\right) \left[-A\nu.Sin\left(\frac{15}{6}\left(2\nu+1\right)t\right] + B\nu.Cos\left(\frac{15}{6}\left(2\nu+1\right)t\right)\right]$ $+B\nu.Cos\left(\frac{15}{6}\left(2\nu+1\right)t\right)$ $+B\nu.Cos\left(\frac$

2.2. MatLab код и получени в командния прозорец резултати при изпълнението му

```
function project
```

```
%необходими параметри
  a=sqrt(5);
  L=3*pi;
  tmax=12;
  x=linspace(0,L); %вектор от 100 точки от 0 до L на
равно разстояние една от друга
  t=linspace(0,tmax);
  %дефинираме функцията фи
  function y=phi(x)
          for i=1:length(x)
             y(i)=0;
          end
  end
  %дефинираме функцията пси
  function y=psi(x)
     for i=1:length(x)
       if x(i) > = 0 & x(i) < = 5
          y(i)=\sin((5*x(i))/6);
        elseif x(i) > = 5 \&\& x(i) < = 3*pi
          y(i)=\sin((5*x(i))/6) - 10*((x(i)-5)^3)*((x(i)-6)^3)
3*pi)^2);
        end
     end
  end
  %дефинираме функцията u(x,t)
```

```
function y=u(x,t)
    y=0;
    for k=0:49 %50-та частична сума на реда за u(x,t)
       Xk = cos((2*k+1)*x/6);
       Ak=2*trapz(x,phi(x).*Xk)/L;
       Bk=(12*trapz(x,psi(x).*Xk))/(a*L);
Tk=Ak*cos(((2*k+1)*a*t)/6)+Bk*sin(((2*k+1)*a*t)/6);
       y=y+Tk*Xk; %поелементно умножение
     end
  end
  % генерираме графиките на анимацията
  for n=1:length(t)
       plot(x,u(x,t(n)),'r', 'LineWidth', 2) %2D plot; x и
u(x,t(n)) са вектори с еднаква дължина
       axis([0,L,-3000,3000]) % размери на plot - по
абсциса и ордината
       grid on %показва мрежа в plot
       getframe; %създава анимация от текущите
оси на екрана
  end
  %чертаем в един прозорец графиките от
анимацията
  subplot(3,1,1) %разделя текущата фигура на 3х1
решетки и създава оси в позиция 1
  plot(x,u(x,0),'r','LineWidth',2)
  title('When t=0')
  grid on
  hold off %задава се изчистване на настройките на
plot
```

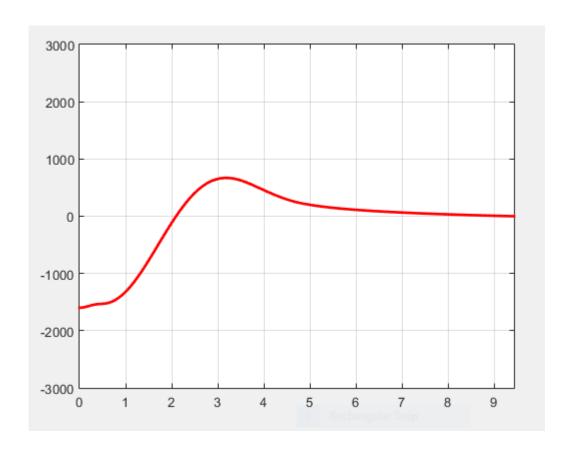
```
subplot(3,1,2)
plot(x,u(x,5),'r','LineWidth',2)
title('When t=5')
grid on
hold off

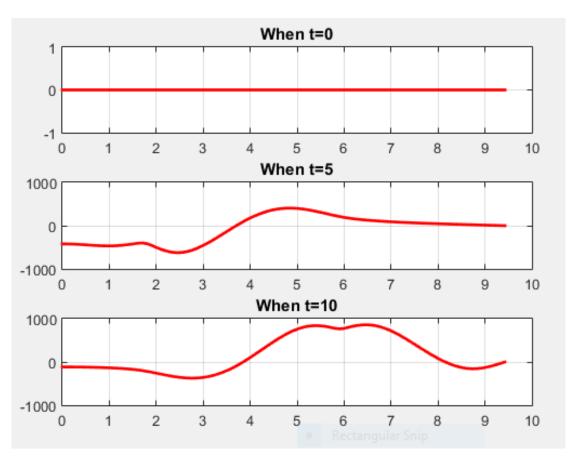
subplot(3,1,3)
plot(x,u(x,10),'r','LineWidth',2)
title('When t=10')
grid on
hold off
```

end

Бележка: Резултати от изпълнението няма, тъй като задачата е да се покаже графика.

2.3. Графики





2.4. Коментари към получените с MatLab резултати

На първата графика (анимация) се вижда как струната трепти, в резултат на което се образуват две вълни всяка, от които има противоположно направление на другата. В даден момент, те се събират и образуват една вълна, след което процеса започва от начало.

На втората графика е изобразено трептенето на струната в моментите t1=0, t2=5, t3=10.

Вижда се, че положението на вълната се различава в трите графики.