Задание 3.

Выполняется (в MATLAB) вариант задания, порядковый номер которого совпадает с порядковым номером в списке группы. Результаты (графическое отображение зависимости от времени нужной компоненты искомого решения и характерное время решения задачи на основе двух различных методов численного интегрирования) высылаются на проверку преподавателю на следующий адрес электронной почты

kp\_andreichenko@renet.ru

с темой электронного письма

АСНИ-ИВТ-3-<Фамилия>-Отчет

Если не получается решить задачу, выслать сообщение с описанием ошибки с темой электронного письма

АСНИ-ИВТ-ПМИ-3-<Фамилия>-Err

В письме указать номер варианта.

Необходимо при помощи метода Адамса переменного шага и порядка, а также при помощи «жестко устойчивого» ФДН-метода переменного шага и порядка (метод Гира, основанный на «формулах дифференцирования назад») выполнить при  $t \in [0, T_{\max}]$  численное моделирование и отобразить графически зависимость от времени компоненты  $y_1(t)$  решения  $\mathbf{y} = (y_1, y_2, y_3, y_4)^T = \mathbf{y}(t)$ ,  $\mathbf{y} : \mathbb{R}^4 \to \mathbb{R}^4$  задачи Коши для «жесткой» системы обыкновенных

 $y : \mathbb{R}^+ \to \mathbb{R}^+$  задачи Коши для «жесткои» системы ооыкновенных дифференциальных уравнений вида

$$\dot{\mathbf{y}} = A\mathbf{y} + \mathbf{x}(t) + \mathbf{f}(\mathbf{y})$$

$$\mathbf{y}(0) = 0$$

$$\mathbf{p}_{\mathbf{y}} = \mathbf{f}_{\mathbf{y}} + \mathbf{f}_{\mathbf{y}}$$
(1)

где  $A \in \mathbb{R}^{(4,4)}$ ,  $\mathbf{x}: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^4$ ,  $\mathbf{f}: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^4$ 

Вариант 1. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.2 & 0.01 & -0.01 \\ 100 & -230 & 700 & 10^5 \\ 700 & 350 & -10^5 & -10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_1^2 \\ 0.02y_1y_2 \\ y_2y_4 \\ y_1y_3 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 2. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.4 & 0.01 & -0.01 \\ 200 & -230 & 500 & 10^5 \\ 700 & 350 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_1^2y_2 \\ 0.02y_1^3 \\ y_1^2y_3 \\ y_2^2y_4 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t}\cos t \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 3. Принять  $T_{\rm max}=25$ ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 2 & -0.01 & 0.01 \\ -2 & -0.7 & 0.01 & -0.01 \\ 230 & -200 & 500 & 10^5 \\ 700 & 350 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_1^3 \\ 0.02y_1^2y_2 \\ y_2^2y_4 \\ y_1^2y_3 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \sin t \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 4. Принять  $T_{max} = 25$ 

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 2 & -0.01 & 0.01 \\ -2 & -0.8 & 0.01 & -0.01 \\ 150 & -230 & 700 & 10^5 \\ 360 & 450 & -10^5 & -3 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_1^2 \\ 0.02y_1y_2 \\ 3y_1y_3 \\ -2y_2y_4 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 1 / (1+t^2) \\ t^2 / (1+t^2) \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 5. Принять  $T_{\rm max}=25$ ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.5 & 0.01 & -0.01 \\ 300 & -230 & 700 & 10^5 \\ 320 & 350 & -10^5 & -10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02 \left[ \sqrt{1 + y_1^2 + y_2^2} - 1 \right] \\ 0.02 y_2 y_1 \\ y_2 y_4 \\ y_1 y_3 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 6. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$ ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 2 & -0.01 & 0.01 \\ -2 & -0.5 & 0.01 & -0.01 \\ 300 & -230 & 700 & 10^5 \\ 800 & 350 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_2^2\sqrt{1+y_1^2} \\ 0.02y_1^2\sqrt{1+y_1^2} \\ 2y_2y_4 \\ -3y_1y_3 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-2t} \\ 1-e^{-t} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 7. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.5 & 0.01 & -0.01 \\ 150 & -200 & 700 & 10^5 \\ 700 & 300 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_2 \sin y_1 \\ 0.02(\cos y_1 - 1) \\ y_1 y_3 \\ y_2 y_4 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \cos t \\ 1 + e^{-t} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 8. Принять  $T_{\text{max}}=25$ ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.5 & 0.01 & -0.01 \\ 300 & -230 & 700 & 10^5 \\ 120 & 350 & -10^5 & -10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_2^2 \\ 0.02y_1^2 \\ 2y_2y_4\sqrt{1+y_1^2} \\ -3y_1y_3\sqrt{1+y_1^2} \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-2t} \\ 1+e^{-t} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 9. Принять  $T_{\text{max}}=25$ ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.5 & 0.01 & -0.01 \\ 300 & -230 & 700 & 10^5 \\ 120 & 350 & -10^5 & -10^5 \end{bmatrix}, \mathbf{f} = \begin{bmatrix} \frac{0.02y_2^2}{1 + 2y_1^2 + 3y_2^2} \\ \frac{0.02y_1^2}{1 + 3y_1^2 + y_1^2} \\ \frac{2y_2y_4}{1 + y_1^2 + y_2^2} \\ -3y_1y_3 \end{bmatrix}, \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-2t}\cos t \\ 1 + e^{-t}\sin t \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 10. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 2 & -0.01 & 0.01 \\ -2 & -0.8 & 0.01 & -0.01 \\ 100 & -230 & 800 & 10^5 \\ 400 & 350 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02 \ln(1 + y_1^2 + y_2^2) \\ 0.02y_1y_2 \\ 3y_2y_4 \\ -2y_1y_3 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \\ \frac{1}{1 + e^{-t}} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 11. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 2 & -0.01 & 0.01 \\ -2 & -0.8 & 0.01 & -0.01 \\ 100 & -230 & 500 & 10^5 \\ 700 & 350 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02(y_1^2 + y_2^2) \\ 0.02\sin(y_1y_2) \\ 3y_2y_4 \\ -2y_1y_3 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \\ \sqrt{1 + e^{-t}} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 12. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.6 & 0.01 & -0.01 \\ 150 & -280 & 550 & 10^{5} \\ 720 & 350 & -10^{5} & -2 \cdot 10^{5} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02(y_{1}^{2} + y_{2}^{2}) \\ 0.02y_{1}y_{2} \\ 3y_{2}y_{4} \sin y_{1} \\ -2y_{3} \sin y_{1} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ \sqrt{1 + e^{-t}} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 13. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$ ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 2 & -0.01 & 0.01 \\ -2 & -0.8 & 0.01 & -0.01 \\ 170 & -130 & 711 & 10^5 \\ 330 & -410 & -10^5 & -2 \cdot 10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02y_1^2 \\ 0.02y_1y_2 \\ \frac{3y_1y_3}{1+y_1^2} \\ -\frac{2y_2y_4}{\sqrt{1+y_2^2}} \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 0 \\ t \\ \sqrt{1+t^2} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Вариант 14. Принять  $T_{\mathrm{max}}=25$  ,

$$A = \begin{bmatrix} 0.01 & 1 & -0.01 & 0.01 \\ -1 & -0.7 & 0.01 & -0.01 \\ 140 & -230 & 780 & 10^5 \\ 870 & 350 & -10^5 & -10^5 \end{bmatrix}, \ \mathbf{f} = \begin{bmatrix} 0.02 \ln \left(\frac{1+y_1^2}{1+y_2^2}\right) \\ 0.02y_1y_2 \\ -3y_2y_4 \\ 2y_1y_3 \end{bmatrix}, \ \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} e^{-t} \\ \frac{1}{\sqrt{1+e^{-t}}} \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$