Федеральное государственное автономное образовательное учреждение

высшего образования

«Национальный исследовательский университет ИТМО» Факультет Программной Инженерии и Компьютерной Техники



Вариант №9 Лабораторная работа №6

по теме

Численное решение обыкновенных дифференциальных уравнений по дисциплине

Вычислительная математика

Выполнил Студент группы Р3212 **Кобелев Р.П.**к. т. н. Преподаватель: **Наумова Н.А.**

Содержание

1	Цель работы	2
2	Задание 2.1 Порядок выполнения работы	2
3	Программная реализация задачи 3.1 Листинг программы 3.2 Пример работы программы	
4	Github	10
5	Вывод	10

1 Цель работы

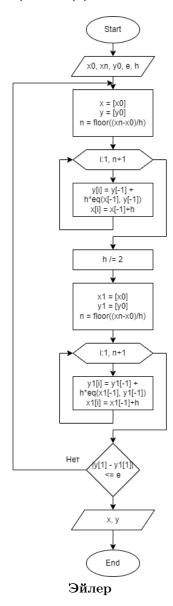
Решить задачу интерполяции, найти значения функ- ции при заданных значениях аргумента, отличных от узловых точек.

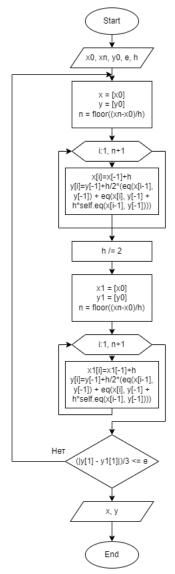
2 Задание

2.1 Порядок выполнения работы

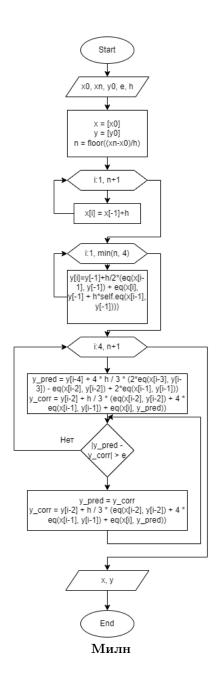
- 1. В программе численные методы решения обыкновенных дифференциальных уравнений (ОДУ) должен быть реализован в виде отдельного класса /метода/функции;
- 2. Пользователь выбирает ОДУ вида y' = f(x, y) (не менее трех уравнений), из тех, которые предлагает программа;
- 3. Предусмотреть ввод исходных данных с клавиатуры: начальные условия $y_0 = y(x_0)$, интервал дифференцирования $[x_0, x_n]$, шаг h, точность ε ;
- 4. Для исследования использовать одношаговые методы и многошаговые методы (см. табл.1);
- 5. Составить таблицу приближенных значений интеграла дифференциального уравнения, удовлетворяющего начальным условиям, для всех методов, реализуемых в программе;
- 6. Для оценки точности одношаговых методов использовать правило Рунге;
- 7. Для оценки точности многошаговых методов использовать точное решение задачи: $\varepsilon = \max_{0 \le i \le n} |y_{i\text{точн}} y_i|$
- 8. Построить графики точного решения и полученного приближенного решения (разными цветами);
- 9. Программа должна быть протестирована при различных наборах данных, в том числе и некорректных.
- 10. Проанализировать результаты работы программы.

3 Программная реализация задачи





Усоверешнствованный Эйлер



3.1 Листинг программы

DifferentialEquations.py

```
from dataclasses import dataclass
 2
   import numpy as np
 3
 4
 5
   def f1(x,y):
      return 4*x + y/3
 6
 7
   def fy1(x, c):
      return c*np.exp(x/3) - 12*x - 36
 8
 9
   def c1(x, y):
      return (y + 12*x + 36)/np.exp(x/3)
10
11
12
13 def f2(x, y):
```

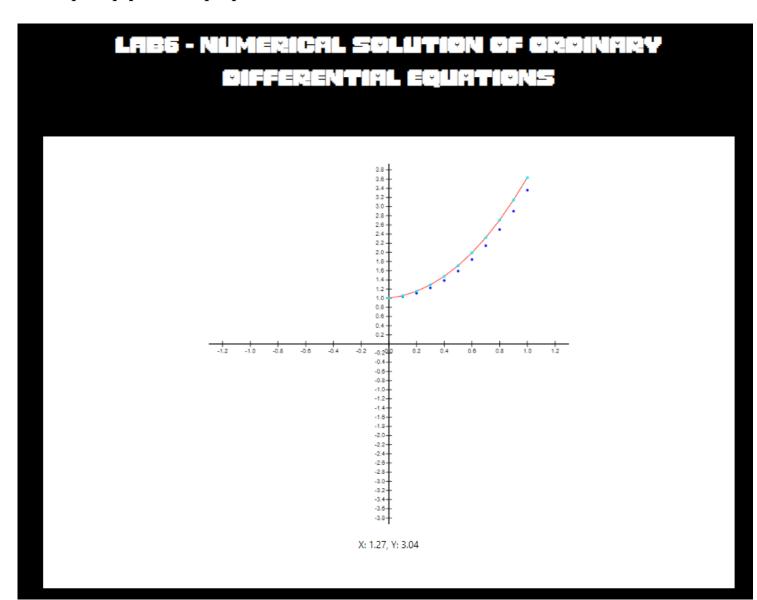
```
14
      return x**2 + y
15 def fy2(x, c):
16
      return c * np.exp(x) - x**2 - 2 * x - 2
17
   def c2(x, y):
      return (-y - x**2 - 2 * x - 2) / (-np.exp(x))
18
19
20 def f3(x, y):
21
      return y * np.cos(x)
22 def fy3(x, c):
23
    return c * np.exp(np.sin(x))
24 def c3(x, y):
25
      return y /np.exp(np.sin(x))
26
27 @dataclass
28 class Differential:
29
      eq_num: int
    x0: int
30
    xn: int
31
32
     y0: int
33
     e: int
34
     h: int
35
     eq = None
     fy = None
36
37
     c = None
38
     def init(self):
39
        match self.eq_num:
40
          case 1:
             self.eq = f1
41
42
             self.fy = fy1
43
             self.c = c1(self.x0, self.y0)
44
          case 2:
45
             self.eq = f2
46
             self.fy = fy2
47
             self.c = c2(self.x0, self.y0)
48
          case _:
49
             self.eq = f3
50
             self.fy = fy3
51
             self.c = c3(self.x0, self.y0)
52
53
      def Direct(self):
54
        n = int((self.xn-self.x0)/self.h)
55
        x = [self.x0]
56
57
        y = [self.y0]
58
        for i in range(1, n+1):
          x.append(x[-1]+self.h)
59
60
61
62
        for i in range(1, n+1):
63
          y.append(self.fy(x[i], self.c))
64
        return [["{:.3f}".format(x[i]), "{:.3f}".format(y[i])] for i in range(len(x))]
65
66
      def Euler(self):
67
68
        h = self.h
69
        quitloop = True
```

```
70
         while quitloop = True:
 71
            x = [self.x0]
 72
            y = [self.y0]
            n = int((self.xn-self.x0)/h)
 73
            for i in range(1, n+1):
 74
              y.append(y[-1] + h*self.eq(x[-1], y[-1]))
 75
 76
              x.append(x[-1]+h)
 77
 78
            h \not=2
            x1 = [self.x0]
 79
            v1 = [self.v0]
 80
            n = int((self.xn-self.x0)/h)
 81
 82
            for i in range(1, n+1):
              y1.append(y1[-1] + h*self.eq(x1[-1], y1[-1]))
 83
              x1.append(x1[-1]+h)
 84
            if abs(y[1] - y1[1]) \leq self.e:
 85
              quitloop = False
 86
 87
 88
         return [["{:.3f}".format(x[i]), "{:.3f}".format(y[i])] for i in range(len(x))]
 89
 90
 91
       def ExtendedEuler(self):
 92
         h = self.h
         quitloop = True
 93
         while quitloop = True:
 94
 95
            x = [self.x0]
            y = [self.y0]
 96
            n = int((self.xn-self.x0)/h)
 97
 98
            for i in range(1, n+1):
 99
              x.append(x[-1]+h)
              y.append(y[-1]+h/2*(self.eq(x[-2], y[-1]) + self.eq(x[-1], y[-1] + h*self.
100
                  \hookrightarrow eq(x[-2], y[-1]))))
101
           h ≠2
102
            x1 = [self.x0]
103
104
            y1 = [self.y0]
            n = int((self.xn-self.x0)/h)
105
106
            for i in range(1, n+1):
107
              x1.append(x1[-1]+h)
108
              y1.append(y1[-1]+h/2*(self.eq(x1[-2], y1[-1]) + self.eq(x1[-1], y1[-1] + h)
                  \rightarrow *self.eq(x1[-2], y1[-1]))))
109
            if abs(y[1] - y1[1])/3 \le self.e:
110
111
              quitloop = False
112
113
114
         return [["{:.3f}".format(x[i]), "{:.3f}".format(y[i])] for i in range(len(x))]
115
116
       def Milne(self):
117
         x = [self.x0]
         y = [self.y0]
118
119
         n = int((self.xn-self.x0)/self.h)
120
         for i in range(1, n+1):
            x.append(x[-1]+self.h)
121
122
         for i in range(1, min(n, 4)):
123
```

```
y.append(y[-1]+self.h/2*(self.eq(x[i-1], y[-1]) + self.eq(x[i], y[-1] + self.eq(x[i], y[-1]) + self.eq(x[i], y[-
124

    .h*self.eq(x[i-1], y[-1]))))
125
                                                                                                                        for i in range(4, n+1):
126
                                                                                                                                                   y_pred = y[i-4] + 4 * self.h / 3 * (2*self.eq(x[i-3], y[i-3]) - self.eq(x[i-3], y[i-3], y[i-3]) - self.eq(x[i-3], y[i-3], y[i-3]) - self.eq(x[i-3], y[i-3], y[i-3], y[i-3], y[i-3]) - self.eq(x[i-3], y[i-3], y[i-
 127
                                                                                                                                                                                               \leftrightarrow -2], y[i-2]) + 2*self.eq(x[i-1], y[i-1]))
128
                                                                                                                                                   y_{corr} = y[i-2] + self.h / 3 * (self.eq(x[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], y[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], 
                                                                                                                                                                                             \hookrightarrow -1], y[i-1]) + self.eq(x[i], y_pred))
 129
                                                                                                                                                   while abs(y_pred - y_corr) > self.e:
130
                                                                                                                                                                                 y_pred = y_corr
                                                                                                                                                                                 y_{corr} = y[i-2] + self.h / 3 * (self.eq(x[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], y[i-2], y[i-2], y[i-2]) + 4 * self.eq(x[i-2], y[i-2], y[
 131
                                                                                                                                                                                                                            \hookrightarrow -1], y[i-1]) + self.eq(x[i], y_pred))
132
                                                                                                                                                   y.append(y_corr)
133
134
                                                                                                                        return [["{:.3f}".format(x[i]), "{:.3f}".format(y[i])] for i in range(len(x))]
```

3.2 Пример работы программы



$$1)4\cdot x+\frac{y}{3}\qquad 2)x^2+y\qquad 3)y\cdot \cos x$$
 1 0 1 1 1 0.1 0.1

	Метод Э	йлера
x		Y
0.000		1.000
0.100		1.033
0.200		1.108
0.300		1.225
0.400		1.386
0.500		1.592
0.600		1.845
0.700		2.146
0.800		2.498
0.900		2.901
1.000		3.358

x	Y	
0.000	1.	.000
0.100	1.	.054
0.200	1.	.150
0.300	1.	.291
0.400	1.	.476
0.500	1.	.709
0.600	1.	.990
0.700	2.	.322
0.800	2.	.705
0.900	3.	.142
1.000	3.	.635
	Метод Ми	мана
v		
X	Y	
0.000	1.	.000
0.000	1.	.000
0.000 0.100 0.200	1. 1.	.000 .054 .150
0.000 0.100 0.200 0.300	1. 1. 1.	.000 .054 .150 .291
0.000 0.100 0.200 0.300 0.400	1. 1. 1. 1.	.000 .054 .150 .291
0.000 0.100 0.200 0.300 0.400 0.500	1. 1. 1. 1.	.000 .054 .150 .291 .476
0.000 0.100 0.200 0.300 0.400 0.500 0.600	1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1. 1.	.000 .054 .150 .291 .476 .709
0.000 0.100 0.200 0.300 0.400 0.500 0.600	1. 1. 1. 1. 1. 2.	.000 .054 .150 .291 .476 .709
0.000 0.100 0.200 0.300 0.400 0.500 0.600 0.700 0.800	1. 1. 1. 1. 1. 1. 2.	.000 .054 .150 .291 .476 .709 .990 .322
0.000 0.100 0.200 0.300 0.400 0.500 0.600	1. 1. 1. 1. 1. 1. 2. 2. 3.	.000 .054 .150 .291 .476 .709

4 Github

Ссылка на GitHub

5 Вывод

В этой работе я ознакомился с различными методами решения обычных дифференциальных уравнений