

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ _	Фундаментальные науки
КАФЕДРА	Прикладная математика

Отчёт по лабораторной работе №1

Методы численного решения обыкновенных дифференциальных уравнений

Студент:	ФН2-62Б		А.И. Токарев
	(Группа)	(Подпись, дата)	(И. О. Фамилия)
			Ю. А. Сафронов
		(Подпись, дата)	(И. О. Фамилия)
Проверил:			
1 1		(Подпись, дата)	(И. О. Фамилия)

Оглавление

1.	Исходные данные	3
2.	Результаты расчетов	3
3.	Анализ результатов	4
4.	Контрольные вопросы	5

1. Исходные данные

Модель Лотки - Вольтерры динамики системы «хищник-жертва»

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = x_1' = r_1 x_1 - b_{11} x_1^2 - b_{12} x_1 x_2 \\ \frac{dx_2}{dt} = x_2' = -r_2 x_2 - b_{22} x_2^2 + b_{21} x_1 x_2 \\ r_1 = 0.4, \quad r_2 = 0.1, \quad b_{11} = 0.05, \\ b_{12} = 0.1, \quad b_{21} = 0.08, \quad b_{22} = 0.003, \\ t = 0...150, \\ x_1(0) = 1.0, \quad x_2(0) = 4.0. \end{cases}$$

2. Результаты расчетов

3. Анализ результатов

4. Контрольные вопросы

1. Сформулируйте условия существования и единственности решения задачи Коши для обыкновенных дифференциальных уравнений. Выполнены ли они для вашего варианта задания?

$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases}$$

Для того, чтобы существовало решение задачи Коши достаточно, чтобы функция f(x,y) была непрерывна в ограниченной замкнутой области $G = \{(x,y) \in \mathbb{R} : |x-x_0| \leq a, |y-y_0| \leq b\}$. Чтобы решение было единственным, должно выполняться условие Липшица по правому аргументу (или должна существовать непрерывная частная производная по y), т.е.

$$\forall (x, y_1), (x, y_2) \exists L > 0 : |f(x, y_1) - f(x, y_2)| \le L|y_1 - y_2|.$$

Для системы

$$\begin{cases} x_1' = f_1(t, x_1, x_2) \\ x_2' = f_2(t, x_1, x_2) \\ x_1(t_0) = x_{10}, \quad x_2(t_0) = x_{20}, \end{cases}$$

если в области $G \subset \mathbb{R}^3$ функции f_1, f_2 непрерывны и имеют непрерывные частные производные по x_1, x_2 , то в некотором интервале существует единственное решение системы, удовлетворяющее начальным условиям.

Для модели Лотки - Вольтерры:

$$\begin{cases} f_1 = r_1 x_1 - b_{11} x_1^2 - b_{12} x_1 x_2; \\ f_2 = -r_2 x_2 - b_{22} x_2^2 + b_{21} x_1 x_2; \\ \frac{\partial f_1}{\partial x_1} = r_1 - 2b_{11} x_1 - b_{12} x_2; & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} = -b_{12} x_1; \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} = b_{12} x_2; & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} = -r_2 - 2b_{22} x_2 + b_{21} x_1; \end{cases}$$

функции непрерывны всюду на \mathbb{R}^3 , точка $(0, 1.0, 4.0) \in \mathbb{R}^3$, значит существует единственное решение задачи Коши.

2. Что такое фазовое пространство? Что называют фазовой траекторией? Что называют интегральной кривой?

 Φ азовое пространство — это пространство, каждая точка которого соответствует одному состоянию из множества всех возможных состояний системы.

Траекторию движения в фазовом пространстве называют фазовой траекторией.

Интегральной кривой называется график решения дифференциального уравнения. Фазовая траектория является проекцией интегральной кривой.

- 3. Каким порядком аппроксимации и точности обладают методы, рассмотренные в лабораторной работе?
 - (а) Явный метод Эйлера первый порядок
 - (b) Неявный метод Эйлера второй порядок
 - (с) Симметричная схема первый порядок
 - (d) Метод РК 2-го порядка второй порядок
 - (е) Метод РК 4-го порядка четвертый порядок
 - (f) Метод прогноза и коррекции четвертый порядок
- 4. Какие задачи называются жесткими? Какие методы предпочтительны для их решения? Какие из рассмотренных методов можно использовать для решения жестких задач?

Система ОДУ y'=Ay с постоянной матрицей A называется жесткой, если все собственные числа $A=A_{n\times n}$ имеют отрицательную действительную часть ($\operatorname{Re} \lambda_i < 0, i=1,n$), причем число $S=\frac{\max|\operatorname{Re} \lambda|}{\min|\operatorname{Re} \lambda|}$, называемое числом жесткости, велико. Для решения жестких задач используются неявные методы, так как они обладают лучшими свойствами устойчивости. Из рассмотренных можно использовать неявный метод Эйлера, симметричную схему.

- 5. Как найти $\vec{y}_1, \vec{y}_2, \vec{y}_3$, чтобы реализовать алгоритм прогноза и коррекции?
- 6. Какой из рассмотренных алгоритмов является менее трудоемким? Какой из рассмотренных алгоритмов позволяет достигнуть заданную точность, используя наибольший шаг интегрирования? Какие достоинства и недостатки рассмотренных алгоритмов вы можете указать?
- 7. Какие алгоритмы, помимо правила Рунге, можно использовать для автоматического выбора шага?