

BIL301 SAYISAL YÖNTEMLER

13. Hafta

Diferansiyel Denklemlerin Sayısal Çözümleri-II

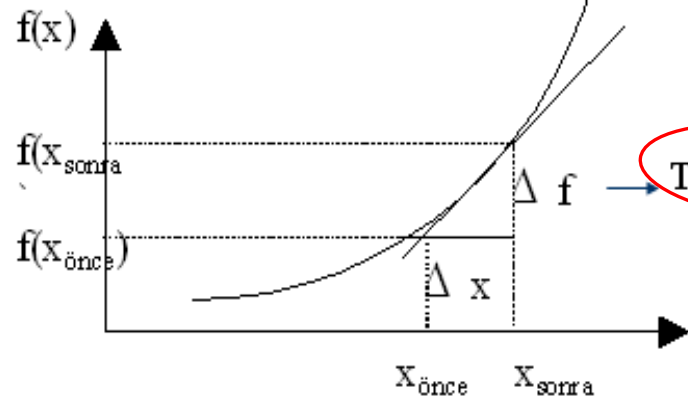
Doç. Dr. Sercan YALÇIN

Sayısal Çözümleme Yöntemleri

lineer olmayan
denk sist. dersini
hatırlayalım

$$\text{Teğetin eğimi} = \frac{\Delta f}{\Delta x} = \frac{f(x_{\text{sonra}}) - f(x_{\text{önce}})}{x_{\text{sonra}} - x_{\text{önce}}}$$

→ Noktasal Türevin tanımı: $f'(x) = \frac{\partial f(x)}{\partial x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta f(x)}{\Delta x}$



Grafikten

$$x_{\text{sonra}} = x_{\text{önce}} + \Delta x$$

$$\text{ve } f(x_{\text{sonra}}) = f(x_{\text{önce}}) + \Delta f$$

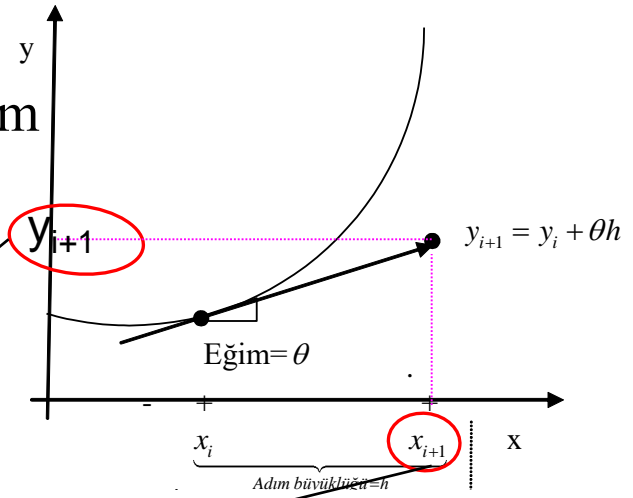
Teğetin eğimi Δx

$$\Delta f = \frac{\partial f(x_{\text{önce}})}{\partial x} \Delta x$$

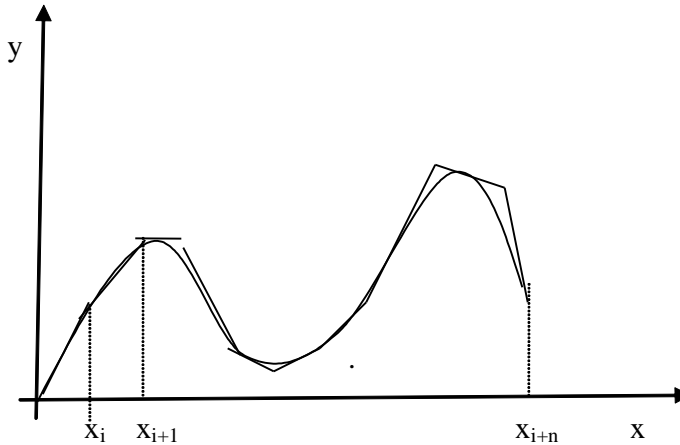
$$f(x_{\text{sonra}}) = f(x_{\text{önce}}) + \frac{\partial f(x_{\text{önce}})}{\partial x} \Delta x$$

Serhat YILMAZ, Kocaeli Ün., 2007

$$\frac{dy}{dx} = f(x, y) \longrightarrow \frac{dy}{dx} = f(x, y) = \theta = \text{eğim}$$

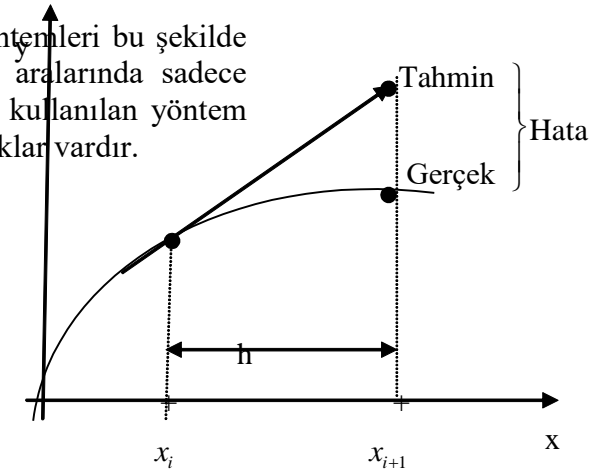


$\frac{dy}{dx} = f(x, y)$ şeklindeki adi diferansiyel denklemlerin sayısal çözümleri, bir önceki x_i ve bunun fonksiyonda aldığı değer olan y_i değerlerinden yola çıkarak, diferansiyel (fonksiyonun eğimi) yardımıyla daha sonraki (x_{i+1}, y_{i+1}) değerlerini bulmak olarak özetlenebilir.



Şekil.9.6. y fonksiyonunun yörüngesi

Bütün çözüm yöntemleri bu şekilde olmakla birlikte, aralarında sadece eğim tahmininde kullanılan yöntem yönünden farklılıklar vardır.



Şekil.9.7. Eğim tahmini

Euler Yöntemi

$$\frac{dy}{dx} = \theta = f(x_i, y_i)$$

	$y_{i+1} = y_i + f(x_i, y_i) h$	
--	---------------------------------	--

Euler Formülü

Örnek: Eşitlik 9.8'deki dif. denklemi sayısal olarak çözmek için Euler yöntemini kullanın (Adım büyüklüğünü $h=0.5$ olarak alın, $x=0$ 'dan $x=4$ 'e kadar integre edin, başlangıç koşulu $x=0$ için $y=1$)

Çözüm:
$$\frac{dy}{dx} = -2x^3 + 12x^2 - 20x + 8.5$$

Buradaki $x=0$, $y(0)=1$ noktasındaki eğim tahmini;

$$f(0,1) = -2(0)^3 + 12(0)^2 - 20(0) + 8.5 = 8.5 \quad \text{Buradan}$$

$$y(0.5) = 1 + 8.5 \cdot 0.5 = 5.25 \text{ bulunur.}$$

Oysa orijinal fonksiyonun bu noktadaki gerçek değeri;

$$y = -0.5(0.5)^4 + 4(0.5)^3 - 10(0.5)^2 + 8.5(0.5) + 1 = 3.21875 \text{ tir.}$$

i) $y(1)=y(0.5)+f(1, 5.25)*0.5$

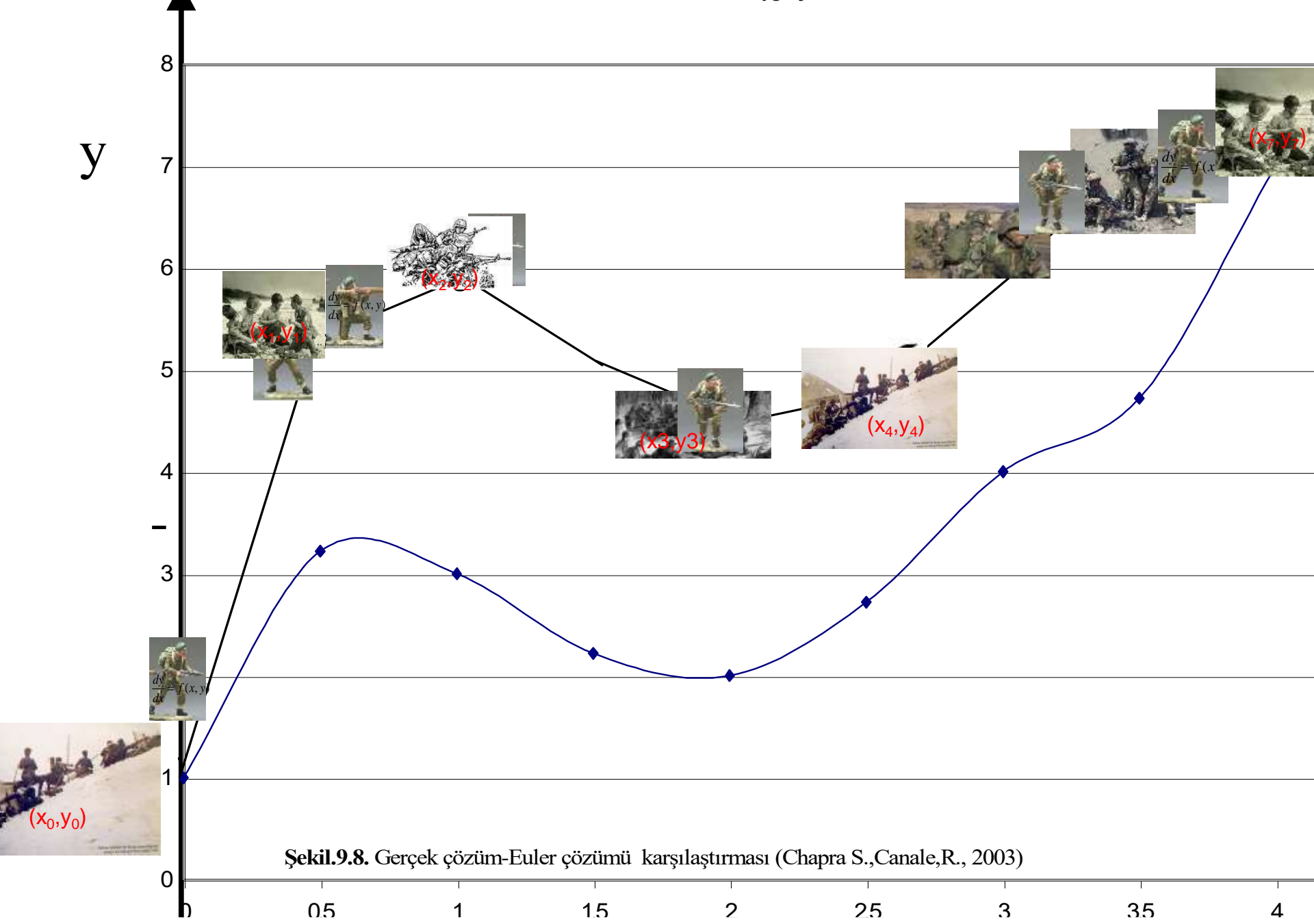
Buradaki $x=1$, $y(1)=5.25$ noktasındaki eğim tahmini;

$f(1, 5.25) = -2 (0.5)^3 + 12 (0.5)^2 - 20 (0.5) + 8.5 = 1.25$ Buradan

$y(1)=5.25+1.25*0.5=5.875$ bulunur. Tüm adımlar için sonuçlar tabloda verilmiştir.

Tablo.9.2. Fonksiyonun gerçek ve euler yaklaşımla çözümleri

x	Ygerçek	Yeuler
0	1	1
0.5	3.21875	5.25
1	3	5.875
1.5	2.21875	5.125
2	2	4.5
2.5	2.71875	4.75
3	4	5.875
3.5	4.71875	7.125
4	7	7



Şekil.9.8. Gerçek çözüm-Euler çözümü karşılaştırması (Chapra S.,Canale,R., 2003)

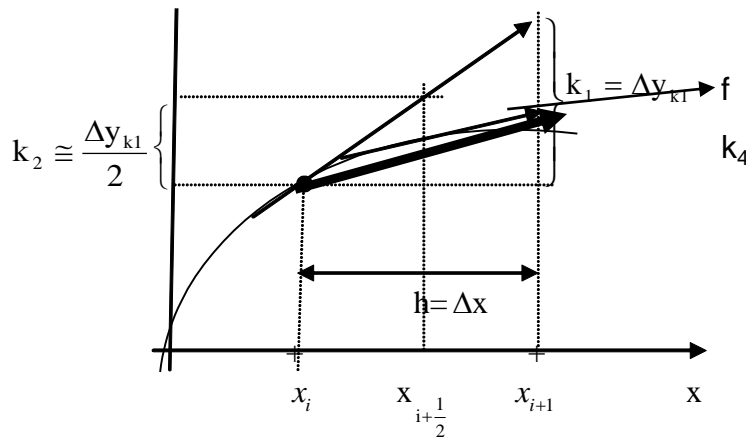
Runge-Kutta Yöntemi

$$y_{i+1} = y_i + \frac{1}{6}(k_1 + 2(k_2 + k_3) + k_4)$$

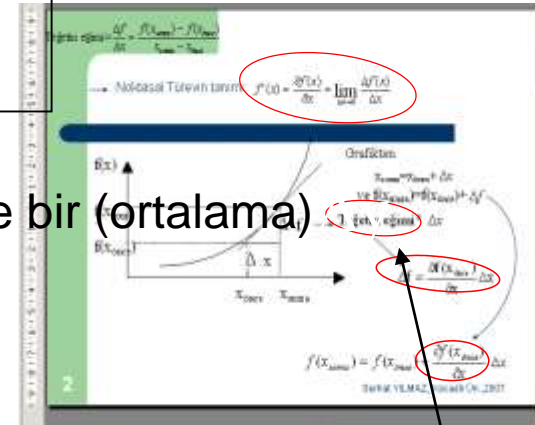
Runge-Kutta Formülü

$$k_1 = hf(x_i, y_i) \quad k_2 = hf\left(x_i + \frac{h}{2}, y_i + \frac{k_1}{2}\right)$$

$$k_3 = hf\left(x_i + \frac{h}{2}, y_i + \frac{k_2}{2}\right) \quad k_4 = hf(x_i + h, y_i + k_3)$$

$$h^*(\text{egim}) = \Delta y$$


En son
adımda en
güncel
Delta y
tahmini
kullanılır



Örnek: $\frac{dI(t)}{dt} = 10 - I(t)$ dif. denklemini Runge-Kutta yöntemiyle çözünüz. $h=0.1, I(0)=0$;

Çözüm: $y=I, x=t \Rightarrow y_0=I_0=0, x_0=t_0=0$ (başlangıç anı)

$$k_1 = h f(x_0, y_0) = h f(t_0, I_0) = 0.1 * (10 - I_0) = 0.1 * (10 - 0) = 1$$

$$k_2 = h f\left(x_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{k_1}{2}\right) = 0.1 * \left[10 - \left(0 + \frac{1}{2}\right)\right] = 0.1 * (10 - 0.5) = 0.95$$

$$k_3 = h f\left(x_0 + \frac{h}{2}, y_0 + \frac{k_2}{2}\right) = 0.1 * \left[10 - \left(0 + \frac{0.95}{2}\right)\right] = 0.9525$$

$$k_4 = h f(x_0 + h, y_0 + k_3) = 0.1 * [10 - (0 + 0.9525)] = 0.9047$$

$$I(0.1) = 0 + \frac{1}{6} (1 + 2(0.95 + 0.9525) + 0.9047) = 0.9516$$

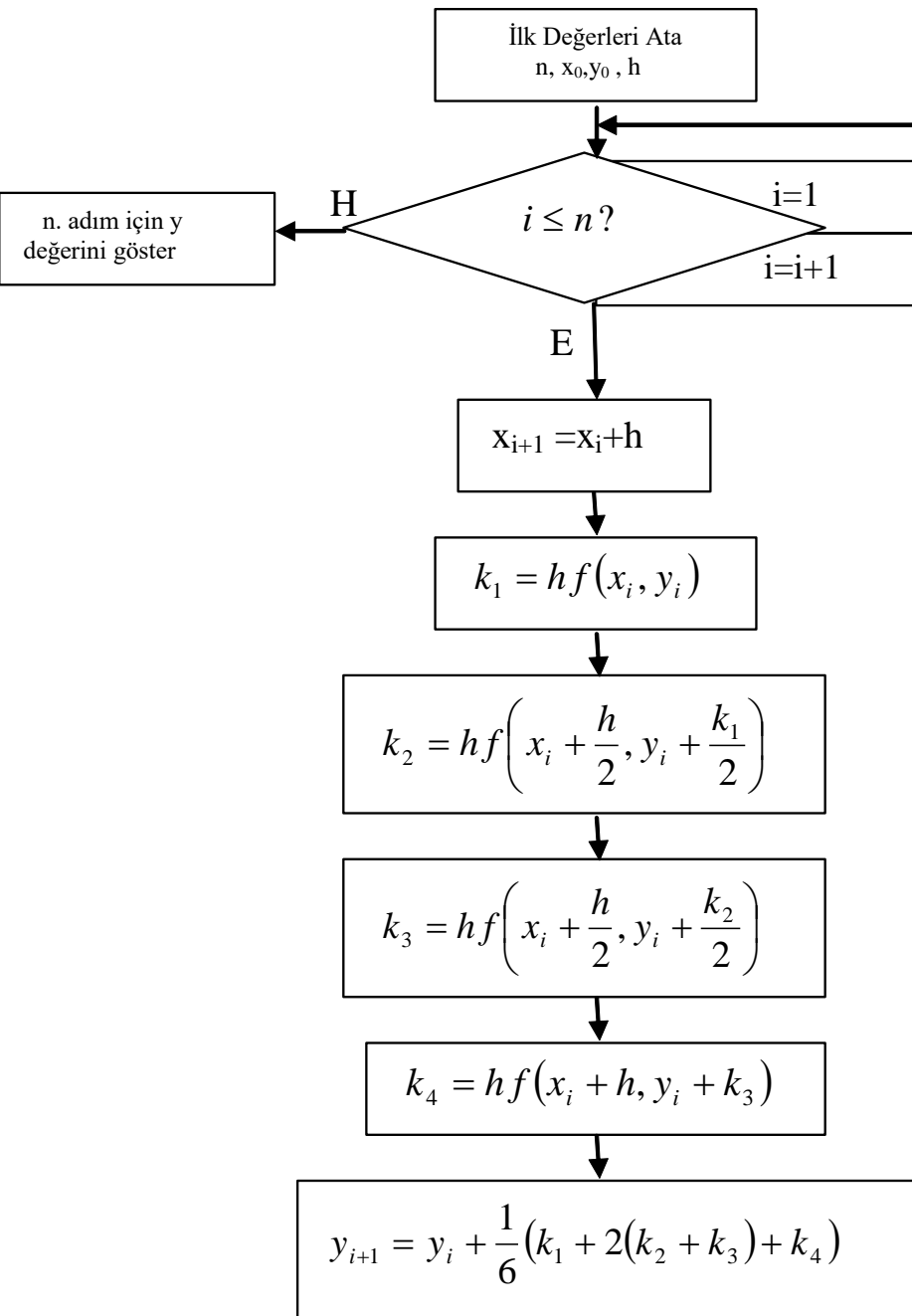
$$t_2 = 0.2 \quad k_1 = 0.1 * f(x_1, y_1) = 0.1(10 - 0.9516) = 0.9048, \quad k_2 = 0.1 * \left[10 - \left(I(0.1) + \frac{0.9048}{2}\right)\right]$$

$k_3 \dots$

$$k_4 \dots$$

Buradan gerekli hesaplamalar yapıldığında $I(0.2) = 1.8127$ bulunur.

Algoritma ve Program



```

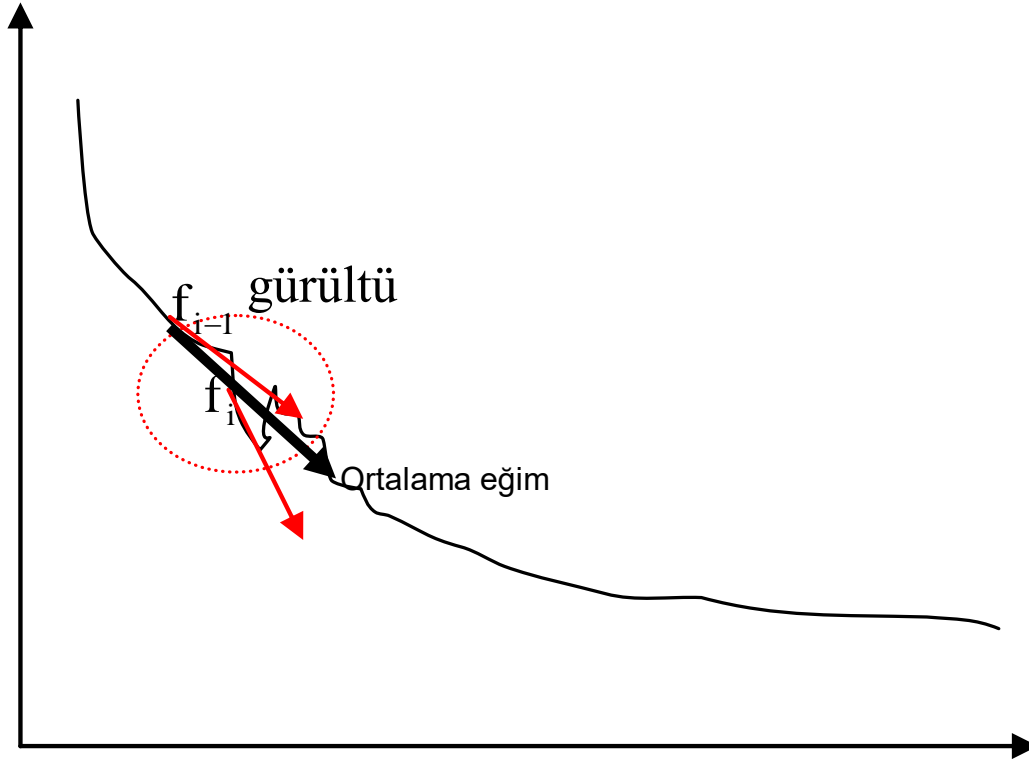
C:\matlabR12\work\RungeKutta.m
File Edit View Text Debug Breakpoints Web
Window Help

1 - n=input('kaç adımda cozulecek?');
2 - x(1)=0; y(1)=0;
3 - h=0.1;
4 -
5 - for i=1:n
6 -     x(i+1)=x(i)+h;
7 -     fxy(i)=10-y(i);
8 -     k1=h*fxy(i)
9 -     fxy1(i)=10-(y(i)+k1/2)% fonksiyon
10 -    k2=h*fxy1(i)%da x yok
11 -    fxy2(i)=10-(y(i)+k2/2)
12 -    k3=h*fxy2(i)
13 -    fxy3(i)=10-(y(i)+k3)
14 -    k4=h*fxy3(i)
15 -    y(i+1)=y(i)+1/6*(k1+2*(k2+k3)+k4);
16 - end
17 - y

Ready
    
```

Adam's Yöntemi

- Bu yöntem, çözüm yörüngesini daha etkili şekilde belirlemek için daha önceki adımlardan kalan bilgileri saklar.
- 2 ve 3 adımlı olmak üzere 2 farklı Adams formülü vardır.



2 adımlı Adam's yöntemi

$$y_{i+1} = y_i + \frac{h}{2}(3f_i - f_{i-1})$$

Örneğin $y_2 = y_1 + \frac{h}{2}(3f_1 - f_0)$ değerini bulabilmek için $f(x_0, y_0)$ ve $f(x_1, y_1)$ 'i önceden bilmek gerekir.

3 adımlı Adam's yöntemi

$$y_{i+1} = y_i + \frac{h}{12}(23f_i - 16f_{i-1} + 5f_{i-2})$$

y_3 değerini ($y_3 = y_2 + \frac{h}{12}(23f_2 - 16f_1 + 5f_0)$) bulabilmek için, $f(x_0, y_0)$, $f(x_1, y_1)$ ve $f(x_2, y_2)$ değerleri bilinmelidir.

Soru.1: Salgın bir hastalığın zamana bağlı olarak yayılması diferansiyel denklemlerle ifade edilebilir. Burada

D : hastalığa **Dirençsiz** olan kişilerin gurubu

Y : hastalığa **Yakalanmış** kişiler gurubu

A : hastalığa direnç kazanma, ölüm, karantinaya alınarak guruplardan izole edilme vs. gibi nedenlerle yukarıdaki guruplardan **Ayrılanların** oluşturduğu gurup olmak üzere guruplar aşağıdaki denklemlerde görüldüğü gibi birbirlerinden etkilenmektedir. Burada u: Hastalığa yakalanan yeni bireyler (Yani Y gurubuna eklenen yeni girişler) dir.

$$\frac{dD}{dt} = -\alpha D - \beta D Y, \quad \frac{dY}{dt} = \beta D Y - \gamma Y + u, \quad \frac{dA}{dt} = \alpha D + \gamma Y$$

T=0.2 sn'lik peryodlarla, t=0'dan t=0.6'sn'ye kadar D,Y ve A guruplarının zamana göre değişimlerini her adımda Euler yöntemiyle bularak ayrı ayrı grafiklerde çizin.

$$\alpha = \beta = \gamma = 1$$

İlk koşullar:

$$D(0)=1, Y(0)=0, A(0)=0, \quad t=0 \text{ için } u(0)=1, \quad t>0 \text{ için } u(t)=0$$

(Euler formülü: $y_{i+1}=y_i + f(x_i, y_i) h$) (Dorf, 2005)

Çözüm: D : Dirençsizler, Y : Yakalanmışlar, A : Ayrılanlar

Euler formülü: $y_{i+1}=y_i + f(x_i, y_i) h$ idi, Adım büyüklüğü $h=T=0.2$ sn.

$\alpha = \beta = \gamma = 1$ için diferansiyel denklemler yeniden düzenlenirse

$$\frac{dD}{dt} = -D - D Y = f_D(t, D, Y, A, u), \quad \frac{dY}{dt} = D Y - Y + u = f_Y(t, D, Y, A, u)$$

$$\frac{dA}{dt} = D + Y = f_A(t, D, Y, A, u), \quad n=(0.6\text{sn}-0\text{sn})/0.2\text{sn}= 3 \text{ adım için çözüm yapacağız}$$

$$\begin{aligned}
t_0 &= 0. \text{ saniye için } D(0)=1, Y(0)=0, A(0)=0, u(0)=1 \text{ verilmiş} \\
f_D(t_0, D(0), Y(0), A(0), u(0)) &= -D(0) - D(0) * Y(0) = -1 - (1) * 0 = \mathbf{-1} \\
f_Y(t_0, D(0), Y(0), A(0), u(0)) &= D(0) * Y(0) - Y(0) + u(0) = (1 * 0) - (0) + 1 = \mathbf{1} \\
f_A(t_0, D(0), Y(0), A(0), u(0)) &= D(0) + Y(0) = 1 + 0 = \mathbf{1}
\end{aligned}$$

i) 1. adımda $t_1=0.2$. saniye için

$$D_1 = D(0.2) = D(0) + f_D(t_0, D(0), Y(0), A(0), u(0)) * h = 1 + (-1) * 0.2 = 1 - 0.2 = \underline{0.8}$$

$$Y_1 = Y(0.2) = Y(0) + f_Y(t_0, D(0), Y(0), A(0), u(0)) * h = 0 + (1) * 0.2 = \underline{0.2}$$

$$A_1 = A(0.2) = A(0) + f_A(t_0, D(0), Y(0), A(0), u(0)) * h = 0 + (1) * 0.2 = \underline{0.2}$$

$t > 0$ için $u(t) = 0$ olduğundan

$u_1 = u(0.2) = 0$ 'dır ve bundan sonraki tüm $u(t)$ değerleri de sıfır olacaktır.

$$f_D(t_1, D(0.2), Y(0.2), A(0.2), u(0.2)) = -D(0.2) - D(0.2) * Y(0.2) = -0.8 - (0.8) * 0.2 = \mathbf{-0.96}$$

$$f_Y(t_1, D(0.2), Y(0.2), A(0.2), u(0.2)) = D(0.2) * Y(0.2) - Y(0.2) + u(0.2) = (0.8 * 0.2) - (0.2) + 0 = \mathbf{-0.04}$$

$$f_A(t_1, D(0.2), Y(0.2), A(0.2), u(0.2)) = D(0.2) + Y(0.2) = 0.8 + 0.2 = \mathbf{1}$$

ii) 2. adımda $t_2=0.4$ saniye için

$$D_2 = D(0.4) = D(0.2) + f_D(t_1, D(0.2), Y(0.2), A(0.2), u(0.2)) * h = 0.8 + (-0.96) * 0.2 = \underline{0.608}$$

$$Y_2 = Y(0.4) = Y(0.2) + f_Y(t_1, D(0.2), Y(0.2), A(0.2), u(0.2)) * h = 0.2 + (-0.04) * 0.2 = \underline{0.192}$$

$$A_2 = A(0.4) = A(0.2) + f_A(t_1, D(0.2), Y(0.2), A(0.2), u(0.2)) * h = 0.2 + (1) * 0.2 = \underline{0.4}$$

$$f_D(t_2, D(0.4), Y(0.4), A(0.4), u(0.4)) = -D(0.4) - D(0.4) * Y(0.4) = -0.608 - (0.608) * 0.192 = \mathbf{-0.7247}$$

$$f_Y(t_2, D(0.4), Y(0.4), A(0.4), u(0.4)) = D(0.4) * Y(0.4) - Y(0.4) + u(0.4) = (0.608 * 0.192) - (0.192) + 0 = \mathbf{-0.075264}$$

$$f_A(t_2, D(0.4), Y(0.4), A(0.4), u(0.4)) = D(0.4) + Y(0.4) = 0.608 + 0.192 = \mathbf{0.8}$$

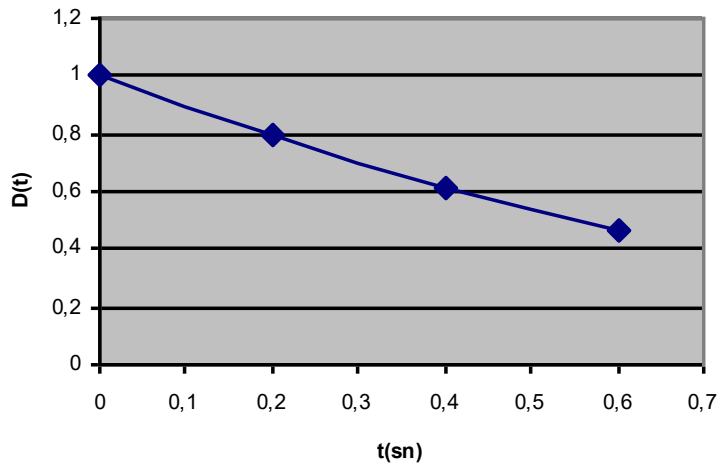
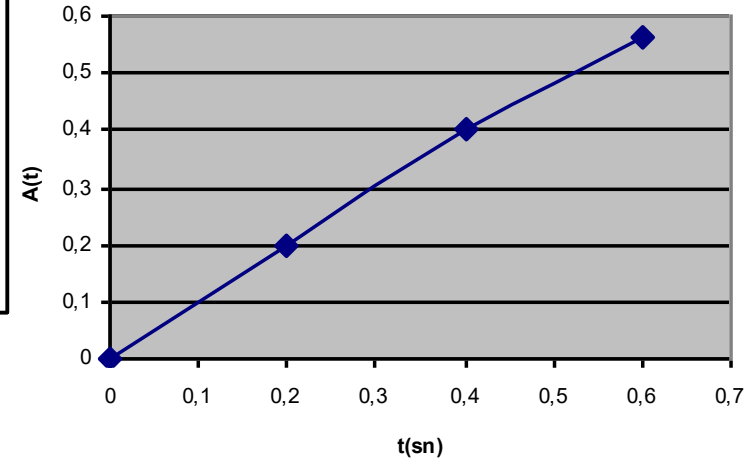
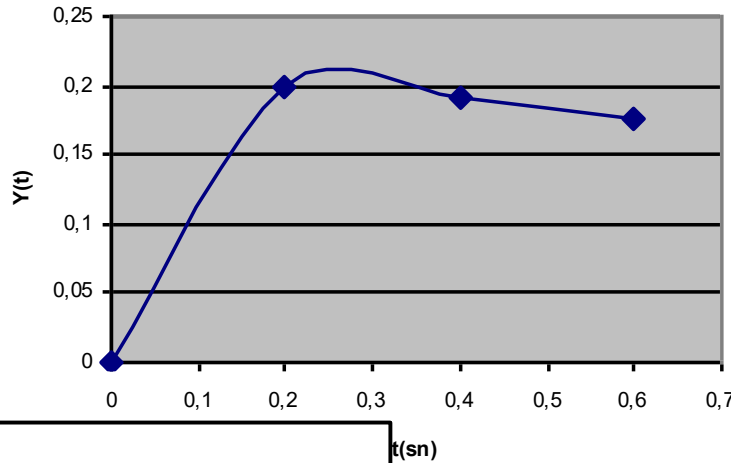
iii) 3. adımda $t_2=0.6$ saniye için

$$D_3=D(0.6)=D(0.4)+f_D(t_2, D(0.4), Y(0.4), A(0.4), u(0.4))*h=0.608+(-0.7247)*0.2=\underline{0.46306}$$

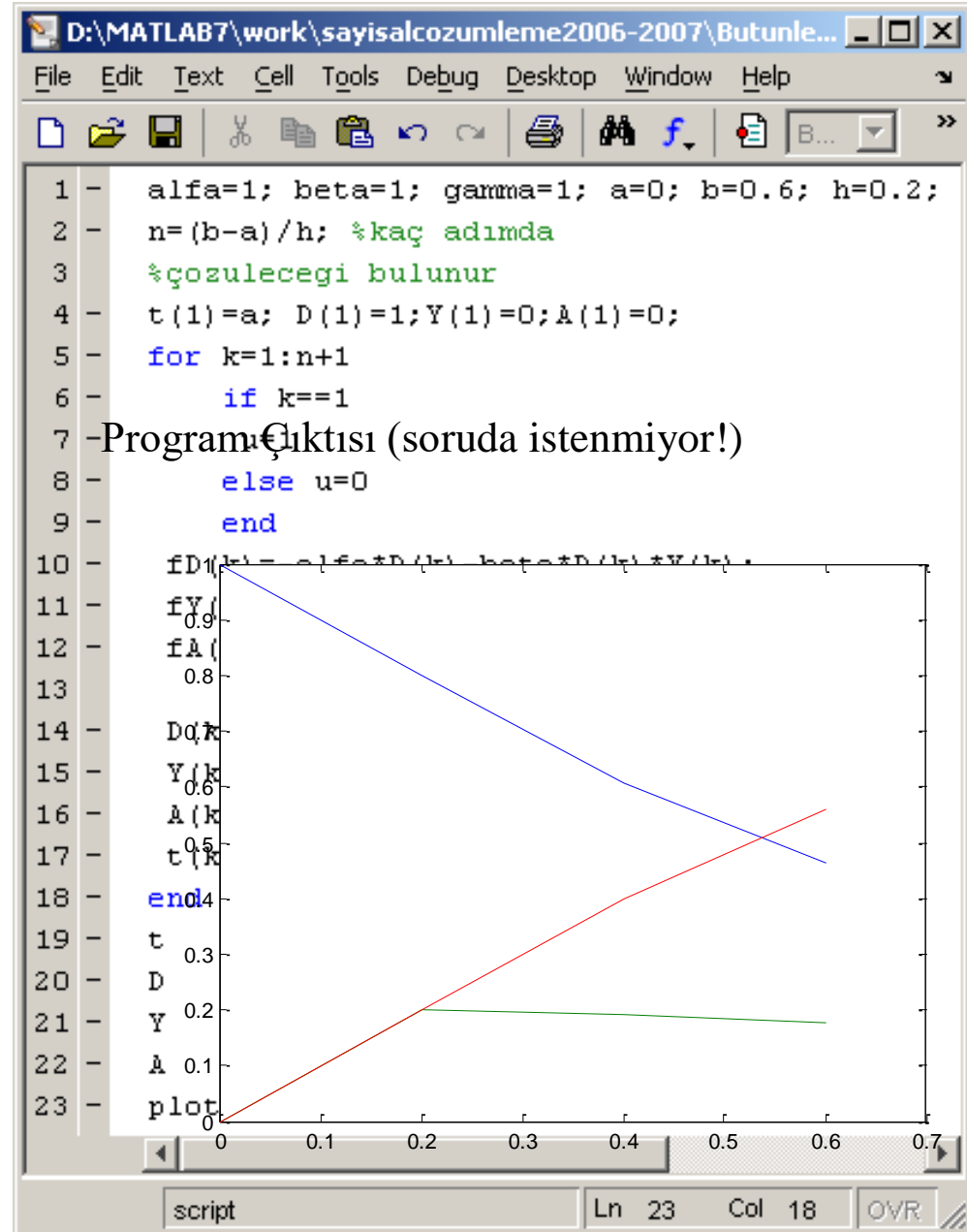
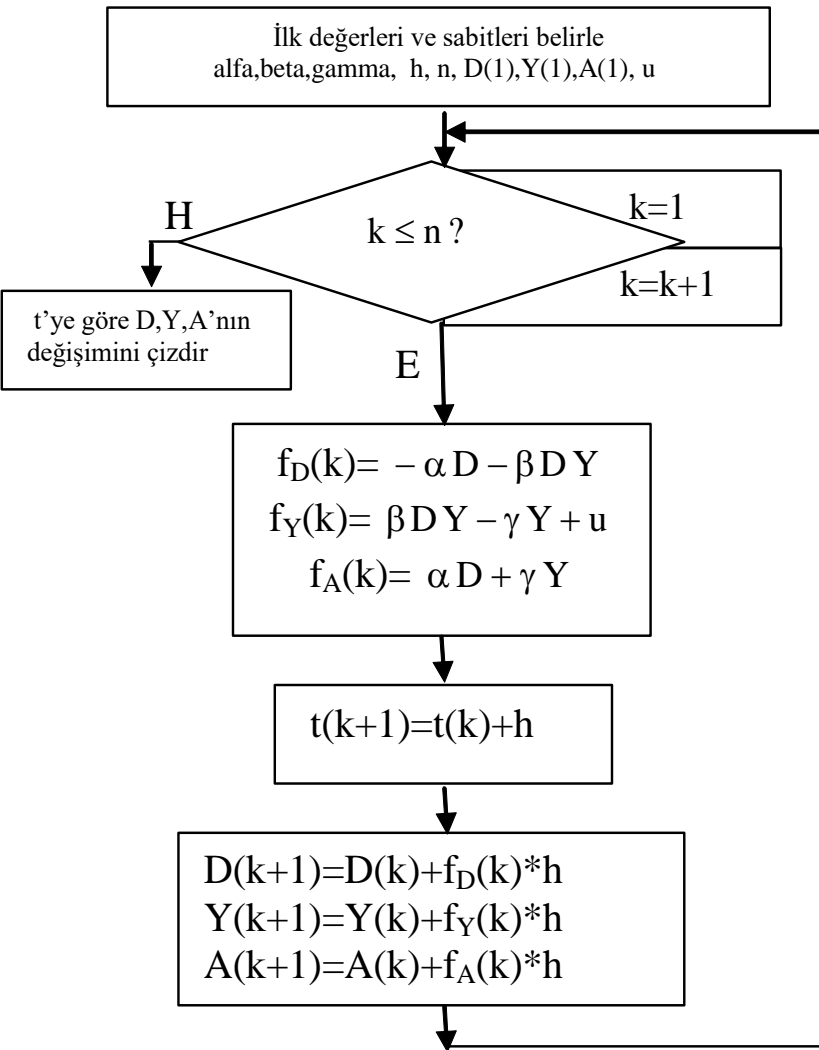
$$Y_3=Y(0.6)=Y(0.4)+f_Y(t_2, D(0.4), Y(0.4), A(0.4), u(0.4))*h=0.192+(-0.075264)*0.2=\underline{0.1769472}$$

$$A_3=A(0.6)=A(0.4)+f_A(t_2, D(0.4), Y(0.4), A(0.4), u(0.4))*h=0.4+(0.8)*0.2=\underline{0.56}$$

Bu durumda $D = 1.00 \quad 0.8000 \quad 0.608 \quad 0.4631$, $Y = 0 \quad 0.20 \quad 0.192 \quad 0.1769$ ve $A = 0 \quad 0.20 \quad 0.4 \quad 0.56$ bulunur. Grafikleri



Soru.2) 1. soruyu çözecek a) algoritmayı oluşturun ve b) programı yazın.



Kaynaklar

- Müh. İçin Say. Yöntemler, CAPRA,S ve diğ., Literatür Yayınları
- Sayısal Çözümleme Ders Notları, Bilgin, M.Z., Kocaeli Ün., Elektrik Müh. Bölümü
- Dorf, R.,C., Bishop, R.,H., Modern Control Systems, Tenth Edition, Pearson Prentice Hall, 2005