# Курсова робота

ст.гр 1СІ-07 Бондарчук О.В. 3 жовтня 2009 р.

# **3MICT**

1 Розділ перший	3
1.1 Підрозділ перший	3
1.1.1 Підпідрозділ перший	3
2 Короткі теоретичні відомості	6
2.1 Розв'язання диференціальних рівнянь	6
2.2 Методи розв'язання задачі Коші	7
2.2.1 Метод Ейлера	8
2.2.2 Виправлений метод Ейлера	9
2.2.3 Модифікований метод Ейлера	10
2.2.4 Метод Рунге-Кутта	10
2.3 Розв'язання диференціальних рівнянь вищих порядків	11
2.4 Обчислення похибок	12
Додаток А. Перший додаток	13

# 1 РОЗДІЛ ПЕРШИЙ

Цей документ своренно для тестування latex-стилю для оформлення курсових робіт за вимогами ВНТУ.

На данний момент стиль підтримує тільки курсові роботи (ДСТУ 3008-95). В майбутньому (наступному триместрі) планується підтримка курсових проектів (ГОСТ 2.105-95), і написання документації.

### 1.1 Підрозділ перший

Список того, що необхідно зробити, чи закінчити:

- а) підтримка бібліографії;
- б) підтримка ненумерованих розділів (аннотація, вступ, і т.п.);
- в) підтримка додатків;
- г) шаблони обов'язкових сторінок (титульний лист, обов'язкові додатки).

# 1.1.1 Підпідрозділ перший

Складний список згідно госту:

- а) перший рядок першого рівня містить достатьно довгий текст, що повинен перенестися на нову стрічку;
  - б) другий рядок першого рівня містить:
    - 1) перший підрядок другого рядка;
- 2) другий підрядок другого рядка також містить достатьно довгий текст, що повинен перенестися на нову стрічку;
  - 3) третій підрядок другого рядка:
  - в) третій рядок третього рівня;
  - г) 4;
  - д) 5;
  - e) 6;
  - $\epsilon$ ) 7;
  - ж) 8;
  - 3) 9;

- и) 10;
- i) 11;
- i) 12;
- й) 13;
- к) 14;
- л) 15;
- м) 16;
- н) 17;
- o) 18;
- п) 19;
- p) 20;
- c) 21;
- т) 22;
- y) 23;
- ф) 24;
- x) 25;
- ц) 26;
- ч) 27;
- ш) 28;
- щ) 29;
- ю) 30;
- я) 31.

Текст після списку. Текст після списку.

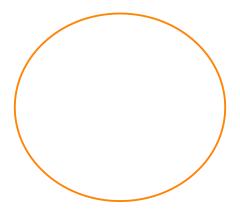


Рисунок 1.1 — Пример рисунка.

Метод Голда[?] получен из метода ван Циттерта[?], но с предположением, что действует он только для положительных чисел. Восстанавливает по следующему алгоритму[???].

Порядок методу дорівнює p, якщо існує таке позитивне число c, що

$$\Delta \le ch^{p+1},\tag{1.1}$$

де  $\Delta$  — локальна похибка на кроці;

h — крок дискретизації;

p — порядок методу.

Текст після формули. Текст після формули. Текст після формули. Текст після формули. Текст після формули.

#### 2 КОРОТКІ ТЕОРЕТИЧНІ ВІДОМОСТІ

#### 2.1 Розв'язання диференціальних рівнянь

Диференціальні рівняння — розділ математики, який вивчає теорію та способи розв'язування рівнянь, що містять шукану функцію та її похідні різних порядків одного аргументу (звичайні диференціальні) чи кількох аргументів (диференціальні рівняння в частинних похідних). Диференціальні рівняння широко використовуються на практиці, зокрема для опису перехідних процесів.

Теорія диференціальних рівнянь — розділ математики, що займається вивченням диференціальних рівнянь і пов'язаних з ними задач. Їх результати застосовуються в багатьох природничих науках, особливо широко — у фізиці.

Простіше кажучи, диференціальне рівняння — це рівняння, в якому невідомою величиною  $\epsilon$  деяка функція. При цьому, в самому рівнянні бере участь не тільки невідома функція, але й різні її похідні. Диференціальним рівнянням описується зв'язок між невідомою функцією та її похідними. Такі зв'язки віднаходяться в різних областях знань: у механіці, фізиці, хімії, біології, економіці та ін.

Розрізняють звичайні диференціальні рівняння і диференціальні рівняння в частинних похідних. Більш складними  $\epsilon$  інтегро-диференціальні рівняння.

Звичайні диференціальні рівняння — це рівняння виду:

$$F(t, x, x', x'', x^{(n)}) = 0, (2.1)$$

де x = x(t) — невідома функція (можливо, вектор-функція; в такому випадку часто говорять про систему диференціальних рівнянь), що залежить від змінної часу t, штрих означає диференціювання по t. Число n називається порядком диференціального рівняння.

У випадку, коли додаткові умови задаються при одному значенні незалежної змінної, має місце задача Коші (задача з початковими умовами). Якщо умови задаються для двох або більше значень незалежної змінної, то задача стає крайовою. У задачі Коші додаткові умови називаються початковими, а у крайовій задачі — граничними. При розв'язанні цих задач використовуються

різні методи і алгоритми.

Задачу Коші можна сформулювати таким чином.

Нехай дано диференціальне рівняння першого порядку:

$$\frac{dy}{dx} = f(x, y) \tag{2.2}$$

Потрібно знайти функцію на відрізку від x = a до x = b, що задовольняє як рівняння (2.2), так і початкову умову  $y(a) = y_0$  (при цьому завжди припускається, що існує єдиний розв'язок на всьому відрізку).

Задача, що полягає в розв'язанні звичайного диференціального рівняння при додаткових умовах, які поставлені при декількох значеннях незалежної змінної, називається крайовою. Постановки і методи розв'язання рівнянь більш високих порядків аналогічні.

#### 2.2 Методи розв'язання задачі Коші

Основою чисельних методів розв'язання диференціальних рівнянь слугує розкладання функції у в ряд Тейлора в околі початкової точки:

$$y(x_0 + h) = y(x_0) + hy'(x_0) + \frac{1}{2}h^2y''(x_0) + \cdots$$
 (2.3)

де h — відстань (крок) між початковою точкою  $x_0$  і точкою  $x_1 = x_0 + h$ , в якій відшукується розв'язок.

В різних методах враховується різна кількість членів розкладання ( в багатокрокових методах в поєднанні з інтерполяційними формулами), що визначає точність обчислень. При використанні цих методів на ЕОМ слід розрізняти похибки округлення через обмеженість кількості значущих цифр в ЕОМ; похибка зрізання (обмеження) — методична похибка, що пов'язана з апроксимацією розв'язків скінченними рядами, замість нескінченних, наприклад, а.

Внаслідок цих причин виникають два види похибок:

- а) локальна сума похибок, що вносяться в обчислювальний процес на конкретному кроці;
- б) глобальна (сумарна) різниця між точним і обчисленим значеннями, яка включає так звану похибку розповсюдження внаслідок накопичення

помилок на попередніх етапах обчислення.

Порядок методу дорівнює p, якщо існує таке позитивне число c, що

$$\Delta \le ch^{p+1},\tag{2.4}$$

де  $\Delta$  — локальна похибка на кроці, h — крок дискретизації.

Число не залежить від номера кроку і його величини, а визначається похідними і довжиною інтервалу. При апроксимації розв'язання рядами Тейлора воно зв'язане зі степенем членів ряду, які відкидаються.

Методи розв'язання задачі Коші поділяють на однокрокові та багатокрокові.

В однокрокових методах для знаходження наступної точки на кривій y = f(x) потрібна інформація лише про один попередній крок (методи Ейлера і Рунге-Кутта).

В багатокрокових методах (прогнозу і корекції) для знаходження наступної точки на кривій y = f(x) потрібна інформація більш ніж про одну з попередніх точок. Щоб отримати достатньо точне чисельне значення часто використовується ітераційна процедура (наприклад, в методах Мілна-Адамса, Башфорта, Хеммінга).

#### 2.2.1 Метод Ейлера

Найбільш простим однокроковим методом, який потребує мінімальних затрат обчислювальних ресурсів, але дає змогу обчислювати результат із порівняно низькою точністю, є метод Ейлера.

В цьому методі для оцінки наступної точки на кривій y=f(x) використовується лише один лінійний член в формулі Тейлора,

$$y(x_0 + h) = y(x_0) + hy'(x_0), (2.5)$$

де y'(x) визначається з початкового рівняння.

Цей процес можна розповсюдити на наступні кроки:

$$y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n).$$
 (2.6)

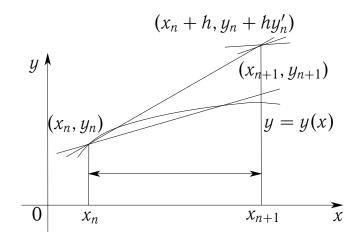


Рисунок 2.1 — Виправлений метод Ейлера

Метод Ейлера  $\epsilon$  методом першого порядку (p=1):

$$\Delta \le ch^2,\tag{2.7}$$

де  $c = (M_1 + M_0 M_2)/2$ ,  $M_0$ ,  $M_1$ ,  $M_2$  — визначаються як:

$$M_{0} \geq |f(x,y)|,$$

$$M_{1} \geq \left| \frac{df(x,y)}{dx} \right|,$$

$$M_{2} \geq \left| \frac{df(x,y)}{dy} \right|,$$

$$(2.8)$$

для всіх  $x \in [a, b]$  і y = y(x).

Метод Ейлера, крім значної похибки зрізання часто буває нестійким (малі локальні помилки призводять до значного збільшення глобальної).

Цей метод можна вдосконалити різними способами.

### 2.2.2 Виправлений метод Ейлера

Ітераційні формула для цього методу має вигляд:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2}(f(x_n, y_n) + f(x_n + h, y_n + hf(x_n, y_n)))$$
 (2.9)

Графічне зображення методу подане на рисунку 2.1.

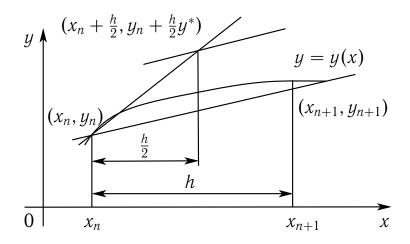


Рисунок 2.2 — Модифікований метод Ейлера

#### 2.2.3 Модифікований метод Ейлера

Ітераційні формула для цього методу має вигляд:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{h}{2}(f(x_n, y_n) + f(x_n + h, y_n + hf(x_n, y_n)))$$
 (2.10)

Графічне зображення методу подане на рисунку 2.2.

Принцип, на якому побудований модифікований метод Ейлера, можна пояснити, користуючись рядом Тейлора і зберігаючи в ньому член з  $h^2$ . Апроксимація другої похідної  $y''(x_0)$  здійснюється кінцевою різницею:

$$y''(x_0) = \frac{\Delta y}{\Delta x} = \frac{y(x_0 + h) - y'(x_0)}{h}$$
 (2.11)

Аналогічно обчисленню другої похідної в кінцево-різницевому вигляді можна обчислити більш високі похідні: значення n-ї за значеннями попередньої (n-1)-ї.

## 2.2.4 Метод Рунге-Кутта

Метод Рунге-Кутта дає набір формул для обчислення координат внутрішніх точок, які потрібні для реалізації цієї ідеї. Оскільки існує ряд способів знаходження цих точок, то метод Рунге-Кутта об'єднує цілий клас методів для розв'язання диференціальних рівнянь першого порядку.

Найбільш розповсюджений класичний метод четвертого порядку точно-

сті:

$$y_{n+1} = y_n + \frac{k_0 + 2k_1 + 2k_2 + k_3}{6},$$
 (2.12)

де

$$k_{0} = hf(x_{n}, y_{n});$$

$$k_{1} = hf(x_{n} + \frac{h}{2}, y_{n} + \frac{k_{0}}{2});$$

$$k_{2} = hf(x_{n} + \frac{h}{2}, y_{n} + \frac{k_{1}}{2});$$

$$k_{3} = hf(x_{n} + h, y_{n} + k_{2}).$$

$$(2.13)$$

Метод Ейлера і його модифікації ще називають методами Рунге-Кутта першого і другого порядку. Метод Рунге-Кутта має значно більш високу точність, що дозволяє збільшити крок розв'язання. Його максимальну величину визначає припустима похибка. Такий вибір часто здійснюється автоматично і включається як складова частина в алгоритм, побудований за методом Рунга-Кутта.

#### 2.3 Розв'язання диференціальних рівнянь вищих порядків

Будь-яку з формул Рунге-Кутта можна використовувати для розв'язання диференціальних рівнянь вищих порядків і систем диференціальних рівнянь. Рівняння порядку n можна звести до n диференціальних рівнянь першого порядку.

Як приклад розглянемо розв'язання звичайного диференціального рівняння другого порядку:

$$\frac{d^2y}{dx^2} = g\left(x, y, \frac{dy}{dx}\right). (2.14)$$

Введемо заміну  $z=\frac{dy}{dx}$ , тоді  $\frac{dz}{dx}=\frac{d^2y}{dx^2}$ , а рівняння (2.14) прийме вигляд системи:

$$\begin{cases} \frac{dz}{dx} = g(x, y, z); \\ \frac{dy}{dx} = f(x, y, z), \end{cases}$$
 (2.15)

де f(x, y, z) = z.

Задача Коші в цьому випадку містить дві початкових умови:

$$\begin{cases} y(x_0) = y_0; \\ z(x_0) = y'(x_0) = z_0. \end{cases}$$
 (2.16)

Розв'язавши систему рівнянь (2.15) отримаємо розв'язок диференціального рівняння (2.14), що задовольнятиме задані початкові умови (2.16).

#### 2.4 Обчислення похибок

В розділі 2.2.1 було зазначено, що помилка зрізання при використанні методів Рунге-Кутта n-го порядку визначається за формулою (2.7). Обчислення верхніх границь для коефіцієнта с являє собою складну задачу, пов'язану з необхідністю оцінки ряду додаткових параметрів. Існує декілька способів для оперативного обчислення . Найбільшого поширення набув екстраполяційний метод Річардсона (ще його називають методом Рунге), коли послідовно знаходять значення  $y_n$  з кроком h і з кроком  $\frac{h}{2}$ , а після цього прирівнюють отримані величини та визначають c з рівняння:

$$y = y_n^{(h)} + ch^{p+1} = y_n^{\left(\frac{h}{2}\right)} + c\left(\frac{h}{2}\right)^{p+1}$$
 (2.17)

де y — точне значення на даному кроці.

Отримаємо оціночне співвідношення:

$$c = \frac{y_n^{(h)} - y_n^{(\frac{h}{2})}}{h^{p+1} - \left(\frac{h}{2}\right)^{p+1}}$$
(2.18)

Додаток А (обов'язковий) Перший додаток

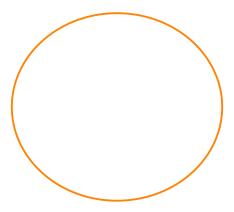


Рисунок А.1 — Приклад рисунка у дадатку