ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧЕРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого»

ИНСТИТУТ КОМПЬЮТЕРНЫХ НАУК И ТЕХНОЛОГИЙ Высшая школа программной инженерии

Отчет по курсовой работе по дисциплине «Математические модели»

Выполнила студентка гр. 3530904/80001

Прохорова А. И.

Руководитель

Устинов С. М.

 $ext{Caнкт-}\Pi$ етербург 2020

1 Задание

Для **МОДЕЛИ 3** в плоскости параметров (**p4**, **p6**) построить бифуркационные диаграммы точек поворота (**p4**, **p6** > 0). При построении диаграммы целесообразно использовать логарифмический масштаб (log(**p4**,**p6**)) по обеим осям. Убедиться, что это точки поворота, а не ветвления. Проиллюстрирова количество решений в каждой области.

$$(p1 = 8.4e-6, p2 = 6.6667e-4, p3 = 1.7778e-5, p5 = 2).$$

$$\frac{dx_1}{dt} = (p_1x_2 - x_1x_2 + x_1 - x_1^2)/p_2 - p_4x_1;$$

$$\frac{dx_2}{dt} = (-p_1x_2 - x_1x_2 + p_5x_3)/p_3 + p_4(p_6 - x_2);$$

$$\frac{dx_1}{dt} = x_1 - x_3 - p_4x_3;$$

2 Блок аналитических преобразований

Будем решать систему, в качестве ε варьируя p_4

$$\begin{cases} det(J_N) = 0\\ f(x, \varepsilon) = 0 \end{cases}$$
 (1)

Посчитаем матрицу Якоби:

$$J_N = \begin{pmatrix} -\frac{x_2}{p_2} + \frac{1}{p_2} - \frac{2x_1}{p_2 - p_4} & \frac{p_1}{p_2} - \frac{x_1}{p_2} & 0\\ -\frac{x_2}{p_3} & -\frac{p_1}{p_3} - \frac{x_1}{p_3 - p_4} & \frac{p_5}{p_3}\\ 1 & 0 & -1 - p_4 \end{pmatrix}$$

Запишем систему $f(x, p_4) = 0$:

$$\begin{cases}
(p_1x_2 - x_1x_2 + x_1 - x_1^2)/p_2 - p_4x_1 = 0; \\
(-p_1x_2 - x_1x_2 + p_5x_3)/p_3 + p_4(p_6 - x_2) = 0; \\
x_1 - x_3 - p_4x_3 = 0;
\end{cases} (2)$$

Из первого уравнения выразим x_2 через x_3 , из третьего уравнения выразим x_3 через x_1 :

$$x_2 = \frac{x_1^2 + p_2 p_4 x_1 - x_1}{p_1 - x_1}$$
$$x_3 = \frac{x_1}{1 + p_4}$$

Подставим их в уравнение $det(J_N) = 0$ и получим кубическое уравнение относительно x_1 . Находим корни, подставляем их в выражения для x_2 и x_3 .

р6 можем найти из второго уравнения:

$$p_6 = \frac{p_1 x_2 + x_1 x_2 - p_5 x_3}{p_3 p_4}$$

3 Результаты работы программы

```
p4 = 10.000000

x11 = -0.000036 x12 = 0.000053 x13 = 0.405660

x22 = 1.179783 x32 = 0.000005 p6 = 36.582517

p6check = 36.582517

x23 = 0.587685 x33 = 0.036878 p6 = 92614.526489

p6check = 92614.526489
```

4 Выводы

Для всех вариантов матриц значение обусловленности очень большое (> 50000). Следовательно, доверять полученным результатам мы не можем.

5 Приложение

5.1 Исходный код

```
syms x1 x2 x3 p1 p2 p3 p4 p5 p6
3 \det 11 = -x2/p2 + 1/p2 - 2*x1/p2 - p4;
4 det12 = p1 / p2 - x1 / p2;
| det 13 = 0;
6 \det 21 = -x2/p3;
7 det22 = - p1 / p3 - x1 / p3 - p4;
8 | det 23 = p5/p3;
9 det31 = 1;
10 | det 32 = 0;
| det 33 = -1 - p4;
12
13 % det11 = - (x1 * x1 + p2 * p4 * x1 - x1) / p2 * (p1 - x1) + 1 / p2 - 2 * x1 / p2 -
14 % det12 = p1 / p2 - x1 / p2;
15 % det13 = 0;
16 % det21 = - (x1 * x1 + p2 * p4 * x1 - x1) / p3 * (p1 - x1);
  % det22 = - p1 / p3 - x1 / p3 - p4;
17
  \% det23 = p5/p3;
18
  % det31 = 1;
19
  % det32 = 0;
20
\frac{21}{\%} det33 = -1 - p4;
|x| \times 2val = (x1 * x1 + p2 * p4 * x1 - x1) / (p1 - x1);
24 \times 3val = x1 / (1 + p4);
p6 = (p1 * x2 + x1 * x2 - p5 * x3) / p3 * p4 + x2;
27 det11 = subs(det11, x2, x2val);
28 det21 = subs(det21, x2, x2val);
30 res = det ( [det11 det12 det13; det21 det22 det23; det31 det32 det33] );
31 eq = res == 0;
|x2val| = subs(x2val, p1, 8.4e-6);
|p6| = subs(p6, p1, 8.4e-6);
| eq = subs(eq, p1, 8.4e-6);
36
37
| eq = subs(eq, p2, 6.6667e-4);
x2val = subs(x2val, p2, 6.6667e-4);
40 p6 = subs(p6, p2, 6.6667e-4);
41
  eq = subs(eq, p3, 1.7778e-5);
43 p6 = subs(p6, p3, 1.7778e-5);
44
| eq = subs(eq, p5, 2);
| p6 = subs(p6, p5, 2);
47
48 fileID = fopen('resulst.txt', 'w');
49
50 %for i = 1.0: 0.1: 2.0
| for i = 10.0: 1.0: 10.0
```

```
inner = subs(eq, p4, i);
52
      x2tmp = subs(x2val, p4, i);
53
      x3tmp = subs(x3val, p4, i);
54
      p6tmp = subs(p6, p4, i);
55
56
57
      fprintf(fileID, 'p4 = f \ n', i);
58
59
      solution = solve(inner, x1, 'IgnoreProperties', true);
      if (isempty(solution) == false)
60
          x11 = solution(1, 1);
61
          x12 = solution(2, 1);
62
          x13 = solution(3, 1);
63
          fprintf(fileID, 'x11 = \%f x12 = \%f x13 = \%f \n', x11, x12, x13);
64
          if (isAlways(x11 > 0) == true)
65
            x21 = subs(x2tmp, x1, x11);
66
67
            x31 = subs(x3tmp, x1, x11);
68
            p6res = subs(p6tmp, x1, x11);
69
            p6res = subs(p6res, x2, x21);
70
            p6res = subs(p6res, x3, x31);
            fprintf(fileID, 'x21 = %f x31 = %f p6 = %f \n', x21, x31, p6res);
71
            p6check = (8.4e-6 * x21 + x11 * x21 - 2 * x31) / 1.7778e-5 * i + x21;
72
            fprintf(fileID, 'p6check = f \ n', p6check);
73
          end
74
          if (isAlways(x12 > 0))
75
            x22 = subs(x2tmp, x1, x12);
76
77
            x32 = subs(x3tmp, x1, x12);
78
            p6res = subs(p6tmp, x1, x12);
            p6res = subs(p6res, x2, x22);
79
80
            p6res = subs(p6res, x3, x32);
            fprintf(fileID, 'x22 = \frac{1}{2}f x32 = \frac{1}{2}f p6 = \frac{1}{2}f \n', x22, x32, p6res);
81
            p6check = (8.4e-6 * x22 + x12 * x22 - 2 * x32) / 1.7778e-5 * i + x22;
82
            fprintf(fileID, 'p6check = %f \n', p6check);
83
          end
84
          if (isAlways(x13 > 0) == true)
85
86
            x23 = subs(x2tmp, x1, x13);
87
            x33 = subs(x3tmp, x1, x13);
            p6res = subs(p6tmp, x1, x13);
            p6res = subs(p6res, x2, x23);
89
90
            p6res = subs(p6res, x3, x33);
            fprintf(fileID, 'x23 = f x33 = f p6 = f \n', x23, x33, p6res);
91
            p6check = (8.4e-6 * x23 + x13 * x23 - 2 * x33) / 1.7778e-5 * i + x23;
92
            fprintf(fileID, 'p6check = f \ n', p6check);
93
94
95
          fprintf(fileID, '\n');
96
      end
97
98
  end
99
100 fclose(fileID);
```