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 ($\mathbf{p4}$, $\mathbf{p6}$) построить бифуркационные диаграммы точек поворота ($\mathbf{p4}$, $\mathbf{p6}>0$). При построении диаграммы целесообразно использовать логарифмический масштаб ($\log(\mathbf{p4},\mathbf{p6})$) 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

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

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 .

 p_6 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 Блок проверки

4 Результаты работы программы

5 Выводы

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

6 Приложение

6.1 Исходный код

```
syms x1 x2 x3 p4 p6
  %double p1 p2 p3 p5
|p1 = 8.4e-6;
p2 = 6.6667e-4;
6 \mid p3 = 1.7778e - 5;
7 p5 = 2;
9 \times 2 \times 2 = (x1 * x1 + p2 * p4 * x1 - x1) / (p1 - x1);
|x3val| = x1 / (1 + p4);
|p6| = (p1 * x2 + x1 * x2 - p5 * x3) / p3 * p4 + x2;
12
|det11 = -x2/p2 + 1/p2 - 2*x1/p2 - p4;
14 det12 = p1 / p2 - x1 / p2;
15 \mid det 13 = 0;
| det 21 = -x2/p3;
17 det22 = - p1 / p3 - x1 / p3 - p4;
| 18 | det 23 = p5/p3;
  det31 = 1;
19
20 | det 32 = 0;
  det33 = -1 - p4;
21
23 det11 = subs(det11, x2, x2val);
24 det21 = subs(det21, x2, x2val);
26 res = det ( [det11 det12 det13; det21 det22 det23; det31 det32 det33] );
27 res2 = det ( [det11 det12 det13; det21 det22 det23; det31 det32 det33] );
28
  eq = res2 == 0;
29
31 fileID = fopen('resulst.txt', 'w');
32 fileIDcheck = fopen('check.txt', 'w');
||34||% for i = 1.0: 0.1: 2.0
35 for i = 10.0: 1.0: 10.0
      %p4 = i;
36
     inner = subs(eq, p4, i);
37
     x2tmp = subs(x2val, p4, i);
38
     x3tmp = subs(x3val, p4, i);
39
     p6tmp = subs(p6, p4, i);
40
     check = subs(res, p4, i);
41
42
     fprintf(fileID, 'p4 = f \in n', i);
43
     fprintf(fileIDcheck, '%f\n', i);
44
45
     %solution = sym(solve(inner, x1, 'IgnoreProperties', true));
46
     %solution = solve(res, x1);
47
     solution = solve(inner, x1);
48
     if (isempty(solution) == false)
49
         x11 = solution(1, 1);
50
51
          x12 = solution(2, 1);
52
         x13 = solution(3, 1);
```

```
53
54
          fprintf(fileID, 'x11 = f x12 = f \n', x11, x12);
55
          if (isAlways(x11 > 0) == true)
56
            x21 = subs(x2tmp, x1, x11);
57
            x31 = subs(x3tmp, x1, x11);
58
59
            p6res = subs(p6tmp, x1, x11);
60
            p6res = subs(p6res, x2, x21);
            p6res = subs(p6res, x3, x31);
61
            fprintf(fileID, 'x21 = %f x31 = %f p6 = %f \n', x21, x31, p6res);
62
            p6check = (8.4e-6 * x21 + x11 * x21 - 2 * x31) / 1.7778e-5 * i + x21;
63
64
            check1 = subs(check, x1, x11);
65
            fprintf(fileIDcheck, '%f %f %f %f\n', x11, x21, x31, p6res);
66
67
68
          end
          if (isAlways(x12 > 0))
69
            x22 = subs(x2tmp, x1, x12);
70
71
            x32 = subs(x3tmp, x1, x12);
72
            p6res = subs(p6tmp, x1, x12);
            p6res = subs(p6res, x2, x22);
73
            p6res = subs(p6res, x3, x32);
74
            fprintf(fileID, 'x22 = %f x32 = %f p6 = %f \n', x22, x32, p6res);
75
            p6check = (8.4e-6 * x22 + x12 * x22 - 2 * x32) / 1.7778e-5 * i + x22;
76
77
78
            check2 = subs(check, x1, x12);
            fprintf(fileID, 'check = %f \n', check2);
79
            fprintf(fileIDcheck, '%f %f %f %f\n', x12, x22, x32, p6res);
80
81
          end
          if (isAlways(x13 > 0) == true)
82
            x23 = subs(x2tmp, x1, x13);
83
            x33 = subs(x3tmp, x1, x13);
84
            p6res = subs(p6tmp, x1, x13);
85
            p6res = subs(p6res, x2, x23);
86
87
            p6res = subs(p6res, x3, x33);
88
            fprintf(fileID, 'x23 = %f x33 = %f p6 = %f n', x23, x33, p6res);
            p6check = (8.4e-6 * x23 + x13 * x23 - 2 * x33) / 1.7778e-5 * i + x23;
90
91
            check3 = subs(check, x1, x13);
            fprintf(fileID, 'check = %f \n', check3);
92
            fprintf(fileIDcheck, '%f %f %f %f\n', x13, x23, x33, p6res);
93
          end
94
          fprintf(fileID, '\n');
95
96
      end
97
98
100 fclose(fileID);
```