Приближённое решение дифференциального уравнения

Отчёт студента 410 группы Михайлина Дмитрия Александровича

9 апреля 2019 г.

1 Постановка задачи

Решить дифференциальное уравнение:

$$\frac{d^2x}{dt^2} + (1 + \alpha x^2)x = \cos(t), \alpha = 0.2, -0.2 \tag{1}$$

Сами зададим начальные условия. Перепишем 1 в виде системы двух дифференциальных уравнений:

$$1 \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{dx}{dt} = y \\ \frac{dy}{dt} = \cos(t) - (1 + \alpha x^2)x \end{cases} \tag{2}$$

Получается мы свели дифференциальное уравнение второго порядка к системе дифференциальных уравнений. Будем решать эту систему при помощи метода Дормана-Принса 7 порядка.

Введём обозначения:

Пусть s - целое положительное число, называемое числом стадий и $a_{21}, \dots a_{s,s-1}, b_1, \dots b_s, c_2 \dots c_s$ - вещественные коэффициенты. Тогда метод

$$\begin{gathered} k_1 = f(x_0, y_0) \\ k_2 = f(x_0 + c_2 h, y_0 + h a_{2,1} k_1) \\ k_3 = f(x_0 + c_3 h, y_0 + h(a_{3,1} k_1 + a_{32} k_2) \\ \dots \\ k_s = f(x_0 + c_s h, y_0 + h(a_{s,1} k_1 + \dots + a_{s,s-1} k_{s-1})) \\ y_1 = y_0 + h(b_1 k_1 + \dots + b_s k_s)) \end{gathered} \tag{3}$$

- будет s-стадийным явным методом Рунге-Кутта, решения задачи:

$$\begin{cases} y' = f(x, y) \\ y(x_0) = y_0 \end{cases} \tag{4}$$

Определение 1. Метод Рунге-Кутты имеет порядок p, если:

$$||y(x_0+h)-y_1|| \leq Kh^{p+1},$$

т.е члены для точного решения $y(x_0+h)$ и для y_i совпадают до члена h^p включительно.

Приведем таблицы Бутчера из книги Хайрер Э., Нерсетт С., Ваннер Г. "Решение обыкновенных дифференциальных уравнений. Нежесткие задачи которыми будем пользоватся:
c_i находятся в первом столбце, $a_{i,j}$ - располагаются как матрица во всех остальных строках и столбцах, последний столбец соответствует b_s.

Приведем таблицу Бутчера для метода Дормана-Принса 8(7) порядка.

2 Переменный шаг:

Правило Рунге:
Пусть заданы точка (x) и приближение $y^{(1)}(x)$ к $y(x)$ – из обычной задачи Коши, вычисленное через таблицу Бутчера (методом Рунге-Кутта) с шагом $2h$. Часто в ходе расчётов целесообразно изменять шаг интегрирования, контролируя величину погрешности метода на шаге. При практической оценке этой величины можно, например, рассуждать следующим образом. Главный член погрешности на шаге интегрирования есть;

$$\frac{\varphi^{(s+1)}(0)h^{s+1}}{(s+1)!}$$

Посчитаем приближение вычисленное в точке $(x+h)$: $y^{(2)}(x)$ через таблицу Бутчера (методом Рунге-Кутта) с шагом h, за две итерации.

В результате двух шагов имеем:

$$y^{(1)}-y(x+2h) \approx \frac{\varphi^{s+1}(0)(2h)^{s+1}}{(s+1)!}$$

Из этих соотношений получаем представление главного члена погрешности на шаге:

$$y^{(1)}-y(x+2h) \approx \frac{y^{(2)}-y^{(1)}}{2^s-1} \Rightarrow y(x+2h) \approx y^{(1)}+\frac{y^{(1)}-y^{(2)}}{2^s-1}$$

Далее посчитаем ошибку. $err = \frac{||y^{(1)} - y^{(2)}||}{2^s - 1}$, где s - порядок метода. В качестве нормы возьмем $||x|| = max|x_i|$.Если ошибка меньше наперед заданного tol то мы принимаем эти два шага. h длину шага пересчитываем по следующей формуле: $h_{new} = h_{old} * min(facmin, max(facmax, fac * (\frac{err}{tol})^{\frac{1}{7}}))$. facmax, facmin, fac - это константы, которые выбираются для того, чтобы h не убывала слишком быстро и не возрастала слишком быстро. Это повышает надежность программы. Такой выбор шага называется **Правилом Рунге**.

Выбор шага в алгоритме Дормана-Принса:

Сначала вычисляем $y^{(1)}$ - приближенное значение в точке $x_0 + h$ методом Рунге-Кутта 7 порядка. Потом вычисляем $y^{(2)}$ приближенное значение в точке $x_0 + h$ уже методом 8 порядка. Рассматриваем ошибку как $err = ||y^{(1)} - y^{(2)}||$. Если $err < tol$ - то шаг принимается. Новый шаг h пересчитывается по формуле $h_{new} = h_{old} * min(facmin, max(facmax, fac * (\frac{err}{tol})^{\frac{1}{7}}))$.

3 Гармонический осциллятор

Рассмотрим работу алгоритмов RK-6, RK-7, RK-8 с выбором шага по правилу Рунге и алгоритма DP-8(7) на гармоническом осцилляторе.

$$x'' + \omega^2 x = 0 \tag{5}$$

Перепишем это дифференциальное уравнение в следующем виде:

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -\omega^2 x \end{cases} \tag{6}$$

В следующих таблицах приводятся результаты работы алгоритмов на $[0, 10\pi], [0, 100\pi], [0, 1000\pi], [0, 10000\pi]$.

Графики гармонического осциллятора $[0, 10\pi]$

Таблица 1: $[0, 10\pi]$.

Алг.:	Погр в 10π	Макс. погр.	Мин. шаг	Макс. шаг	Сред. шаг	Кол-во шагов
RK-6	6.16094e-08	6.16094e-08	0.0294031	0.124017	0.118662	265
RK-7	1.01278e-08	1.53735e-08	0.1	0.429062	0.387965	81
RK-8	4.3534e-09	6.37778e-09	0.0416447	0.593831	0.499327	63
DP-7	4.13717e-10	6.5382e-10	0.1	0.43188	0.402768	78

Таблица 2: $[0, 100\pi]$.

Алг.:	Погр в 100π	Макс. погр.	Мин. шаг	Макс. шаг	Сред. шаг	Кол-во шагов
RK-6	6.19492e-07	6.19492e-07	0.1	0.124017	0.119879	2621
RK-7	1.00721e-07	1.63357e-07	0.0392214	0.429062	0.409646	767
RK-8	1.61544e-08	6.87135e-08	0.1	0.593831	0.566994	555
DP-7	2.65332e-09	4.47656e-09	0.1	0.433579	0.433579	753

Таблица 3: $[0, 1000\pi]$.

Алг.:	Погр в 1000π	Макс. погр.	Мин. шаг	Макс. шаг	Сред. шаг	Кол-во шагов
RK-6	6.19848e-06	6.20021e-06	0.1	0.124017	0.119933	26195
RK-7	7.86173e-07	1.63662e-06	0.1	0.429062	0.413014	7607
RK-8	2.67748e-07	6.99391e-07	0.1	0.593831	0.572827	5485
DP-7	2.67163e-08	4.30018e-08	0.1	0.433578	0.418991	7498

Таблица 4: $[0, 10000\pi]$.

Алг.:	Погр в 10000π	Макс. погр.	Мин. шаг	Макс. шаг	Сред. шаг	Кол-во шагов
RK-6	6.20938e-05	6.21198e-05	0.1	0.124017	0.119938	261935
RK-7	6.45327e-06	1.64321e-05	0.1	0.429062	0.413257	76021
RK-8	3.48813e-06	7.04343e-06	0.1	0.593831	0.573486	54781
DP-7	2.65863e-07	4.29382e-07	0.1	0.433595	0.419142	74953

RK-6 $[0, 10\pi]$

rk-6.png

RK-7 $[0, 10\pi]$

rk-7.png

RK-8 $[0, 10\pi]$

`rk-8.png`

DP-7 $[0, 10\pi]$

`dp-7.png`

Таким образом, DP-7 ,несмотря на меньший порядок точности основного метода чем у RK-8 в итоге показывает большую точность, из-за лучшего выбора шага. Если сравнить DP-7 и RK-7, то DP-7 при меньшем количестве узлов показывает гораздо лучшую точность. **Далее везде используем DP-7** .

4 Поиск периода

Сначала ищем такое минимальное t, что $y(x(t)) = 0$. Пусть это будет t_0. Далее идем по фазовому портрету и ищем место, где $y(x(t))$ меняет знак. Ищем корень методом хорд. Хотим найти такое T, что:

$$\begin{cases} x(t_0) = x(t_0 + T), \\ y(t_0) = y(t_0 + T) \end{cases}$$

Такое минимальное T и принимаем за ответ.
Период осциллятора

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -x \\ x(0) = 0 \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

$T \approx 6.28319 \approx 2\pi$

Osc

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -4x \\ x(0) = 0 \\ y(0) = 2 \end{cases}$$

Osc

`oscpi.png`

$T \approx 3.14159 \approx \pi$

5 Графики задачи и период

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -(1 + 0.2x^2)x + cos(t) \\ x(0) = 0 \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

$[0, 10]$

solve_plus.png

$[0, 100]$

sovle_plus_100.png

$[0, 250]$

`solve_plus_250.png`

$T \approx 4677.78$

$$
\begin{cases}
x' = y \\
y' = -(1 - 0.2x^2)x + cos(t) \\
x(0) = 0 \\
y(0) = 1
\end{cases}
$$

Решение не периодическое.

$[-9, 3.8]$

min_3.png

$$\begin{cases} x' = y \\ y' = -(1 - 0.2x^2)x + cos(t) \\ x(0) = 0 \\ y(0) = -1 \end{cases}$$

Решение не периодическое.

$[-3.8, 9]$

min_0_9.png