Modelli dinamici Pt.2 Corso di LSMC, a.a. 2017-2018

Davide Gori 550282

November 1, 2018

1 Prima sperimentazione: moto di un punto vincolato

Il moto di un punto $z(x)=[z_1(x),z_2(x),z_3(x)]^T$ di massa m soggetto alla forza di gravità $F=[0,0,-gm]^T$ è vincolato a muoversi sulla superficie sferica di equazione $\phi(\mathbf{z})=z_1^2+z_2^2+z_3^2-1=0$ è descritto dal seguente sistema di equazioni differenziali ordinarie:

$$\mathbf{z}'' = \frac{1}{m} \left(\mathbf{F} - \frac{m\mathbf{z}'^{\mathbf{T}}H\mathbf{z}' + \nabla \phi^{T}\mathbf{F}}{\left| \nabla \phi \right|^{2}} \nabla \phi \right), x > 0$$

Con condizioni iniziali $\mathbf{z}(\mathbf{0}) = \mathbf{z_0}, \, \mathbf{z}'(\mathbf{0}) = \mathbf{v_0}.$

Dove abbiamo indicato con $\nabla \phi$ il gradiente di ϕ e con H la matrice hessiana di ϕ .

Modellizzo il seguente problema come problema di Caucy con incognita \mathbf{y} , dove $y(1)=z(1),\ y(2)=z(2),\ y(3)=z(3),\ y(4)=z'(1),\ y(5)=z'(2),\ y(6)=z'(3).$ Risolvo il problema con le seguenti condizioni iniziali: $y_0=[0,1,0,0.8,0,1.2],$ nell'intervallo di integrazione [0,10] e m=1.

Applicando il metodo di Eulero esplicito (con h=0.0025 e h=0.00025), il metodo di Runge-Kutta classico (con h=0.005 e h=0.0005) e le funzioni predefinite ode23 e ode45, quest'ultima con valori di RelTot pari a 10^{-3} (valore di default) e 10^{-6} .

La bontà della soluzione si può stimare calcolando il massimo valore di $r=\left|y_1^2+y_2^2+y_3^2-1\right|$, visto che la soluzione non approssimata soddisfa sempre r=0

1.1 Il codice

Questo è lo script che realizza lasperimentazione:

%Con facili conti si ottiene che l'equazione differenziale %e' la seguente:

```
%[z1pp, z2pp, z3pp]=
         %[z1*(g*z3-(z1p^2+z2p^2+z3p^2))/(z1^2+z2^2+z3^2),
 \frac{1}{2} \frac{1}
 %Che, trasformata come dovuto, diventa:
          g=9.8;
         f=@(x, y)[y(4), y(5), y(6), y(1)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(5)^2+y(6)^2))/(y(1)^2+y(2)^2+y(3)^2), y(2)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(5)^2+y(6)^2))/(y(1)^2+y(2)^2+y(3)^2), y(2)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(5)^2+y(6)^2))/(y(1)^2+y(2)^2+y(3)^2), y(2)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(5)^2+y(6)^2))/(y(1)^2+y(2)^2+y(3)^2), y(2)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(5)^2+y(6)^2))/(y(1)^2+y(2)^2+y(3)^2), y(2)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(5)^2+y(6)^2))/(y(1)^2+y(2)^2+y(3)^2), y(2)*(g*y(3)-(y(4)^2+y(6)^2))/(y(4)^2+y(6)^2))/(y(4)^2+y(6)^2)
          y0=[0, 1, 0, 0.8, 0, 1.2];
          i=input("scegli\_uno\_dei_L7\_casi:\n1)\_eulerop\_h=0.0025\n2)\_eulerop\_h=0.00025\n3)\_RK4\_h=0.005\n4)\_RK4\_h=0.005\n4)
          switch i
                       case 1
                                   h=0.0025;
                                    [a,b] = eulerop(f,[0, 10],y0, h);
15
                                  n="eulerop_h=0.0025";
16
                      case 2
                                h=0.00025;
                                  [a,b] = eulerop(f,[0, 10],y0, h);
                                 n="eulerop_{\perp}h=0.00025";
                      case 3
21
                               h=0.005;
22
                                  [a,b] = RK4(f,[0, 10],y0, h);
                                n="RK4_{\perp}h=0.005";
                      case 4
                                   h=0.0005;
                                   [a,b] = RK4(f,[0, 10],y0, h);
                                  n="RK4_{\perp}h=0.0005";
28
                       case 5
29
                                    [a,b] = ode23(f,[0, 10],y0);
                                   n="ode23";
31
                      case 6
                                   opz=odeset ("RelTol", 1e-3);
                                    [a,b]=ode45(f,[0, 10],y0, opz);
                                   n="ode45 \subseteq RelTol=0.001";
                      case 7
                                   opz=odeset ("RelTol", 1e-6);
                                    [a,b]=ode45(f,[0, 10],y0, opz);
                                   n="ode45 \subseteq RelTol=0.000001";
                       otherwise
                                   "non_ho_capito_il_comando"
41
                                   break
42
          end
          m=zeros(length(a), 1);
          m=b(:,1).^2+b(:,2).^2+b(:,3).^2-ones(length(a),1);
         r=max(abs(m))
plot3(b(:,1), b(:,2), b(:,3))
48 title(n)
```

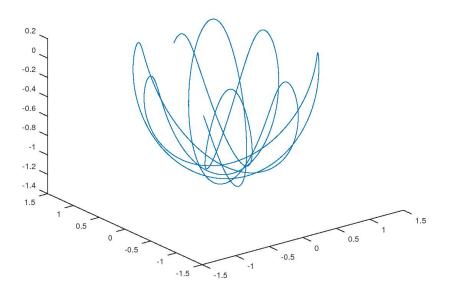
1.2 Risultati

Riportiamo i grafici in output.

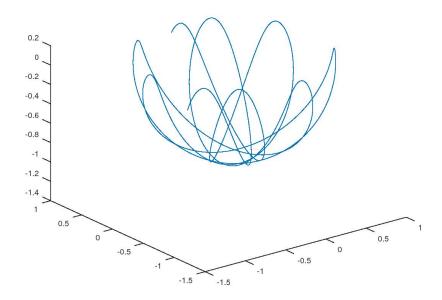
Dove il massimo del parametro r vale, in ordine:

- r = 0.44791.
- r = 0.043485.
- r = 4.7988e 06.
- r = 4.8007e 10.
- r = 0.0092088.
- r = 0.55712.
- r = 1.0655e 04.

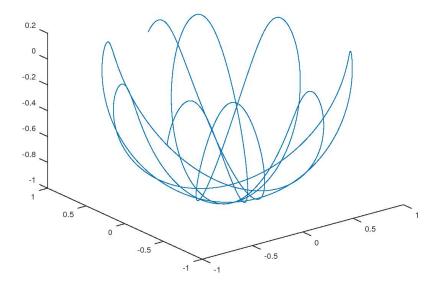
eulerop h=0.0025



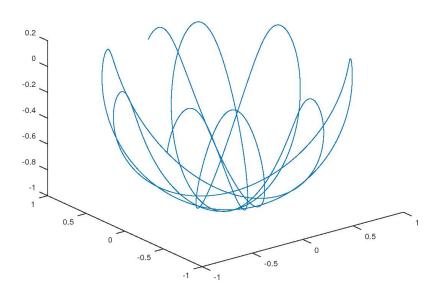
eulerop h=0.00025



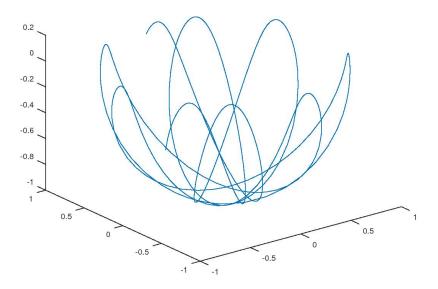
RK4 h=0.005



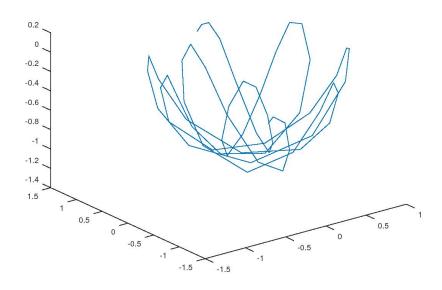
RK4 h=0.0005



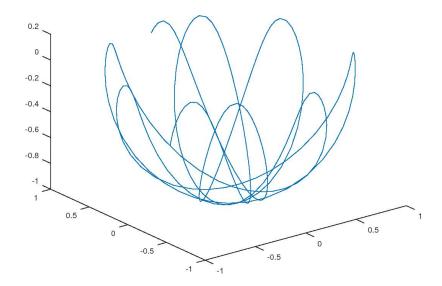
ode23



ode45 RelTol=0.001



ode45 RelTol=0.000001



2 Seconda sperimentazione: modello di Lorentz

```
Calcolo la soluzione numerica del modello di Lorenz nel caso \sigma=10,\ r=28, b=\frac{8}{3} a partire dalle seguenti condizioni iniziali: y_1(0)=10,\ y_2(0)=0,\ y_3(0)=20. y_1(0)=11,\ y_2(0)=0,\ y_3(0)=20. Per un tempo x_max adeguato. Realizzando separatamente i grafici di (x,y_1),\ (x,y_2),\ (x,y_3),\ (y_1,y_2,y_3).
```

2.1 Il codice

Questo è lo script che realizza la sperimentazione:

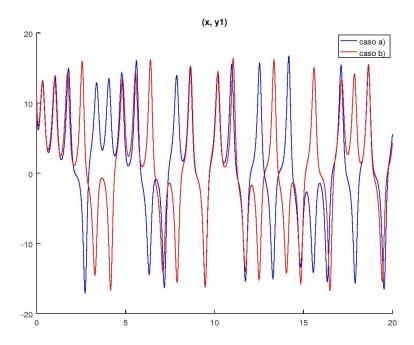
```
fAL = Q(x,y,sigma,r,b) [sigma*(y(2)-y(1));...
   r*y(1)-y(2)-y(1)*y(3); y(1)*y(2)-b*y(3)];
   sigma = 10; r = 28; b = 8/3;
   y0=[10, 0, 20];
   opz=odeset ("RelTol", 1e-6);
   [x,y] = ode45(fAL,[0, 20],y0,opz,sigma,r,b);
   y0=[11, 0, 20];
   [a,b] = ode45(fAL,[0, 20],y0,opz,sigma,r,b);
   hold on
   plot(x,y(:,1), "b")
   plot(a,b(:,1), "r")
   legend("caso<sub>□</sub>a)", "caso<sub>□</sub>b)")
   title("(x, y1)")
   print('-djpeg','6_2_1.jpeg');
   clf
17 hold on
plot(x,y(:,2), "b")
plot(a,b(:,2), "r")
   legend("caso<sub>□</sub>a)","caso<sub>□</sub>b)")
   title("(x, y2)")
   print('-djpeg','6_2_2.jpeg');
   clf
   hold on
   plot(x,y(:,3), "b")
plot(a,b(:,3), "r")
   legend("caso<sub>□</sub>a)","caso<sub>□</sub>b)")
   title("(x, y3)")
print('-djpeg','6_2_3.jpeg');
plot3(y(:,1),y(:,2),y(:,3), "b")
32 hold on
plot3(b(:,1),b(:,2),b(:,3), "r")
   legend("caso<sub>□</sub>a)","caso<sub>□</sub>b)")
   \texttt{title}(\texttt{"(y1,\_y2,\_y3)"})
   print('-djpeg','6_2_4.jpeg');
   clf
```

2.2 Risultati

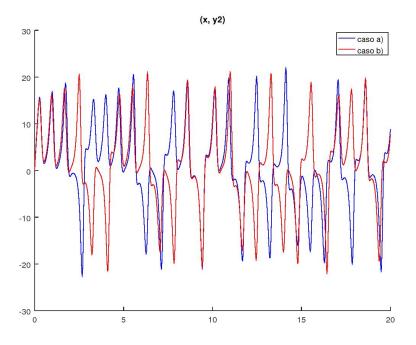
Riportiamo i grafici in output.

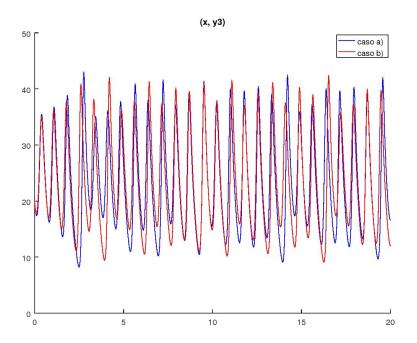
Dove i dati relativi al primo caso sono in blu e in rosso quelli relativi al secondo. Si puà osservare che, pur essendo i dati iniziali molto vicini, il comportamento della soluzione per tempi grandi risulta completamente diverso nei due casi.

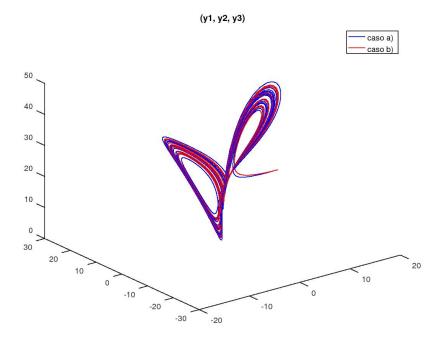
Notiamo che y_1 e y_2 si hanno comportamenti diversi per i due dati iniziali,



mentre y_3 ha un comportamento più simile nelle due sperimentazioni.







3 Terza sperimentazione: equazione di Van der Pol

L'equazione di Van der Pol governa l'intensità di corrente y(x) in un circuito oscillante a triodo e viene utilizzata nello studio di circuiti che contengono valvole termoioniche, i cosiddetti tubi a vuoto, come il magnetron nei forni a microonde. L'equazione ha la forma seguente:

$$y'' = \mu(1 - y^2)y' - y$$

dove μ indica l'intensità dello smorzamento non lineare. Per valori di μ piccoli, y ha un comportamento transitorio oscillante che evolve in un comportamento a regime di forma simile ad una sinusoide. Invece per valori di μ grandi il comportamento di y presenta rapide transizioni intercalate da periodi più tranquilli. Vogliamo studiare questo fenomeno.

3.1 L'implementazione

Risolveremo numericamente questa equazione sull'intervallo [0, 100] applicando ode45 oppure eulero con le condizioni iniziali y(0) = 1 e y'(0) = 1 per i casi $\mu = 0.1, 1, 10, 100$.

Per ciascun caso disegneremo la traiettoria di y in funzione di x.

3.2 Il codice

Questo è lo script che realizza la sperimentazione:

```
switch i
      case 1
          a=0.1;
         n="mu_{||}=_{||}0.1";
      case 2
         a=1;
         n="mu_{\sqcup}=_{\sqcup}1";
      case 3
         a=10;
10
         n="mu_{||}=_{||}10";
11
      case 4
12
         a=100;
13
         n="mu_{\sqcup}=_{\sqcup}100";
      otherwise
          "non_ho_capito_il_comando"
          break
17
18
   opz= odeset("AbsTol", 1e-20);
   f=0(x, y)[y(2), a*(1-y(1)^2)*y(2)-y(1)];
   y0=[1, 1];
  [x,y] = eulerop(f,[0, 100],y0, 0.001);
  [a,b] = ode45(f,[0, 100],y0, opz);
24 hold on
plot(x,y(:,1))
plot(a,b(:,1))
  legend("eulero", "ode45")
   title(n)
   file_name = sprintf('6_3_%i.jpeg', i);
   print('-djpeg', file_name)
   clf
  hold on
  plot(a(1:end),'+')
legend("ode45")
35 title(n)
file_name = sprintf('6_3_%i_a.jpeg', i);
print('-djpeg', file_name)
```

3.3 Risultati

Riportiamo i grafici in output.

Il secondo grafico di ogni coppia rappresenta la distribuzione dei nodi nel caso ode45, la non linearità del grafico è sintomo di "difficoltà" numerica.

