Министерство образования и науки Российской Федерации Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого

Институт компьютерных наук и технологий Высшая школа программной инженерии

Курсовая работа по дисциплине «Вычислительная математика»

Выполнил Студент группы 5130904/20004

Шелковников Д.С.

Преподаватель Устинов С.М.

Оглавление

Задание	2
Результаты	
Вывод	7
Код программы	8
<dir>/computational_mathematics/coursework/main.cpp</dir>	8

Задание

Для решения нелинейной краевой задачи относительно y(x) на интервале $0 \le x \le 1$ $\frac{d^2y}{dx^2} = y^2 - 1$,

$$\frac{\mathrm{d}^2 y}{\mathrm{d} x^2} = y^2 - 1,$$

$$y(0)=0,$$

$$y(1) = 1$$

может быть использован следующий подход.

Исходное уравнение переписываем в виде $\frac{d}{dx} \left(\frac{(y')^2}{2} - \frac{y^3}{3} + y \right) = 0$

Отсюда
$$\frac{(y')^2}{2} - \frac{y^3}{3} + y = \alpha$$
 (1)

где α -некоторая константа. Поскольку y(0)=0, то $y'(0)=\sqrt{2\alpha}$.

Если бы мы могли вычислить α, то исходная задача свелась бы к задаче Коши, легко решаемой с помощью подпрограммы RKF 45.

Интегрирование уравнения (1) дает
$$x = \int_{0}^{x} \frac{dy}{\sqrt{2} \left(\alpha + \frac{y^{3}}{3} - y\right)^{\frac{1}{2}}}.$$

Используя граничное условие y(1)=1, получим уравнение для α : $1=\int_{0}^{1}\frac{dy}{\sqrt{2}\left(\alpha+\frac{y^{3}}{2}-y\right)^{\frac{1}{2}}}$

которое может быть решено с помощью подпрограмм QUANC8 и ZEROIN.

Реализовать этот подход к решению задачи. Оценить погрешность результата и погрешность, определяемую неточностью в исходных данных.

Результаты

```
a = 0.666668, b = 300
```

Find alpha: 0.9711

Solve value = 0

RKF	for	diff	system:		
		0	0	1.39363	
		0.1	0.13437	В	1.29424
		0.2	0.25896	3	1.19827
		0.3	0.37423	8	1.10845
		0.4	0.48092	9	1.02689
		0.5	0.57994	5	0.95517
		0.6	0.67233	2	0.894509
		0.7	0.75924	7	0.845865
		0.8	0.84193	3	0.810065
		0.9	0.92171	5	0.787912
		1	1	0.7803	

```
Play with alpha:
-3\%, alpha = 0.941967
RKF for diff system:
      0
             0 1.37256
      0.1
             0.132272
                           1.27316
      0.2
             0.254743
                           1.17706
      0.3
            0.367882
                           1.0869
             0.47239 1.0047
      0.4
            0.569139
      0.5
                           0.931966
      0.6 0.659136
                           0.869813
      0.7 0.743484
                           0.819115
      0.8
             0.823365
                           0.780594
      0.9
                           0.754932
             0.900031
             0.974805
                           0.742873
      1
-2\%, alpha = 0.951678
RKF for diff system:
      0
             0 1.37962
      0.1
             0.132977
                           1.28022
      0.2
             0.256157
                           1.18417
      0.3 0.370012
                           1.09412
      0.4
             0.47525 1.01213
      0.5
             0.572759
                           0.939735
      0.6
             0.663556
                           0.878079
      0.7
             0.748763
                           0.828065
                           0.790448
      0.8
             0.829582
      0.9
             0.90729 0.765952
             0.983236
      1
                           0.755369
```

```
-1\%, alpha = 0.961389
RKF for diff system:
       0
              0
                     1.38664
       0.1
              0.13368 1.28725
       0.2
              0.257563 1.19124
       0.3
              0.37213 1.10131
       0.4 0.478097
                            1.01953
       0.5 0.57636 0.94747
       0.6
            0.667954
                            0.886311
       0.7
             0.754017
                            0.836981
       0.8
            0.835771
                            0.800271
       0.9 0.914517
                          0.776945
       1
              0.991634 0.767844
0\%, alpha = 0.9711
RKF for diff system:
       0
              0
                1.39363
       0.1
              0.134378
                            1.29424
       0.2
              0.258963
                            1.19827
       0.3
             0.374238
                            1.10845
       0.4
             0.480929
                            1.02689
       0.5
            0.579945
                            0.95517
       0.6
            0.672332
                            0.894509
       0.7
              0.759247
                            0.845865
       0.8
             0.841933
                            0.810065
       0.9
              0.921715
                            0.787912
              1 0.7803
```

```
1\%, alpha = 0.980811
RKF for diff system:
       0
              0 1.40058
       0.1
              0.135074
                             1.3012
       0.2
              0.260356
                             1.20527
       0.3
            0.376336
                             1.11556
       0.4 0.483748
                             1.03421
       0.5 0.583511
                             0.962835
       0.6
             0.676689
                            0.902673
                            0.854717
       0.7
             0.764453
       0.8 0.848068
                           0.819828
       0.9 0.928882
                             0.798852
              1.00833 0.792735
       1
2\%, alpha = 0.990522
RKF for diff system:
       0
              0
                 1.4075
       0.1
              0.135765
                             1.30812
       0.2
              0.261741
                             1.21224
       0.3
              0.378423
                             1.12264
       0.4
              0.486552
                             1.0415
       0.5
            0.587061
                             0.970467
       0.6
              0.681025
                             0.910805
       0.7
              0.769635
                            0.863538
       0.8
              0.854176
                             0.829562
       0.9
              0.93602 0.809768
              1.01663 0.805151
       1
```

3%, alpha	3%, alpha = 1.00023							
RKF for d	liff sys	tem:						
0)	0	1.41438					
0	1.1	0.136454	i	1.31501				
0	1.2	0.26312	1.21917					
0	1.3	0.3805	1.12969					
0	1.4	0.489344	i	1.04876				
0	.5	0.590594	i	0.978066				
0	1.6	0.685341		0.918904				
0	1.7	0.774794	i	0.872327				
0	.8	0.860257	,	0.839268				
0	1.9	0.943129		0.820658				
1		1.02491	0.817548	}				

Вывод

Определим сначала интервалы для поиска решения.

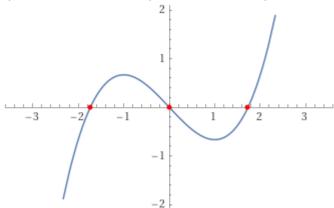


График знаменателя (подкорневого выражения) имеет такой вид. По условию интегрирования нас интересует часть от 0 до 1. Решим неравенство, чтобы часть от 0 до 1 была неотрицательной. Это выполнится при добавлении $\frac{2}{3}$. В таком случае знаменатель будет обращаться в 0, что нам не подходит. Тогда в коде программы укажем минимальную границу для поиска решения, как 2.0/3+0.000001, а верхнюю без ограничений. Дальше с помощью программы ZEROIN найдем решение.

Для решения дифференциального уравнения введем замену dy = x и получим систему из двух дифференциальных уравнений, где начальные параметры: 0 и $\sqrt{2*\alpha}$, где α мы нашли ранее.

Проанализируем систему дифференциальное уравнение на устойчивость. При изменении α на 1% в большую или меньшую сторону, решение уравнения изменяется на 0.833% в соответствующую

сторону. При изменении α на 2% в большую или меньшую сторону, решение уравнения изменяется на 1.663% в соответствующую сторону. При изменении α на 3% в большую или меньшую сторону, решение уравнения изменяется на 2.491% в соответствующую сторону. Можно сделать вывод, что система не устойчивая, потому что при изменении параметра α , решение изменяется примерно на такое же значение в процентах.

Код программы

```
<DIR>/computational mathematics/coursework/main.cpp
#include <iostream>
#include <cmath>
#include <functional>
#include "../common/Quanc8.h"
#include "../common/Rkf45.h"
#include "zeroin.h"
double integrand(double y, double alpha) {
    return 1.0 / sqrt(2 * (alpha + pow(y, 3) / 3 - y));
}
int diff_func(int n, double t, double *x, double *dx) {
    dx[0] = x[1];
    dx[1] = x[0] * x[0] - 1;
    return 0;
}
double to_solve(double alpha) {
    double a = 0, b = 1;
    double abserr = 1e-6, relerr = 1e-6;
    auto func = std::bind(integrand, std::placeholders::_1, alpha);
    dimkashelk::Quanc8 quanc8(func, a, b, abserr, relerr);
    return 1 - quanc8.getResult();
}
double find alpha(double a, double b) {
    double tol = 1e-12;
    int flag = 0;
    double res = zeroin(a, b, to_solve, tol, &flag);
    return res;
}
int main() {
    double a = 2.0 / 3 + 0.000001, b = 300;
    double alpha = find alpha(a, b);
    std::cout << "a = " << a << ", b = " << b << "\nFind alpha: " << alpha <<
"\nSolve value = " << to_solve(alpha) << "\n\n";
    std::cout << "RKF for diff system:\n";</pre>
    double data[2]{0.0, std::sqrt(2 * alpha)};
    dimkashelk::Rkf45::calculate(diff_func, data, 0, 1);
```

```
std::cout << "\n\nPlay with alpha: \n";
for (double i = 0.97; i < 1.04; i += 0.01) {
        double new_alpha = alpha * i;
        std::cout << (i - 1) * 100 << "%, alpha = " << new_alpha << "\n";
        std::cout << "RKF for diff system:\n";
        data[0] = 0.0;
        data[1] = std::sqrt(2 * new_alpha);
        dimkashelk::Rkf45::calculate(diff_func, data, 0, 1);
}
return 0;
}</pre>
```

В программе также использовались файлы Quanc8.cpp и Quanc8.h, Rkf45.cpp и Rkf45.h из предыдущих лабораторных работ и файлы zeroin.h, rkf.h из стандартной библиотеки.