

# 辛算法上机题目

数 33 赵丰 \*

March 4, 2017

## 1 题目

数值求解下面描述 Hamilton 系统的 ODE:

$$\begin{cases} \frac{dp}{dt} &= -q, t \in [0, 100] \\ \frac{dq}{dt} &= p, t \in [0, 100] \\ p(0) &= 0 \\ q(0) &= 1 \end{cases} \quad (1)$$

## 2 解析解

$$\begin{cases} p(t) &= -\sin(t) \\ q(t) &= \cos(t) \end{cases} \quad (2)$$

## 3 二级四阶的隐式 R-K 方法

该方法是辛格式，应用到该问题，差分格式为:

$$\mathbf{z}_{n+1} = \mathbf{z}_n + \frac{h}{2}(\mathbf{K}_1 + \mathbf{K}_2) \quad (3)$$

$$\begin{pmatrix} I_2 + \frac{h}{4}J_2 & (\frac{1}{4} - \frac{\sqrt{3}}{6}hJ_2) \\ (\frac{1}{4} + \frac{\sqrt{3}}{6}hJ_2 & I_2 + \frac{h}{4}J_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \mathbf{K}_1 \\ \mathbf{K}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -J_2\mathbf{z}_n \\ -J_2\mathbf{z}_n \end{pmatrix} \quad (4)$$

---

\*学号:2013012178

## 4 经典 4 级的显式 R-K 方法

该方法不是辛格式，应用到该问题，差分格式为：

$$z_{n+1} = z_n + \frac{h}{6}(K_1 + 2K_2 + 2K_3 + K_4) \quad (5)$$

$$\begin{cases} K_1 = -J_2 z_n \\ K_2 = -J_2(z_n + \frac{h}{2}K_1) \\ K_3 = -J_2(z_n + \frac{h}{2}K_2) \\ K_4 = -J_2(z_n + hK_3) \end{cases} \quad (6)$$

## 5 数值求解

分别取步长  $h$  为 0.5 和 0.1, 求解问题，并对每一步的计算结果求能量  $\frac{p^2+q^2}{2}$ , 针对  $h=0.1$  的求解 R 代码如下：

```
#Implicit RK symplectic Method
T=matrix(,4,4)
h=0.1
J2=matrix(c(0,-1,1,0),2,2)
T[1:2,1:2]=diag(2)+h*J2/4
T[1:2,3:4]=(0.25-sqrt(3)/6)*h*J2
T[3:4,1:2]=(0.25+sqrt(3)/6)*h*J2
T[3:4,3:4]=diag(2)+h*J2/4
z=matrix(,2,as.integer(100/h))
z[,1]=c(0,1)
for(i in 2:length(z[,1])){
  b=-c(J2%*%z[,i-1],J2%*%z[,i-1])
  result=solve(T,b)
  K1=result[1:2]
  K2=result[3:4]
  z[,i]=z[,i-1]+h*(K1+K2)/2
}
z_energy=(z[,1]^2+z[,2]^2)/2
#explicit, classical Runge-Kutta
y=matrix(,2,as.integer(100/h))
y[,1]=c(0,1)
for(i in 2:length(y[,1])){
  K1=-J2%*%y[,i-1]
```

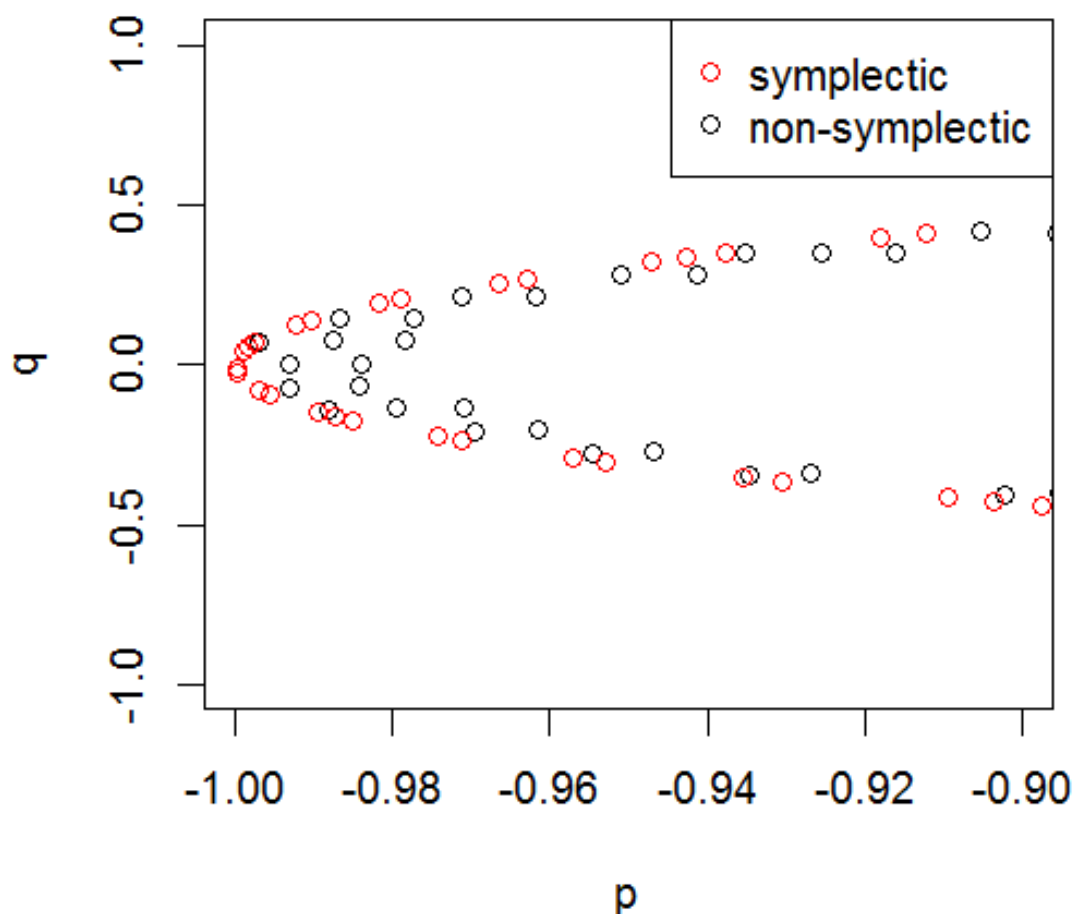
```

K2=-J2%*%(y[,i-1]+0.5*h*K1)
K3=-J2%*%(y[,i-1]+0.5*h*K2)
K4=-J2%*%(y[,i-1]+h*K3)
y[,i]=y[,i-1]+h*(K1/6+K2/3+K3/3+K4/6)
}
y_energy=(y[1,]^2+y[2,]^2)/2

```

计算 1000 步后，在机器精度范围内用二级四阶的隐式 R-K 方法（辛算法）得到的能量为 0.5，而用经典 4 级的显式 R-K 方法（非辛算法）得到的能量只有 0.499993。

如果取步长为  $h=0.5$ , 能量的差异会更加明显，下图是从相空间曲线  $p^2 + q^2 = 1$  截取的一部分图形：



## 6 结论

通过这次上机实验验证了辛算法在求解 Hamilton 系统的优越性。