

МИНИСТЕРСТВО ЦИФРОВОГО РАЗВИТИЯ, СВЯЗИ И МАССОВЫХ  
КОММУНИКАЦИЙ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение  
высшего образования

«Поволжский государственный университет телекоммуникаций и  
информатики»

Факультет информатики и вычислительной техники

Кафедра При

**ОТЧЁТ**  
**ПО ЛАБОРАТОРНОЙ РАБОТЕ №9**  
**Дисциплина: Численные методы**

Выполнил: студент  
При-21 Морзюков М.А.  
Проверил(а):  
Осанов В.А.

Самара 2024

**Цель работы:** изучить методы решения задачи Коши методом Адамса и реализовать его программными средствами.

### Вариант 11

| № варианта | $F_1(x, y_1, y_2)$                | $F_2(x, y_1, y_2)$ | $y_1(a)$ | $y_2(a)$ | $a$ | $b$ |
|------------|-----------------------------------|--------------------|----------|----------|-----|-----|
| 11         | $\arctg(\frac{1}{1+y_1^2+y_2^2})$ | $\sin(y_1 y_2)$    | 1        | 1        | 1   | 4   |

**Метод Адамса** — это численный метод для решения систем обыкновенных дифференциальных уравнений (ОДУ), который применяется для нахождения приближённых решений задачи Коши. Он относится к многократным методам предсказания и использует значения производной на нескольких предыдущих шагах для вычисления следующего значения функции. В отличие от методов Рунге-Кутты, где для прогноза используется информация только о текущем шаге, метод Адамса учитывает данные о нескольких предыдущих шагах.

```
double[][] ys = new double[n + 1][2];
ys[0][0] = y1;
ys[0][1] = y2;

for (int i = 1; i <= 3; i++) {
    double k11 = h * f1(y1, y2);
    double k21 = h * f2(y1, y2);

    double k12 = h * f1(y1 + 0.5 * k11, y2 + 0.5 * k21);
    double k22 = h * f2(y1 + 0.5 * k11, y2 + 0.5 * k21);

    double k13 = h * f1(y1 + 0.5 * k12, y2 + 0.5 * k22);
    double k23 = h * f2(y1 + 0.5 * k12, y2 + 0.5 * k22);

    double k14 = h * f1(y1 + k13, y2 + k23);
    double k24 = h * f2(y1 + k13, y2 + k23);

    y1 += (k11 + 2 * k12 + 2 * k13 + k14) / 6;
    y2 += (k21 + 2 * k22 + 2 * k23 + k24) / 6;

    ys[i][0] = y1;
    ys[i][1] = y2;
}

for (int i = 3; i < n; i++) {
    double f1n = f1(ys[i][0], ys[i][1]);
    double f1n1 = f1(ys[i - 1][0], ys[i - 1][1]);
    double f1n2 = f1(ys[i - 2][0], ys[i - 2][1]);

    double f2n = f2(ys[i][0], ys[i][1]);
    double f2n1 = f2(ys[i - 1][0], ys[i - 1][1]);
    double f2n2 = f2(ys[i - 2][0], ys[i - 2][1]);

    y1 = ys[i][0] + h * (23 * f1n - 16 * f1n1 + 5 * f1n2) / 12;
    y2 = ys[i][1] + h * (23 * f2n - 16 * f2n1 + 5 * f2n2) / 12;

    ys[i + 1][0] = y1;
    ys[i + 1][1] = y2;
}

for (int i = 0; i <= n; i++) {
    System.out.printf("Шаг %d: y1 = %.6f, y2 = %.6f\n", i, ys[i][0], ys[i][1]);
}
}
```

## Результат выполнения программы:

```
War 0: y1 = 1,000000, y2 = 1,000000
War 1: y1 = 1,313580, y2 = 1,284757
War 2: y1 = 1,662890, y2 = 1,532998
War 3: y1 = 2,028762, y2 = 1,596937
War 4: y1 = 2,387711, y2 = 1,441367
War 5: y1 = 2,710313, y2 = 1,380471
War 6: y1 = 3,043037, y2 = 1,161783
War 7: y1 = 3,297278, y2 = 1,130071
War 8: y1 = 3,588750, y2 = 0,895657
War 9: y1 = 3,747711, y2 = 1,026671
War 10: y1 = 4,061751, y2 = 0,613654
```

## Проверка в MATLAB online:

The screenshot displays the MATLAB online environment. The Command Window on the right shows the execution of a script that solves a system of ordinary differential equations using the Runge-Kutta method. The script defines initial conditions, parameters, and the differential equation, then uses the `ode45` function to solve it. The output shows the time steps and the corresponding values of  $y_1$  and  $y_2$ .

The Workspace panel on the left lists the variables defined in the script:

| Name  | Value            | Size |
|-------|------------------|------|
| a     | 1                | 1×1  |
| b     | 4                | 1×1  |
| i     | 10               | 1×1  |
| n     | 10               | 1×1  |
| t     | [1;1.3333;1.6... | 10×1 |
| x0    | 1                | 1×1  |
| xspan | [1,1.3333,1.6... | 1×10 |
| y     | 10×2 double      | 10×2 |
| y0    | [1;1]            | 2×1  |

The Command Window output shows the following results:

```
>> x0 = 1.0;
y0 = [1.0; 1.0];
a = 1.0;
b = 4.0;
n = 10;
xspan = linspace(a, b, n);
[t, y] = ode45(@(t, y) [atan(1 / (1 + y(1)^2) + y(2)^2); sin(y(1)*y(2))], xspan, y0);
fprintf('Решение методом Рунге-Кутты:\n');
for i = 1:n
    fprintf('%f\t%f\t%f\n', t(i), y(i, 1), y(i, 2))
end
Решение методом Рунге-Кутты:
1.000000      1.000000      1.000000
1.333333      1.350821      1.317831
1.666667      1.743647      1.565213
2.000000      2.150598      1.579466
2.333333      2.545271      1.443387
2.666667      2.910972      1.267525
3.000000      3.238136      1.107450
3.333333      3.525236      0.983013
3.666667      3.777448      0.892732
4.000000      4.002056      0.827297
>>
```