Tugas Mata Kuliah SK5002

Pemrograman dalam Sains Persamaan Diferensial

Mohammad Rizka Fadhli NIM: 20921004

31 October 2021

SOAL 1

Selesaikan persamaan diferensial berikut dengan odeint pada Python:

$$\frac{dy}{dt} = -ky(t)$$

dengan k = 0.3 dan $y_0 = 5$.

- Bandingkan saat kita menggunakan linspace dengan banyak titik yang berbeda-beda.
- Bandingkan dengan solusi eksak: $y(t) = y_0 e^{-kt}$.

JAWAB

Untuk menjawabnya soal yang pertama, saya akan definisikan selang sebagai berikut:

- $\Delta_1 = 5$,
- $\Delta_1 = 10$,
- $\Delta_1 = 20$,

Kita akan buat beberapa t dengan linspace yang berbeda-beda selangnya. Berikut adalah perintahnya:

```
import numpy as np
from scipy.integrate import odeint
import matplotlib.pyplot as plt
# initial condition
y0 = 5
k = 0.3
# definisi selang t
delta 1 = 5
delta 2 = 10
delta 3 = 30
# function that returns dy/dt
def model(y,t):
    dydt = -k * y
    return dydt
# time points
t_1 = np.linspace(0,20,delta_1)
t_2 = np.linspace(0,20,delta_2)
t_3 = np.linspace(0,20,delta_3)
# solve ODE
y_1 = odeint(model, y0, t_1)
y_2 = odeint(model, y0, t_2)
y_3 = odeint(model, y0, t_3)
```

```
# plot results
plt.figure(figsize = (16,9))
plt.plot(t_1,y_1,color = "red",linewidth=0.5,linestyle="--",label='delta = 5')
plt.plot(t_2,y_2,color = "blue",linewidth=1,linestyle="--",label='delta = 10')
plt.plot(t_3,y_3,color = "green",linewidth=2,linestyle="-",label='delta = 30')
plt.xlabel('time')
plt.ylabel('time')
plt.ylabel('y(t)')
plt.legend()
plt.savefig('soal_1.png',dpi = 450)
```

Berikut adalah plot hasilnya:

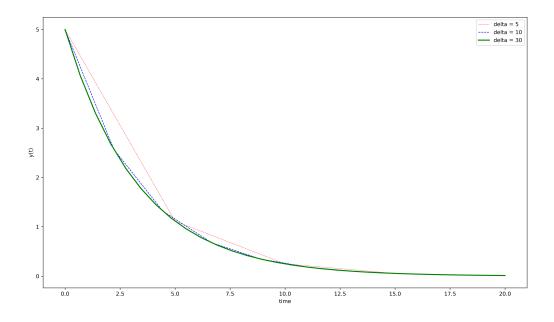


Figure 1: Perbandingan Nilai Delta Terhadap Smoothness Grafik v(t)

Terlihat bahwa semakin besar Δ yang diambil, plotnya semakin *smooth*.

Sekarang kita akan bandingkan nilai hasil odeint dengan nilai eksaknya. Saya akan bandingkan saat odeint di $\Delta=30$ dengan nilai eksakya. Saya akan gunakan perintah sebagai berikut:

```
import numpy as np
from scipy.integrate import odeint
import matplotlib.pyplot as plt
# initial condition
y0 = 5
k = 0.3
# definisi selang t
delta = 30
# function that returns dy/dt
def model(y,t):
    dydt = -k * y
    return dydt
# fungsi solusi eksak
def y(t):
    y = y0*np.exp(-k*t)
    return y
# time points
t = np.linspace(0,20,delta)
# solve ODE
y_ode = odeint(model,y0,t)
# y eksak
y_exact = y(t)
```

```
# plot results
plt.figure(figsize = (16,9))
plt.plot(t,y_ode,color = "green",linewidth=2,linestyle="-",label='y ode')
plt.plot(t,y_exact,color = "red",linewidth=2,linestyle="dotted",label='y exact')
plt.xlabel('time')
plt.ylabel('y(t)')
plt.legend()
plt.savefig('soal_1b.png',dpi = 450)
```

Berikut adalah plot-nya:

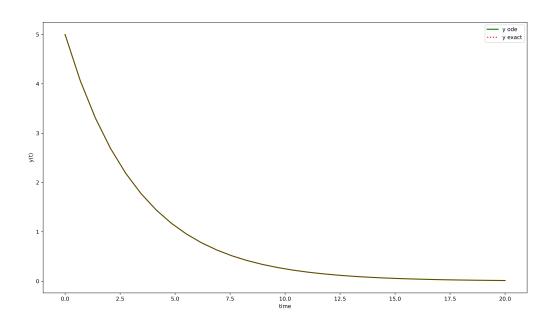


Figure 2: Perbandingan Hasil odeint dengan Solusi Eksak

Terlihat bahwa garis hijau dan merah berhimpit sempurna. Kesimpulannya hasil dari odeint sudah sama dengan solusi eksak.

SOAL 2

Selesaikan persamaan diferensial berikut dengan odeint pada Python:

$$\frac{d^2y}{dt^2} + \frac{k}{m}y(t) = 0$$

dengan kondisi:

- Suatu k, m tertentu.
- y(0) dan $\frac{dy(0)}{dt}$ tertentu.

Bandingkan hasil odeint, analitik, dan numeriknya!

JAWAB

Jika kita buat pemisalan berikut:

- $\frac{k}{m} = 5$.
- y(0) = 4.
- $\bullet \quad \frac{dy(0)}{dt} = 0.$

maka kita dapatkan solusi eksak:

$$y = 4\cos(\sqrt{5}t)$$

Untuk metode numerik yang saya pilih adalah metode Euler. Saya akan tuliskan:

$$y'' + 5y = 0, y(0) = 4, y'(0) = 0$$

Misalkan:

$$v = y'$$

Sehingga bentuknya menjadi:

$$v' = -5y, y(0) = 4, v(0) = 0$$

Misalkan z_k adalah hampiran di y(t) dan w_k adalah hampiran di v(t). Maka:

$$z_{k+1} = z_k + \Delta t w_k, z_0 = 4$$

$$w_{k+1} = w_k + \Delta t(-5z_k), w_0 = 0$$

Dengan $\Delta t = 0.005$.

Saya akan buat hitung solusinya dan membuat grafik pada selang $[0, 2\pi]$.

```
import numpy as np
from scipy.integrate import odeint
import matplotlib.pyplot as plt
```

initial condition

$$y0 = [4,0]$$

definisi selang t

 $delta_1 = 50$

 $delta_2 = 100$

time points

t_eksak = np.linspace(0,2*np.pi,delta_2)

t_ode = np.linspace(0,2*np.pi,delta_1)

```
# function that returns dy/dt
def model(y,t):
   return(y[1], -5*y[0])
# fungsi solusi eksak
def y(t):
   y = 4 * np.cos(np.sqrt(5)*t)
   return y
# solve ODE
y_ode_hit = odeint(model,y0,t_ode)
y_ode = y_ode_hit[:,0]
# y eksak
y_{exact} = y(t_{eksak})
# metode euler
a = float(0)
b = float(2*np.pi)
h = float(0.005)
n = int((b-a)/h)
z = np.zeros(n)
z[0] = 4
w = np.zeros(n)
w[0] = 0
for k in range(0,(n-1)):
  z[k+1] = z[k] + h*w[k]
  w[k+1] = w[k] + h * -5 * z[k]
```

Berikut adalah plot-nya:

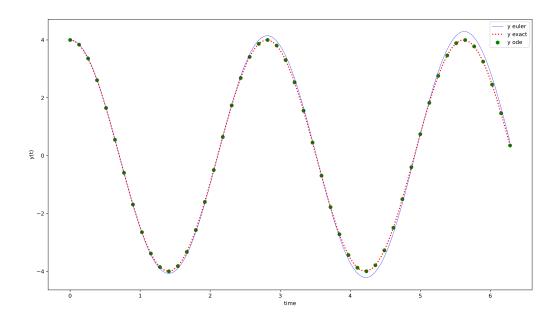


Figure 3: Perbandingan Hasil odeint, Solusi Eksak, dan Solusi Metode Euler

Dapat dilihat bahwa odeint berhimpit dengan nilai eksak (analitisnya). Namun metode

Eulermenghasilkan errortertentu. Agar lebih akurat, kita bisa memperkecil selang pada metode Euler.

SOAL 3

Selesaikan persamaan diferensial berikut dengan odeint pada Python:

$$\frac{d^2y}{dt^2} + \frac{k}{m}y(t) = -b\frac{dy}{dt}$$

dengan kondisi:

- Suatu k, m tertentu.
- y(0) dan $\frac{dy(0)}{dt}$ tertentu.

Bandingkan hasil odeint, analitik, dan numeriknya!

JAWAB

Jika kita buat pemisalan berikut:

- $\frac{k}{m} = 2$.
- b = 2.
- y(0) = 3.
- $\frac{dy(0)}{dt} = 1$.

maka kita dapatkan solusi eksak:

$$y = e^{-t}(3\cos(t) + 4\sin(t))$$

Untuk metode numerik yang saya pilih adalah metode Euler. Saya akan tuliskan:

$$y'' + 2y' + 2y = 0, y(0) = 3, y'(0) = 1$$

Misalkan:

$$v = y'$$

Sehingga bentuknya menjadi:

$$v' = -2v - 2y, y(0) = 3, v(0) = 1$$

Misalkan z_k adalah hampiran di y(t) dan w_k adalah hampiran di v(t). Maka:

$$z_{k+1} = z_k + \Delta t w_k, z_0 = 4$$

$$w_{k+1} = w_k + \Delta t(-2w_k - 2z_k), w_0 = 0$$

Dengan $\Delta t = 0.05$.

Saya akan buat hitung solusinya dan membuat grafik pada selang $[0, 2\pi]$.

```
import numpy as np
from scipy.integrate import odeint
import matplotlib.pyplot as plt
```

initial condition

$$y0 = [3,1]$$

definisi selang t

 $delta_1 = 50$

 $delta_2 = 100$

time points

t_eksak = np.linspace(0,2*np.pi,delta_2)

t_ode = np.linspace(0,2*np.pi,delta_1)

```
# function that returns dy/dt
def model(y,t):
   return(y[1], -2*y[1] - 2*y[0])
# fungsi solusi eksak
def y(t):
   y = np.exp(-t) * (3*np.cos(t) + 4*np.sin(t))
   return y
# solve ODE
y_ode_hit = odeint(model,y0,t_ode)
y_ode = y_ode_hit[:,0]
# y eksak
y_{exact} = y(t_{eksak})
# metode euler
a = float(0)
b = float(2*np.pi)
h = float(0.05)
n = int((b-a)/h)
z = np.zeros(n)
z[0] = 3
w = np.zeros(n)
w[0] = 1
for k in range(0,(n-1)):
  z[k+1] = z[k] + h*w[k]
  w[k+1] = w[k] + h * ((-2*w[k]) - (2*z[k]))
```

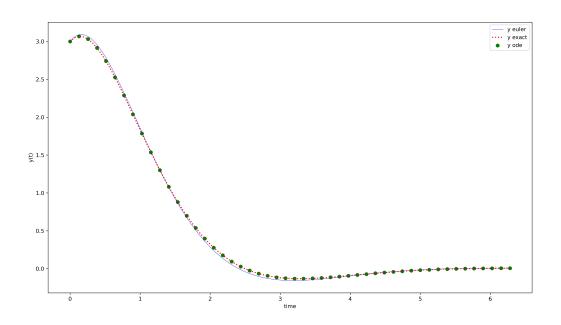


Figure 4: Perbandingan Hasil odeint, Solusi Eksak, dan Solusi Metode Euler

Dapat dilihat bahwa odeint berhimpit dengan nilai eksak (analitisnya). Namun metode Euler menghasilkan error tertentu. Agar lebih akurat, kita bisa memperkecil selang pada

metode Euler.