

# Programowanie i metody numeryczne

## zestaw zadań 12

### *Równania różniczkowe: ciąg dalszy*

### Równania jednej zmiennej wyższych rzędów

### Równania cząstkowe

Opracowanie *Jędrzej Wardyn*

27 maja 2024

Polecam: kody C++, jak ktoś potrzebuje sobie C++ powtórzyć: [Rozwiązania na githubie](#) [Kurs na youtube](#)

## 1 Równania jednej zmiennej

### 1.0.1 Metoda z uwikłaniem (implicit)

Mając inne proste równanie:

$$\frac{dy}{dx} = -2xy,$$

gdzie:  $y_0 = 1.0$ ,  $x_0 = 0.0$ ,  $x_n = 2.0$ .

napisz funkcję z templatką(możesz dodać do niej więcej argumentów funkcji):

```
template < typename T>
vector<T> METODA(T (*f) (T,T), T y0, T x0, T h, T xn)
```

gdzie T oznacza nazwę zastosowanego typu (na przykład `double`, tylko nie macie go wpisywać w templatkę, a jedynie w funkcji main używacie konkretnego typu na wartości np  $a, b$  i wtedy kod przyjmie te wartości jako T.)

Rozwiąż równanie używając metody Eulera "do tyłu"(backward Euler Method) Wymaga to rozwiązania równania uwikłanego. Zajrzyj na Wykład z ODE po wskazówki lub wiki. Wypisz wyniki do plików z rozszerzeniem `.csv` i wyrysuj błędy używając dostarczonego skryptu pythona.

## 1.1 Metoda Bogackiego-Shampine'a ze zmiennym krokiem

Dla równania:

$$dy/dx = y - x^2 + 1,$$

gdzie  $y(x=0) = 0.5$ , a rozwiązanie analityczne to

$$y(x) = (x+1)^2 - 0.5e^x$$

Zaimplementuj metodę ze zmiennym krokiem Bogackiego-Shampine'a.

Porównaj wynik analityczny z wynikiem numerycznym gdzie zastosujesz inne kroki początkowe

$$h = 0.1, 0.01, 0.001$$

## 1.2 Równania wyższego rzędu: oscylator harmoniczny

Mając dany klasyczny jednowymiarowy oscylator harmoniczny:

$$\frac{d^2x}{dt^2} + kx = 0$$

gdzie:  $k = 1.0$ ,  $m = 1.0$ ,  $x_0 = 1$ ,  $v_0 = 0$  oraz  $t_{end} = 10.0$ .

Rozwiąż równanie używając metod (sprawdź wykład strona 19 i 21):

- Eulera
- Leap-frog
- Velocity Verlet

oraz policz odpowiadające im lokalne błędy (LTE). Zmodyfikuj otrzymany skrypt pythona by wyrysować średni błąd w zależności od długości kroku  $h$  w danej metodzie.

jeszcze o leapfrog

## 2 Metoda różnic skończonych (Finite difference method) do równań różniczkowych cząstkowych

### 2.1 Równanie falowe

Mając równanie falowe:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2},$$

gdzie mamy skończoną przestrzeń długości  $L = 2.0$  i skończonego czasu  $T = 4.0$  Przyjmij prędkość fali jako  $c = 1$ , a kolejne kroki jako  $dx = 0.1$ ,  $dt = 0.05$ .

Pomocny link: kliknij w źródło, opis jak to zrobić

W jednym wymiarze przestrzennym (jak i w trzech wymiarach przestrzennych) nasze rozwiązanie powinno z czasem zanikać do zera, niezależnie od przyjętego warunku początkowego Zasada Huygensa.

Zobacz w rozwiązaniu numerycznym, czy zasada działa.

### 2.2 bonus: [nie zadanie]

Dla ciekawskich: biblioteka do obliczania czasoprzestrzeni dla napędu typu Warp: możliwego do zbudowania, niepozwalającego przekroczyć prędkości światła

### 3 Rozkład LU

: Autor: Z.B.

Napisz szablon klasy

```
template <typename T>
class Vector
```

reprezentującej wektor  $n$ -wymiarowy, którego składowe są liczbami reprezentowanymi przez typ  $T$ . W klasie tej zaimplementuj:

- konstruktor jednoargumentowy, ustalający wartość  $n$  równą liczbie przekazanej mu jako argument
- metodę `Length` zwracającą długość wektora (liczbę reprezentowaną przez typ  $T$ ),
- operator `==` porównywania wektorów,
- jednoargumentowy operator zmiany znaku-,
- operator `+` dodawania wektorów,
- operator `*` mnożenia wektora przez liczbę (reprezentowaną przez typ  $T$ ),
- operator `*` iloczynu skalarnego wektorów (wynik powinien być typu  $T$ )
- operator `<<`, wypisujący do strumienia typu `ostream` wektor reprezentowany przez obiekt, oraz operator
- `>>` wczytujący odpowiedni wektor ze strumienia typu `istream`; przyjmij dowolny, wygodny dla Ciebie sposób tekstowego reprezentowania wektora,

Napisz szablon klasy

```
template <typename T>
class Matrix
```

reprezentującej macierz  $n \times n$ , której składowe są liczbami reprezentowanymi przez typ  $T$ . W klasie tej zaimplementuj:

- konstruktor jednoargumentowy, ustalający wartość  $n$  równą liczbie przekazanej mu jako argument
- metodę `Length` zwracającą długość wektora (liczbę reprezentowaną przez typ  $T$ ),
- operator `==` porównywania macierzy,
- jednoargumentowy operator zmiany znaku - ,
- operator `+` dodawania macierzy,
- operator `*` mnożenia macierzy przez liczbę (reprezentowaną przez typ  $T$ ),
- operator `*` iloczynu skalarnego macierzy (wynik powinien być typu  $T$ )
- operator `<<`, wypisujący do strumienia typu `ostream` macierz reprezentowaną przez obiekt, oraz operator `>>` wczytujący odpowiedni wektor ze strumienia typu `istream`; przyjmij dowolny, wygodny dla Ciebie sposób tekstowego reprezentowania macierzy,

Metody:

1. metodę do LU decomposition

```
pair<Matrix<T>, Matrix<T>> DecomposeLU(const Matrix<T> &C)
```

zwracającą parę macierzy złożoną z macierzy górnotrójkątnej i dolnotrójkątnej, których iloczyn jest równy macierzy przekazanej jako argument metody,

2. `template <typename T>`  
`Vector<T> SolveU(const Matrix<T><<U, const Vector<T><<y)`

zwracającej wektor  $x$  stanowiący rozwiązanie równania  $Ux = y$  przy założeniu, że macierz  $U$  jest dolnotrójkątna

3. `template <typename T>`  
`Vector<T> SolveL(const Matrix<T> &L, const Vector<T> &y)`

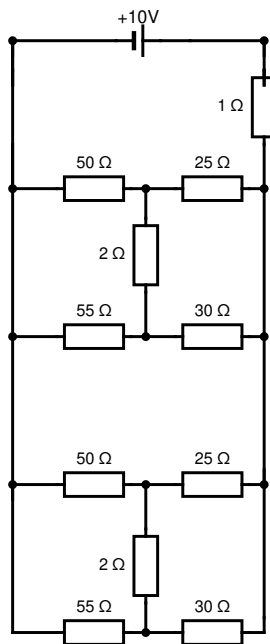
zwracającej wektor  $x$  stanowiący rozwiązanie równania  $Lx = y$  przy założeniu, że macierz  $L$  jest górnotrójkątna,

4. `template <typename T>`  
`Vector<T> Solve(const Matrix<T> &C, const Vector<T> &y)`

zwracającej wektor  $x$  stanowiący rozwiązanie równania  $Cx = y$  dla dowolnej macierzy  $C$ ; funkcja ta powinna wykorzystywać rozkład LU macierzy  $C$ .

Korzystając z tych szablonów, napisz program `eqsolver`, który wczytuje ze standardowego wejścia macierz  $C$  oraz wektor  $y$ , a następnie wypisuje na standardowe wyjście wektor  $x$  stanowiący rozwiązanie równania  $Cx = y$ .

### 3.1 Rozwiązywanie układu oporników, ale nie ręcznie: programem



Rysunek 1: Układ rezystorów, do którego podłączone jest stałe źródło napięcia +10V

Napisz program rozwiązujący i zastosuj go do powyższego układu rezystorów (patrz Rysunek 3.1).

Wystarczy, że zapiszesz 6 równań dla 6 oczek (pętli/loopów), które są widoczne [czyli nie trzeba równania dla kilku naraz]. Na przykład pierwsze oczko to:

$$10V = (1\Omega)I_1 + (25\Omega)(I_1 - I_2) + (50\Omega)(I_1 - I_3)$$

(Nie trzeba zapisywać równań dla węzłów, wystarczą oczka.) Mając zapisaną macierz rezystancji oraz wektor napięć dokonaj:

1. Rozkładu **LU** wykorzystując metodę Dolittle
2. Policz wyznacznik znając macierz **U**
3. Na macierzy **U** dokonaj eliminacji Gaussa i znajdź wektor natężeń prądu

Jak wykonać rozkład **LU** i eliminację gaussa? Linki:

LU metodą Dolittle

Eliminacja Gaussa