MNUM-PROJEKT zadanie 4.8

Ruch punktu jest opisany równaniami:
$$x_1' = x_2 + x_1(0.2 - x_1^2 - x_2^2)$$

$$x_2' = -x_1 + x_2(0.2 - x_1^2 - x_2^2)$$

Należy obliczyć przebieg trajektorii ruchu na przedziale [0, 20] dla następujących warunków poczatkowych:

a)
$$x_1(0)=8$$
 $x_2(0)=7$; b) $x_1(0)=0$ $x_2(0)=0,4$; c) $x_1(0)=5$ $x_2(0)=0$; d) $x_1(0)=0,01$ $x_2(0)=0,001$.

Do rozwiązania zadania należy użyć zaimplementowanych przez siebie metod:

- 1. Rungego–Kutty czwartego rzędu (RK4) ze stałym krokiem. Proszę przy tym wykonać tyle prób (kilka kilkanaście), ile będzie potrzebnych do znalezienia takiego kroku, którego zmniejszanie nie wpływa znacząco na rozwiązanie, podczas gdy zwiększanie już wpływa;
- 2. Wielokrokowej predyktor–korektor Adamsa czwartego rzędu ze stałym krokiem, który należy dobrać w sposób podany dla metody z punktu 1;
- 3. Rungego-Kutty czwartego rzędu (RK4) ze zmiennym krokiem. W każdym kroku należy szacować błąd aproksymacji.

Sprawozdanie (w formacie PDF) powinno zawierać:

- a) krótki opis zastosowanych algorytmów;
- b) dla metod stałokrokowych RK4 i predyktor–korektor Adamsa komentarze i wnioski dotyczące doboru długości kroku, zilustrowane wykresami rozwiązań otrzymanych przy wybranym i przy zbyt dużym kroku;
- c) porównanie rozwiązań otrzymanych wszystkimi metodami z rozwiązaniami wyznaczonymi poleceniem *ode45* programu Matlab; przydadzą się rysunki (kilku) funkcji jednej zmiennej (czasu) oraz trajektorii w przestrzeni fazowej (x₁, x₂);
- d) odpowiedź na pytanie, z powołaniem na wyniki eksperymentów, która metoda jest lepsza i dlaczego (proszę wziąć, w szczególności, pod uwagę liczbę iteracji/kroków, czas obliczeń);
- e) opis sposobu szacowania błędu dla metody RK4 ze zmiennym krokiem i znajdowania nowego rozwiązania dla każdej z metod;
- f) wydruk dobrze skomentowanych programów z implementacją metod.

Sprawozdanie (w formacie PDF) wraz z plikami *.m powinno być wysłane na adres prowadzącego:

A.Karbowski@elka.pw.edu.pl.