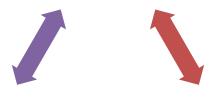
## 系統整合設計期末報告

ScicosLab



20-sim



Runge-Kutta

課程名稱:系統整合設計

系所:四設三甲

學號:49723113

姓名:吳威建

完成日期:2011/06/18

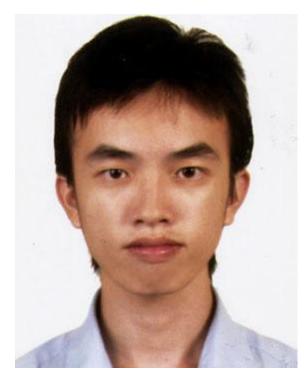
1

### 內容

作者簡介
前言
摘要
Runge-Kutta -> js
原因:
<b>P1</b>
P2
模擬情況
圖一
圖一
<u>圖三</u>
圖四10
原方程式12
分析1
測試12
圖五12
圖六12
心得與討論14

參考資料	 	 	15
參考資料	 	 	15

# 作者簡介



作者:吳威建

生於:1989/10/22 彰化

目前就讀:國立虎尾科技大學

科系:機械設計系

興趣:

網誌:無

### 前言

在測試 Runge-Kutta 時發現,原先的解題方式在某些特定情況時, 會有不同於預測時所發生的現象,詢問後可能是自己的疏失,檢查並 使用其他軟體來測試是否是疏失。

### 摘要

在測試第二套軟體後,與先前模擬情況相同,而在第三套無需使 用公式的軟體上也得出了相同的結果,所以有可能是在邏輯上出了問題,對此研究並找出其問題所在

### Runge-Kutta -> js

程式碼(附錄一)

#### 遇到問題:

在程式碼無大更動時,跑出的結果與C不同

#### 原因:

```
171
                function runge4(x, y, step){
173
                    var h = step/2;
174
                     var t1,t2,t3,q1,q2,q3,q4;
175
                    t1 = t2 = t3 = q1 = q2 = q3 =q4 = new Array(N);
176
177
                    for (i=0;i<N;i++){</pre>
178
                        ql[i]=step*f(x,y,i);
                         tl[i]=y[i]+0.5*ql[i];
179
180
181
                    for (i=0; i<N; i++){</pre>
182
                         q2[i]=step*f(x+h, tl, i);
183
                         t2[i]=y[i]+0.5*q2[i];
184
185
186
                    for (i=0;i<N;i++){</pre>
187
                         t3[i]=y[i]+ (q3[i]=step*f(x+h, t2, i));
188
189
190
                    for (i=0; i<N; i++){</pre>
191
                         q4[i]= step*f(x+step, t3, i);
192
193
                    for (i=0; i<N; i++){</pre>
194
                         y[i]+=(ql[i]+2*q2[i]+2*q3[i]+q4[i])/6.0;
195
196
```

Р1

在 js 當中 t1 = t2 = t3 = q1 = q2 = q3 = q4 = new Array(N); 這樣的關西會一直存在著,就表示著 某項更動時其他的也會隨之相同,故累加的數值會一直錯誤。

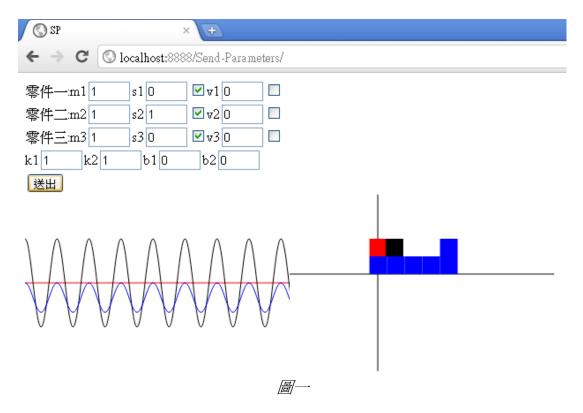
#### 解决方法:

```
170
171
172
                 function runge4(x, y, step){
173
                     var h = step/2;
174
                     var t1,t2,t3,q1,q2,q3,q4;
175
                     tl= new Array(N);
176
                     t2= new Array(N);
177
                     t3= new Array(N);
178
                     ql= new Array(N);
179
                     q2= new Array(N);
180
                     q3= new Array(N);
181
                     q4= new Array(N);
182
183
                     for (i=0; i<N; i++){</pre>
184
                         ql[i]=step*f(x,y,i);
185
                         tl[i]=y[i]+0.5*ql[i];
186
187
                     for (i=0; i<N; i++){</pre>
188
                         q2[i]=step*f(x+h, tl, i);
189
                         t2[i]=y[i]+0.5*q2[i];
190
191
192
                     for (i=0; i<N; i++){</pre>
193
                         t3[i]=y[i]+ (q3[i]=step*f(x+h, t2, i));
194
195
196
                     for (i=0;i<N;i++){</pre>
                          q4[i]= step*f(x+step, t3, i);
197
198
199
                     for (i=0;i<N;i++){</pre>
200
                         y[i] += (q1[i] + 2*q2[i] + 2*q3[i] + q4[i])/6.0;
201
                     }
202
```

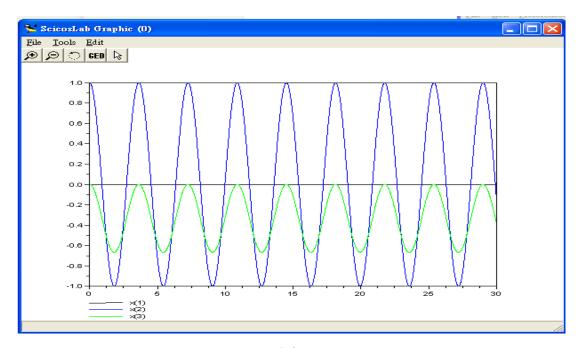
*P2* 

要將各個陣列分別得宣告,才不會導致上訴的問題,致使每個陣列的數值皆相同,在這個部分令人十分的無言。

### 模擬情況

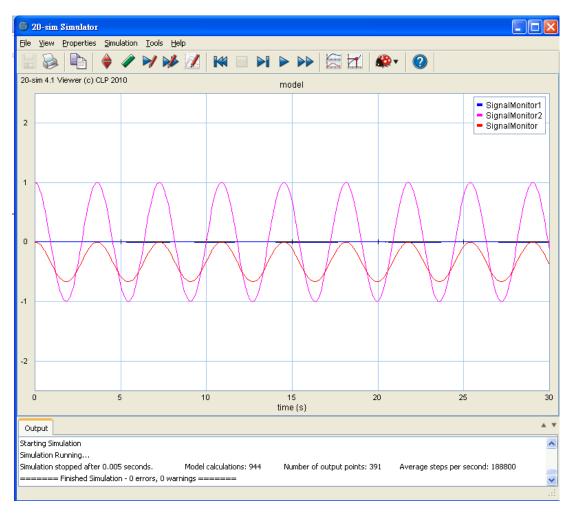


如圖一當把阻尼力設爲 0 時並將黑色的往正移一,執行時紅色零件如 泰山一般屹立不搖,正常的思考邏輯上這與現實狀況可能有誤差。



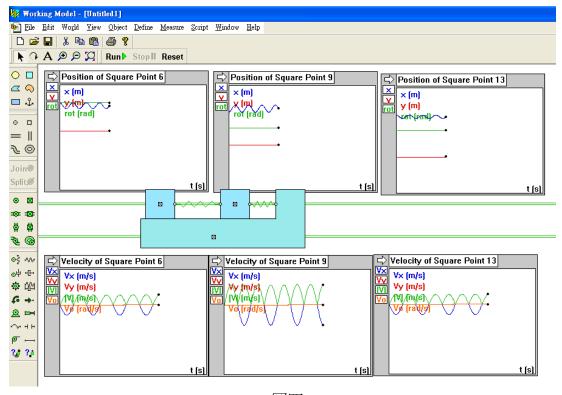
圖二

圖二為 ScicosLab 所模擬與圖一的 Runge-Kutta 情況相同,第一的物件一樣沒有移動,所以可能是方程式的問題或有先天上設定的問題。



圖三

結果遇到了瓶頸居然連不用公式的鍵結圖也出現了一樣的問題,那就 是零件——樣屹立不搖,此現象可能是出在邏輯上的問題,但是還是 不信邪就是要相信是方程式錯。



圖四

圖四爲某課堂使用的軟體 Working Model,爲一套機構的模擬軟體, 裡面的 point6 雖然看起來不像是和之前一樣是靜止不動的,但是因爲 那是絕對坐標的關西,所以它和 point 13 一樣的頻率,最後還是一樣 是靜止不動,難道現實狀況就是如此。

### 原方程式

```
dx(1)=x(4);

dx(2)=x(5);

dx(3)=x(6);

dx(4)=-(b1*x(4)-k2*x(2)-b2*x(5))/m3+(-b1*x(4)-k1*x(1)-k1*x(2))/m1;

dx(5)=(b1*x(4)-k2*x(2)-b2*x(5))/m3+(-k2*x(2)-k1*x(1)-k1*x(2)-b2*x(5))/m2;

dx(6)=(b1*x(4)-k2*x(2)-b2*x(5))/m3;

當無阻尼時

dx(1)=x(4);

dx(2)=x(5);

dx(3)=x(6);

dx(4)=-(-k2*x(2))/m3+(-k1*x(1)-k1*x(2))/m1;

dx(5)=(-k2*x(2))/m3+(-k2*x(2)-k1*x(1)-k1*x(2))/m2;

dx(6)=(-k2*x(2))/m3;
```

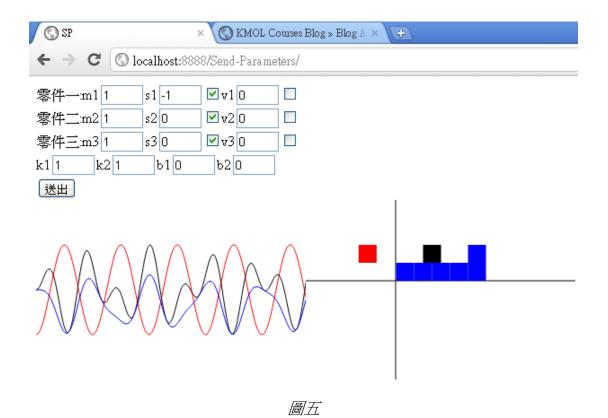
### 分析

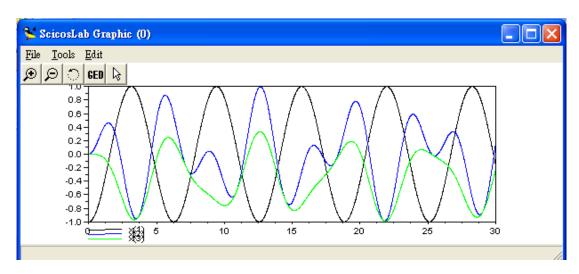
```
dx(1)=x(4); \\ dx(2)=x(5); \\ dx(3)=x(6); \\ dx(4)=-(-k2*x(2))/m3+(-k1*x(1)-k1*x(2))/m1; \\ dx(5)=(-k2*x(2))/m3+(-k2*x(2)-k1*x(1)-k1*x(2))/m2; \\ dx(6)=(-k2*x(2))/m3;
```

在實驗中爲了方便都設成 1 而導致該兩項被互相減去,而使零件一會由初始值 x(1)決定,而設定的情況爲 x0 = [0;1;0;0;0;0],所以零件一永遠不會移動。

## 測試

按照上面的寫法所以如果是移動零件一的話,零件二理應不會遇到剛剛的問題。





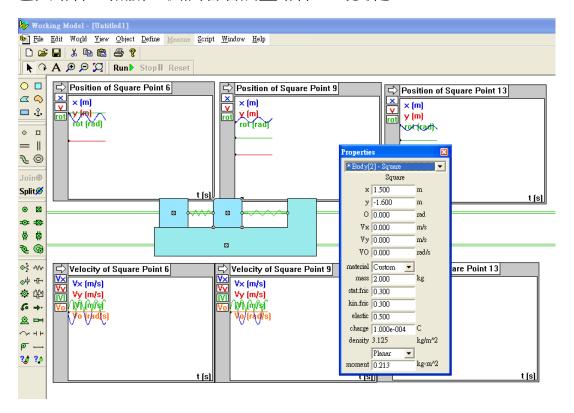
圖六

如預期一般是可行的,但是問題還是沒有解決,在一個無阻力的情況 下移動零件二這件事情,難道是不可能的嗎?

在方程式中,零件一的速度關西

dx(4)=-(-k2\*x(2))/m3+(-k1\*x(1)-k1\*x(2))/m1;

也與零件二無關,測試看看調整零件二的變化。



經過多次的測試,確認方程式也無任何問題,看來只能暫時相信是如此了。

### 心得與討論

經由這次經驗,本身的經驗也有可能誤判,像是如這次的實驗一般竟然與自己的想法天差地遠,而不是只有一套軟體這樣顯示,在系統整合中就更有足夠的相信力,因爲有些公式不是由我們導出而是由軟體自行運算出,計算出的結果和導出的公式一模一樣,最後只能去實作來驗證這個理論,不過因爲時間不構就只能相信這個答案了,如果此現象爲真的可能在某些場合上可以運用到。

## 參考資料

Blog.kmol.info

### 附錄一

```
function S_P(){
    document.write();
    document.write('<form name="form1" method ="post">');
    document.write('零件一:m1<input type="text" name="m1" value =
1 \text{ size} = "2">');
    document.write('s1<input type="text" name="si" value = 0 size =
"2">');
    document.write('<input name="checks" type="checkbox"
value="1">');
    document.write('v1<input type="text" name="vi" value = 0 size =
"2">');
    document.write('<input name="checkv" type="checkbox"
value="1">');
    document.write('<br>');
    document.write('零件二:m2<input type="text" name="m2" value =
1 \text{ size} = "2">');
    document.write('s2<input type="text" name="si" value = 0 size =
"2">');
    document.write('<input name="checks" type="checkbox"
value="1">');
    document.write('v2<input type="text" name="vi" value = 0 size =
"2">'):
    document.write('<input name="checkv" type="checkbox"
value="1">');
    document.write('<br>');
    document.write('零件三:m3<input type="text" name="m3" value =
1 size = "2">');
    document.write('s3<input type="text" name="si" value = 0 size =
"2">');
    document.write('<input name="checks" type="checkbox"
value="1">');
```

```
document.write('v3<input type="text" name="vi" value = 0 size =
"2">');
    document.write('<input name="checkv" type="checkbox"
value="1">');
    document.write('<br>');
   document.write('k1<input type="text" name="k1" value = 1 size =
"2">');
    document.write('k2<input type="text" name="k2" value = 1 size =
"2">');
    document.write('b1<input type="text" name="b1" value = 1 size =
"2">'):
    document.write('b2<input type="text" name="b2" value = 1 size =
"2"><br>');
    document.write('<input type="button" value="鈴出" onClick =
"draw()"> ');
    document.write("<form><br>");
    document.write('<canvas id="blobs" width="300"
height="200"></canvas>');
    document.write('<canvas id="blobs2" width="300"
height="200"></canvas><br>');
}
function draw(){
    var m1 = form1.m1.value;
    var m2 = form1.m2.value;
    var m3 = form1.m3.value;
    var k1 = form1.k1.value;
    var k2 = form1.k2.value;
    var b1 = form1.b1.value;
    var b2 = form1.b2.value;
    var cs = document.getElementsByName("checks");
    var cv = document.getElementsByName("checkv");
    var vi = document.getElementsByName("vi");
    var si = document.getElementsByName("si");
```

```
var canvas = document.getElementById('blobs');
var ctx = canvas.getContext('2d');
var canvas2 = document.getElementById('blobs2');
var ctx2 = canvas2.getContext('2d');
if(form1.m1.value == "" || form1.m1.value == 0){
    alert("質量不得爲零");
}
else if(form1.m2.value == "" || form1.m2.value == 0){
    alert("質量不得爲零");
}
else if(form1.m3.value == "" | | form1.m3.value == 0){
    alert("質量不得爲零");
}
else{
    ctx.clearRect(0,0,500,500);
    RK();
}
function RK(){
    var color = Array(N);
    color[0] = "red";
    color[1] = "black";
    color[2] = "blue";
    color[3] = "green";
    color[4] = "yellow";
    color[5] = "orange";
    var N = 6;
```

```
var dist = 0.1;
var MAX = 30.0;
var y = new Array(N);
var g = new Array(N);
var t = 0;
for(i=0;i<3;i++){
    y[i]=Math.floor(si[i].value*100)/100;
}
for(i=0;i<3;i++){
    y[i+3]=Math.floor(vi[i].value*100)/100;
}
ctx.save();
var timeid = setInterval(test,25);
function test(){
    for(i=0;i<N;i++){
        g[i] = y[i];
    }
    runge4(t,y,dist);
    for(i=0;i<N/2;i++){}
        if(cs[i].checked){
             ctx.strokeStyle = color[i];
             line(t*10,100-g[i]*50,(t+dist)*10,100-y[i]*50);
        if(cv[i].checked){
             ctx.strokeStyle = color[2+i];
             line(t*10,100-g[2+i]*50,(t+dist)*10,100-y[2+i]*50);
         }
    }
    ctx2.clearRect(0,0,500,500);
```

```
line2(0,90,300,90);
    line2(100,0,100,200);
    ctx2.fillStyle = color[0];
    rec(100+(y[0]+y[2])*50,50);//1
    ctx2.fillStyle = color[1];
    rec(140+(y[2]-y[1])*50,50);//2
    ctx2.fillStyle = color[2];
    ob3(100+y[2]*50,50);//3
    t+=dist;
    if(t >> 5){
         clearInterval(timeid);
    }
}
function ob3(xi,yi){
    rec(xi,yi+20);
    rec(xi+20,yi+20);
    rec(xi+40,yi+20);
    rec(xi+60,yi+20);
    rec(xi+80,yi+20);
    rec(xi+80,yi);
}
function rec(x,y){
    ctx2.fillRect(x,y,20,20);
}
function line(xi,yi,xf,yf){
    ctx.beginPath();
    ctx.moveTo(xi, yi);
    ctx.lineTo(xf, yf);
    ctx.stroke();
}
function line2(xi,yi,xf,yf){
    ctx2.beginPath();
```

```
ctx2.moveTo(xi, yi);
    ctx2.lineTo(xf, yf);
    ctx2.stroke();
}
function runge4(x, y, step){
    var h = step/2;
    var t1,t2,t3,q1,q2,q3,q4;
    t1= new Array(N);
    t2= new Array(N);
    t3= new Array(N);
    q1= new Array(N);
    q2= new Array(N);
    q3= new Array(N);
    q4= new Array(N);
    for (i=0;i<N;i++){
        q1[i]=step*f(x,y,i);
        t1[i]=y[i]+0.5*q1[i];
    }
    for (i=0;i<N;i++){
        q2[i]=step*f(x+h, t1, i);
        t2[i]=y[i]+0.5*q2[i];
    }
    for (i=0;i<N;i++){
        t3[i]=y[i]+(q3[i]=step*f(x+h, t2, i));
    }
    for (i=0;i<N;i++){
        q4[i] = step*f(x+step, t3, i);
    }
    for (i=0;i<N;i++){
        y[i]+=(q1[i]+2*q2[i]+2*q3[i]+q4[i])/6.0;
    }
}
```

```
function f(x,y,i){
             if (i==0){
                 x=y[3];
             }
             if (i==1){
                 x=y[4];
             if (i==2){
                 x=y[5];
             }
             if (i==3){
    x = -(b1*y[3]-b2*y[4]-k2*y[1])/m3 + (-b1*y[3]-k1*y[0]-k1*y[1])/m1;
             if (i==4){
    x=(b1*y[3]-b2*y[4]-k2*y[1])/m3+(-k2*y[1]-k1*y[0]-k1*y[1]-b2*y[4])
/m2;
             }
             if (i==5){
                 x=(b1*y[3]-b2*y[4]-k2*y[1])/m3;
             }
             return x;
        }
    }
}
```