## Modelowanie Matematyczne Zadanie projektowe nr 2: Estymacja parametrów modelu semestr zimowy 2024/25

Dane zawarte w pliku *data\_57.csv* reprezentują wyniki pomiaru położenia trzech obiektów o identycznych masach, przyciągających się grawitacyjnie. Trajektorie ruchu tych obiektów opisane są następującym układem nieliniowych równań różniczkowych zwyczajnych drugiego rzędu:

$$\begin{cases} \frac{d^2x_1(t)}{dt^2} = Gm_2 \frac{x_2(t) - x_1(t)}{r_{12}^3(t)} + Gm_3 \frac{x_3(t) - x_1(t)}{r_{31}^3(t)} \\ \frac{d^2y_1(t)}{dt^2} = Gm_2 \frac{y_2(t) - y_1(t)}{r_{12}^3(t)} + Gm_3 \frac{y_3(t) - y_1(t)}{r_{31}^3(t)} \\ \frac{d^2x_2(t)}{dt^2} = Gm_3 \frac{x_3(t) - x_2(t)}{r_{23}^3(t)} + Gm_1 \frac{x_1(t) - x_2(t)}{r_{12}^3(t)} \\ \frac{d^2y_2(t)}{dt^2} = Gm_3 \frac{y_3(t) - y_2(t)}{r_{23}^3(t)} + Gm_1 \frac{y_1(t) - y_2(t)}{r_{12}^3(t)} \\ \frac{d^2x_3(t)}{dt^2} = Gm_1 \frac{x_1(t) - x_3(t)}{r_{31}^3(t)} + Gm_2 \frac{x_2(t) - x_3(t)}{r_{23}^3(t)} \\ \frac{d^2y_3(t)}{dt^2} = Gm_1 \frac{y_1(t) - y_3(t)}{r_{31}^3(t)} + Gm_2 \frac{y_2(t) - y_3(t)}{r_{23}^3(t)} \end{cases}$$

gdzie:

- t oznacza czas,
- $x_k(t)$  i  $y_k(t)$  to współrzędne położenia k-tego obiektu dla k = 1, 2, 3,
- $m_k$  to masa k-tego obiektu dla k = 1, 2, 3,
- G to stała grawitacyjna,

• 
$$r_{jk}(t) \equiv \sqrt{\left[x_k(t) - x_j(t)\right]^2 + \left[y_k(t) - y_j(t)\right]^2} dla j, k = 1, 2, 3.$$

Wyznacz współrzędne położenia tych obiektów w chwilach t zapisanych w pliku query\_57.csv.

Do oceny dokładności uzyskanego rozwiązania można wykorzystać funkcję środowiska MATLAB zawartą w pliku *test\_solution\_57.p.* Jej składnia jest następująca:

gdzie x1, y1, x2, y2, x3 i y3 oznaczają wektory estymat współrzędnych  $x_1$ ,  $y_1$ ,  $x_2$ ,  $y_2$ ,  $x_3$  i  $y_3$ , odpowiadających wartościom t zapisanym w pliku  $query\_57.csv$ . Funkcja ta umożliwia wyznaczenie wartości pewnego wskaźnika dokładności rozwiązania  $\Delta$ . Za w pełni zadowalające można uznać rozwiązanie charakteryzujące się wartością  $\Delta < 6 \cdot 10^{-3}$ .

Wskazówka: 
$$m_1 = m_2 = m_3 \in \left[\frac{1}{10G}, \frac{10}{G}\right]$$
.