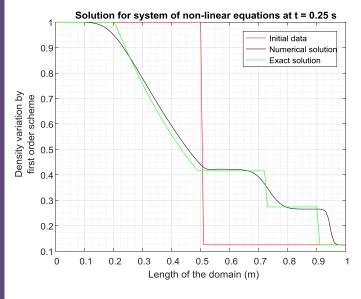
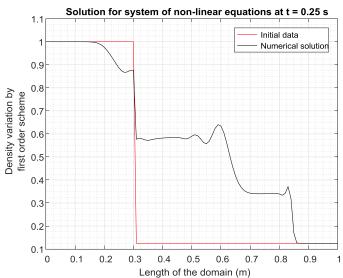


Assignment 3

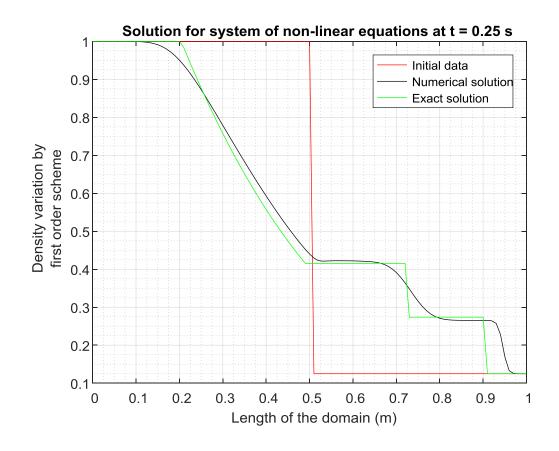
Numerical Methods For Conservation Laws

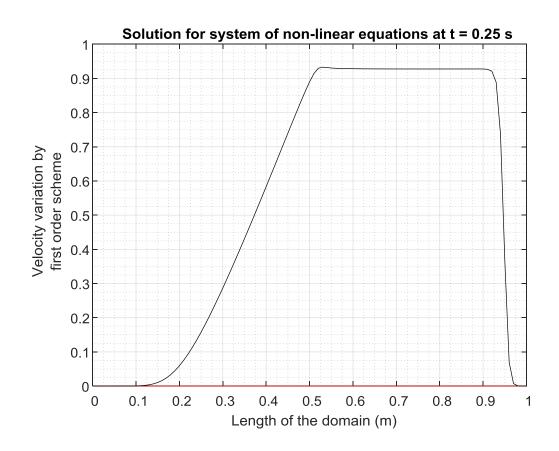


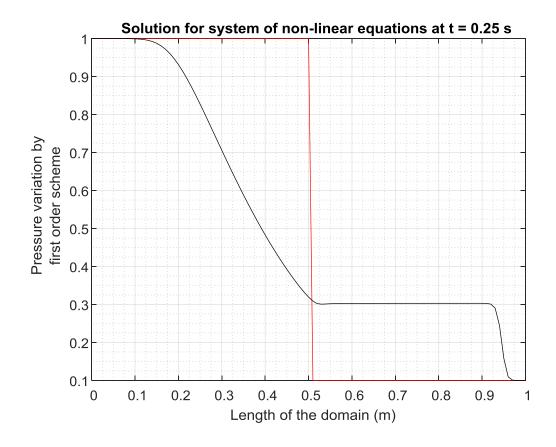


Problem 1

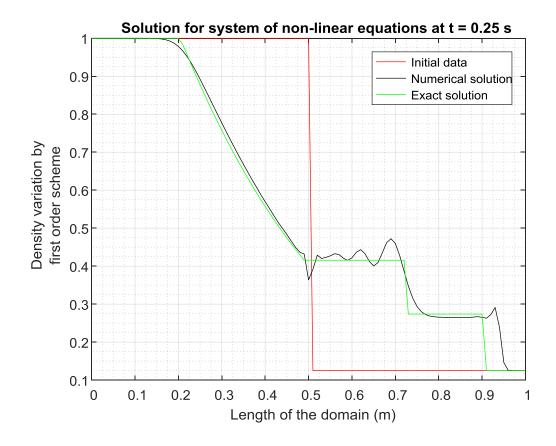
A. First order method with 101 points

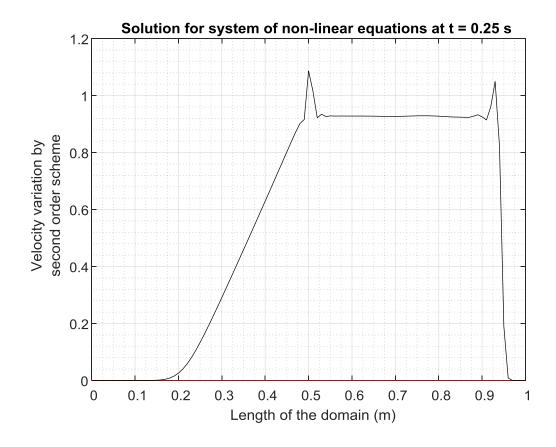


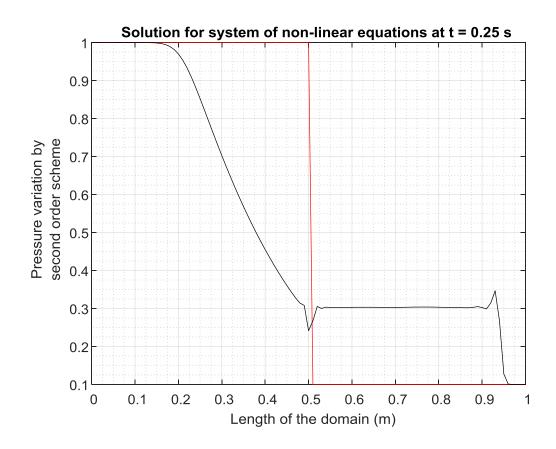




B. Second order method with 101 points

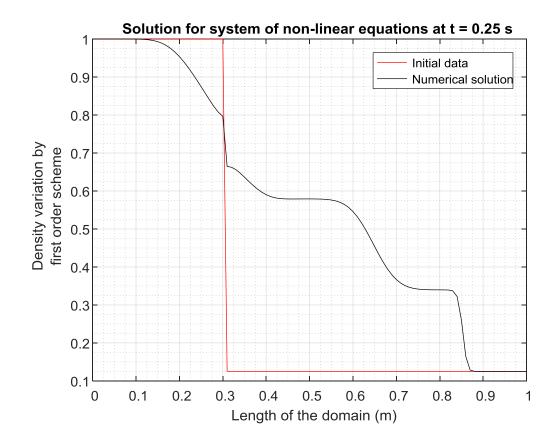


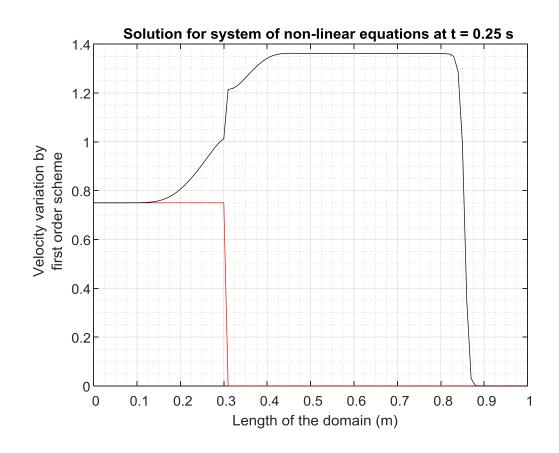


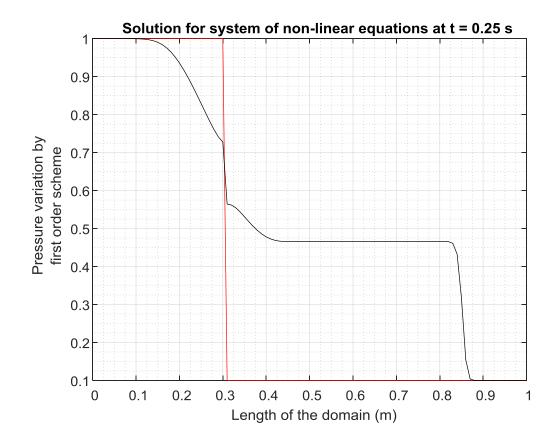


Problem 2

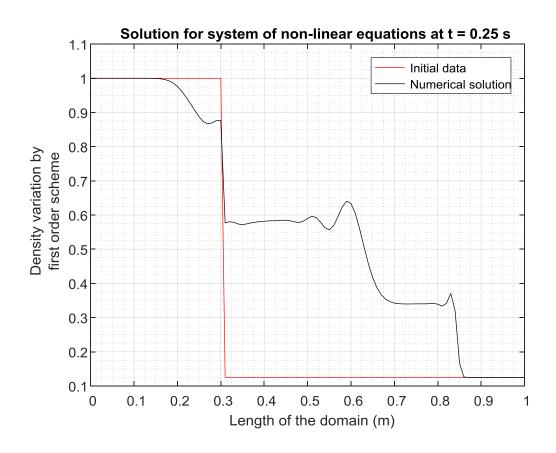
A. First order method with 101 points

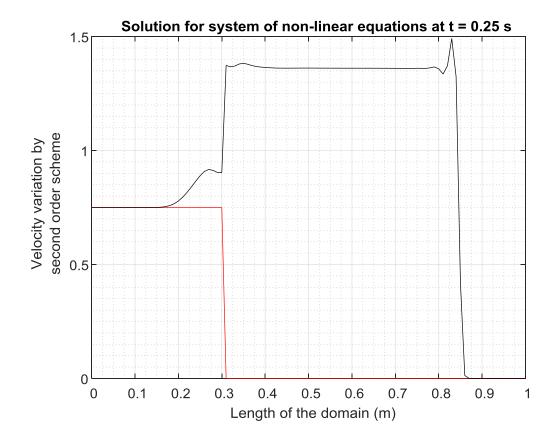


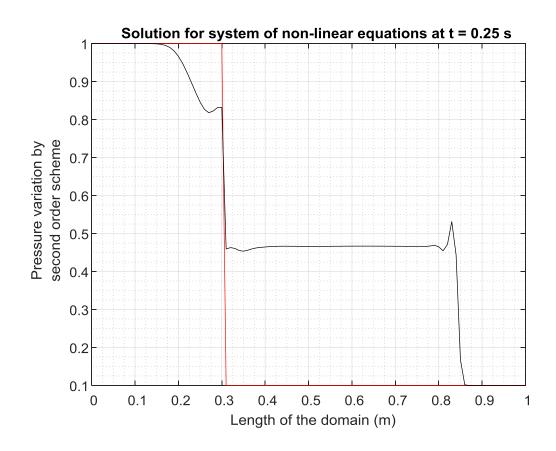




B. Second order method with 101 points







Safety factor taken = 0.8

$$\Delta t = \frac{\Delta x \times safety}{\left|\hat{\lambda}_{p}\right|_{j,\text{max}}}$$

$$L_{\rm l} = dx \times \sum \left| exact-numerical \right|$$

$$L_2^2 = dx \times \sum \left| exact - numerical \right|^2$$

Table 1: Norm calculation for problem 1 by 1st order method

Number of points	L1 norm	L2 norm squared	L2 norm
101	0.0217	0.0012	0.0349
1001	0.0128	7.8472e-04	0.0280
10001	0.0114	8.1054e-04	0.0285

Table 2: Norm calculation for problem 1 by 2^{nd} order method

Number of points	L1 norm	L2 norm squared	L2 norm
101	0.0174	0.0011	0.0330
1001	0.0130	9.4748e-04	0.0308
10001	0.0126	9.3919e-04	0.0306

Code of the problem

```
% Assignment 3 Numerical Methods for Conservation Laws AE 617
% Assignment Number 3. Inviscid Euler Equations
% AUTHOR:
% Sanit P. Bhatkar (173109003@iitb.ac.in)
% Roll No: 173109003
% Place: IIT BOMBAY.
%===============%
clc;
clearvars;
fprintf('\nInviscid Euler Equations');
%% Grid definition
prbno=input('\n\nProblem number: ');
xn=input('\n\nLocation of discontinuity: ');
n=input('Input odd number of points: ');
fprintf('\nChoose scheme\n1.First Order 2.Second Order');
scno=input('\n\nScheme Number: ');
safety=input('\nsafety: ');
dx=1/(n-1);
x=0:dx:1;
qamma=1.4;
tf=0.25;
%% Data initialization
U = zeros(3,n);
%Eigen value
lamda1= zeros(1,n);
lamda2 = zeros(1,n);
lamda3 = zeros(1,n);
%Eigen vectors
R1 = zeros(3,n);
R2 = zeros(3,n);
R3= zeros(3,n);
% dU= ap*R
ap1 = zeros(1, n-1);
ap2 = zeros(1, n-1);
ap3= zeros(1,n-1);
t=0;
%% Initial Discontinuity data
%Location of discontinuity
dn=find(x==xn);
%Density matrix
```

```
rho=zeros(1,n);
rho(1, 1:dn) = 1;
rho(1, dn+1:end)=0.125;
rho ini=rho;
%Velocity matrix
u=zeros(1,n);
if prbno==1
u(1,1:dn)=0;
else
u(1,1:dn)=0.75;
end
u(1,dn+1:end)=0;
u ini=u;
%Pressure matrix
p=zeros(1,n);
p(1,1:dn)=1;
p(1,dn+1:end)=0.1;
p ini=p;
%% Initial Energy and Enthalpy calculation
for i=1:n
    %Energy calculation
    E(1,i) = p(1,i) / (gamma-1) + (rho(1,i)*u(1,i)^2) / 2;
    %Specific enthalpy calculation
    H(1,i) = (p(1,i) + E(1,i)) / (rho(1,i));
    U(1,i) = rho(1,i);
    U(2,i) = rho(1,i)*u(1,i);
    U(3,i) = E(1,i);
end
%% Analytic solution
%to solve Sod's Shock Tube problem
%reference: "http://www.phys.lsu.edu/~tohline/PHYS7412/sod.html"
응
응
응
응
                       x3
응
                x0
%input require: t (time)
% x0: Location of the initial membrane;
% x1: Head of the rarefaction wave that is moving to the left;
% x2: (To be discussed, below);
% x3: Location of the contact discontinuity that separates the "left" fluid
from the "right";
% x4: Location of the shock front that is moving to the right.
```

```
x0=xn;
pl=1;
pr=0.1;
rhol=1;
rhor=0.125;
ul=0;
ur=0;
cl=sqrt(gamma*pl/rhol);
cr=sqrt(gamma*pr/rhor);
rho analytic=zeros(1,n);
rho analytic(1,1:end)=rhor;
%% Calculated value
ppost=0.3190;
vpost=0.89095;
rhopost=0.27394;
vshock=1.6387;
%% Key positions and velocities
x1=x0-c1*tf;
if xn==0.5
x2=0.496;
else
x2=0.31;
end
x3=x0+vpost*tf;
x4=x0+vshock*tf;
%% Density analytic
dx=1/(n-1);
idx=1;
while x(idx) \le x1
    rho analytic(1,idx)=rhol;
    idx=idx+1;
end
%% Expansion fan region
alpha=(gamma-1) / (gamma+1);
while x(idx) \le x2
    cs=alpha*abs(x(idx)-x0)/tf+(1-alpha)*cl;
    rho analytic(1, idx)=rhol*(cs/cl)^(2/(gamma-1));
    idx=idx+1;
end
rhomiddle=rho analytic(1,idx-1);
%% Middle contact discontinuity region
```

```
while x(idx) \le x3
                        rho analytic(1,idx)=rhomiddle;
                        idx=idx+1;
end
%% Shock region
while x(idx) \le x4
                      rho analytic(1,idx)=rhopost;
                        idx=idx+1;
end
%% First order upwind scheme
if scno == 1
while t <= tf
dum3 = 0;
for i=1:1:(n-1)
%% Roe linearization
uc = (sqrt(rho(1,i))*u(1,i) + sqrt(rho(1,i+1))*u(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i)) + sqrt(rho(1,i))) / (sqrt(rho(1,i))) + sqrt(rho(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i))) / (sqrt(rho(1,i))) + sqrt(rho(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i))) / (sqrt(rho(1
sqrt(rho(1,i+1)));
Hc = (sqrt(rho(1,i))*H(1,i) + sqrt(rho(1,i+1))*H(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i)) + sqrt(rho(1,i+1))) / (sqrt(rho(1,i))) + sqrt(rho(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i))) + sqrt(rho(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i))) / (sqrt(rho(1,i))) + sqrt(rho(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i))) + sqrt(rho(1,i)) + sqrt(rho(1,
sqrt(rho(1,i+1)));
ac = sqrt((gamma-1)*(Hc - 0.5*uc*uc));
%% Lamda max calculation
lamda1(1,i) = uc - ac;
lamda2(1,i) = uc;
lamda3(1,i) = uc + ac;
dum1 = max(abs(lamda1(1,i)), abs(lamda2(1,i)));
dum2 = max(dum1, abs(lamda3(1,i)));
lmax = max(dum2, dum3);
dum3 = lmax;
     %% Eigen vector calculation
R1(1,i) = 1;
R1(2,i) = uc-ac;
R1(3,i) = Hc-uc*ac;
R2(1,i) = 1;
R2(2,i) = uc;
R2(3,i) = uc*uc*0.5;
R3(1,i) = 1;
R3(2,i) = uc+ac;
R3(3,i) = Hc+uc*ac;
```

```
%% Ap calculation from Leveque
ap2(1,i) = (gamma-1)*((Hc-uc*uc)*(U(1,i+1)-U(1,i))+uc*(U(2,i+1)-U(2,i))-uc*(U(2,i+1)-U(2,i))
(U(3,i+1)-U(3,i)))/(ac*ac);
ap3(1,i) = ((U(2,i+1)-U(2,i)) + (ac-uc)*(U(1,i+1)-U(1,i)) - ac*ap2(1,i))/(2*ac);
ap1(1,i) = ((U(1,i+1)-U(1,i))-ap2(1,i)-ap3(1,i));
end
  %% Time step definition
dt = dx * safety/lmax;
  %% Inner node formulation
for i=2:1:(n-1)
% when lamb > 0
dflp = \max(0, sign(lamda1(1, i-1))) * (lamda1(1, i-1) *ap1(1, i-1) *R1(1, i-1)) + (lamda1(1, i-1) *ap1(1, i-1) *R1(1, i-1)) + (lamda1(1, i-1) *ap1(1, i-1) *ap1(1
\max(0, \text{sign}(\text{lamda2}(1, i-1))) * (\text{lamda2}(1, i-1) * ap2(1, i-1) * R2(1, i-1)) +
\max(0, \text{sign}(\text{lamda3}(1, i-1))) * (\text{lamda3}(1, i-1) * ap3(1, i-1) * R3(1, i-1));
df2p = \max(0, sign(lamda1(1,i-1)))*(lamda1(1,i-1)*ap1(1,i-1)*R1(2,i-1)) +
\max(0, \text{sign}(\text{lamda2}(1, i-1))) * (\text{lamda2}(1, i-1) * ap2(1, i-1) * R2(2, i-1)) +
\max(0, \text{sign}(\text{lamda3}(1, i-1))) * (\text{lamda3}(1, i-1) * ap3(1, i-1) * R3(2, i-1));
df3p = \max(0, sign(lamda1(1, i-1))) * (lamda1(1, i-1) * ap1(1, i-1) * R1(3, i-1)) +
\max(0, sign(lamda2(1, i-1)))*(lamda2(1, i-1)*ap2(1, i-1)*R2(3, i-1)) +
\max(0, \text{sign}(\text{lamda3}(1, i-1))) * (\text{lamda3}(1, i-1) * ap3(1, i-1) * R3(3, i-1));
% when lamb < 0
dflm = abs(min(0,sign(lamdal(1,i))))*(lamdal(1,i)*apl(1,i)*Rl(1,i)) +
abs (min(0, sign(lamda2(1,i))))*(lamda2(1,i)*ap2(1,i)*R2(1,i)) +
abs (min(0, sign(lamda3(1,i))))*(lamda3(1,i)*ap3(1,i)*R3(1,i));
df2m = abs(min(0,sign(lamda1(1,i))))*(lamda1(1,i)*ap1(1,i)*R1(2,i)) +
abs(min(0,sign(lamda2(1,i))))*(lamda2(1,i)*ap2(1,i)*R2(2,i)) +
abs (min(0, sign(lamda3(1,i))))*(lamda3(1,i)*ap3(1,i)*R3(2,i));
df3m = abs(min(0, sign(lamda1(1,i))))*(lamda1(1,i)*ap1(1,i)*R1(3,i)) +
abs(min(0,sign(lamda2(1,i))))*(lamda2(1,i)*ap2(1,i)*R2(3,i)) +
abs (min(0, sign(lamda3(1,i))))*(lamda3(1,i)*ap3(1,i)*R3(3,i));
U(1,i) = U(1,i) - (dt/dx) * (df1p+df1m);
U(2,i) = U(2,i) - (dt/dx) * (df2p+df2m);
U(3,i) = U(3,i) - (dt/dx) * (df3p+df3m);
end
  %% Value update
t=t+dt;
for i=2:1:(n-1)
%Density matrix
rho(1,i) = U(1,i);
%Velocity matrix
u(1,i)=U(2,i)/U(1,i);
%Energy matrix
E(1,i) = U(3,i);
%Pressure matrix
p(1,i) = (E(1,i) - 0.5 * rho(1,i) * u(1,i) * u(1,i)) * (gamma-1);
```

```
%Enthaply matrix
H(1,i) = (E(1,i) + p(1,i)) / rho(1,i);
end
end
%% Output 1o
%Density plot
figure (1)
plot(x,rho ini,'-r');
hold on
plot(x, rho, '-k');
hold on
if prbno==1
plot(x,rho_analytic,'-g');
end
hold off
xlabel('Length of the domain (m)');
ylabel({'Density variation by';'first order scheme'});
title(['Solution for system of non-linear equations at t = ',num2str(tf),'
s']);
if prbno==1
legend('Initial data','Numerical solution','Exact solution');
legend('Initial data','Numerical solution');
end
set(gca,'XMinorGrid','on');
set(gca, 'YMinorGrid', 'on');
grid on
%Velcocity plot
figure (2)
plot(x,u_ini,'-r');
hold on
plot(x,u,'-k');
hold off
xlabel('Length of the domain (m)');
ylabel({'Velocity variation by';'first order scheme'});
title(['Solution for system of non-linear equations at t = ',num2str(tf),'
s']);
set(gca,'XMinorGrid','on');
set(gca, 'YMinorGrid', 'on');
grid on
%Pressure plot
figure (3)
plot(x,p_ini,'-r');
hold on
plot(x,p,'-k');
hold off
xlabel('Length of the domain (m)');
ylabel({'Pressure variation by';'first order scheme'});
```

```
title(['Solution for system of non-linear equations at t = ',num2str(tf),'
s']);
set(gca, 'XMinorGrid', 'on');
set(gca, 'YMinorGrid', 'on');
grid on
end
%% Second order Lax scheme
%Courant number calculation
v1 = zeros(1, n-1);
v2 = zeros(1, n-1);
v3 = zeros(1, n-1);
if scno == 2
t = 0;
while t <= tf
dum3 = 0;
for i=1:1:(n-1)
uc = (sqrt(rho(1,i))*u(1,i) + sqrt(rho(1,i+1))*u(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i)) +
sqrt(rho(1,i+1)));
Hc = (sqrt(rho(1,i))*H(1,i) + sqrt(rho(1,i+1))*H(1,i+1)) / (sqrt(rho(1,i)) +
sqrt(rho(1,i+1)));
ac = sqrt((gamma-1)*(Hc-uc*uc*0.5));
%% Eigen value
lamdal(1,i) = uc-ac;
lamda2(1,i) = uc;
lamda3(1,i) = uc+ac;
%% max lamda calculation
dum1 = max(abs(lamda1(1,i)), abs(lamda2(1,i)));
dum2 = max(dum1, abs(lamda3(1,i)));
lmax = max(dum2, dum3);
dum3 = lmax;
%% Eigen vector calculation
R1(1,i) = 1;
R1(2,i) = uc-ac;
R1(3,i) = Hc-uc*ac;
R2(1,i) = 1;
R2(2,i) = uc;
R2(3,i) = uc*uc*0.5;
R3(1,i) = 1;
R3(2,i) = uc+ac;
R3(3,i) = Hc+uc*ac;
```

```
%% Ap calculation from Leveque
ap2(1,i) = (gamma-1)*((Hc-uc*uc)*(U(1,i+1)-U(1,i))+uc*(U(2,i+1)-U(2,i))-uc*(U(2,i+1)-U(2,i))
   (U(3,i+1)-U(3,i)))/(ac*ac);
 ap3(1,i) = ((U(2,i+1)-U(2,i))+(ac-uc)*(U(1,i+1)-U(1,i))-ac*ap2(1,i))/(2*ac);
ap1(1,i) = ((U(1,i+1)-U(1,i))-ap2(1,i)-ap3(1,i));
end
% Time step calculation
dt = dx * safety/lmax;
for i=1:1:(n-1)
v1(1,i) = lamda1(1,i) * dt/dx;
v2(1,i) = lamda2(1,i) * dt/dx;
v3(1,i) = lamda3(1,i) * dt/dx;
 end
for i=2:1:(n-1)
 % when lamb > 0
dflp = (1+v1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1)*ap1(1,i-1)*R1(1,i-1)) + (1+v2(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(l
1)) * (lamda2(1,i-1)*ap2(1,i-1)*R2(1,i-1)) + (1+v3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*
 1) *ap3 (1, i-1) *R3 (1, i-1));
df2p = (1+v1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1)*ap1(1,i-1)*R1(2,i-1)) + (1+v2(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(l
1)) * (lamda2(1,i-1)*ap2(1,i-1)*R2(2,i-1)) + (1+v3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(
 1) *ap3 (1, i-1) *R3 (2, i-1);
df3p = (1+v1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1)*ap1(1,i-1)*R1(3,i-1)) + (1+v2(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(lamda1(1,i-1))*(l
 1)) * (lamda2(1,i-1)*ap2(1,i-1)*R2(3,i-1)) + (1+v3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(lamda3(1,i-1))*(
1) *ap3(1, i-1) *R3(3, i-1));
 % when lamb < 0
dflm = (1-v1(1,i))*(lamda1(1,i)*ap1(1,i)*R1(1,i)) + (1-v1(1,i))*(lamda1(1,i))*ap1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,
v2(1,i)) * (lamda2(1,i) *ap2(1,i) *R2(1,i)) + (1-
v3(1,i))*(lamda3(1,i)*ap3(1,i)*R3(1,i));
df2m = (1-v1(1,i))*(lamda1(1,i)*ap1(1,i)*R1(2,i)) + (1-v1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda
v2(1,i)) * (lamda2(1,i) *ap2(1,i) *R2(2,i)) + (1-
v3(1,i)) * (lamda3(1,i) *ap3(1,i) *R3(2,i));
df3m = (1-v1(1,i))*(lamda1(1,i)*ap1(1,i)*R1(3,i)) + (1-v1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda1(1,i))*(lamda
v2(1,i)) * (lamda2(1,i) *ap2(1,i) *R2(3,i)) + (1-
v3(1,i)) * (lamda3(1,i) *ap3(1,i) *R3(3,i));
U(1,i) = U(1,i) - 0.5*(dt/dx)* (df1p + df1m);
U(2,i) = U(2,i) - 0.5*(dt/dx)*(df2p + df2m);
U(3,i) = U(3,i) - 0.5*(dt/dx)*(df3p + df3m);
 end
t=t+dt;
for i=2:1:(n-1)
 %Density matrix
 rho(1,i) = U(1,i);
 %Velocity matrix
```

```
u(1,i) = U(2,i)/U(1,i);
%Energy matrix
E(1,i) = U(3,i);
%Pressure matrix
p(1,i) = (E(1,i) - 0.5*rho(1,i)*u(1,i)*u(1,i))*(gamma-1);
%Enthaply matrix
H(1,i) = (E(1,i) + p(1,i)) / rho(1,i);
end
end
%% Output 2o
%Density plot
figure (1)
plot(x,rho ini,'-r');
hold on
plot(x, rho, '-k');
hold on
if prbno==1
plot(x,rho analytic,'-g');
end
hold off
xlabel('Length of the domain (m)');
ylabel({'Density variation by';'first order scheme'});
title(['Solution for system of non-linear equations at t = ',num2str(tf),'
s']);
if prbno==1
legend('Initial data','Numerical solution','Exact solution');
else
legend('Initial data','Numerical solution');
end
set(gca,'XMinorGrid','on');
set(gca, 'YMinorGrid', 'on');
grid on
%Velcocity plot
figure (2)
plot(x,u ini,'-r');
hold on
plot(x,u,'-k');
hold off
xlabel('Length of the domain (m)');
ylabel({'Velocity variation by';'second order scheme'});
title(['Solution for system of non-linear equations at t = ',num2str(tf),'
s']);
set(gca,'XMinorGrid','on');
set(gca, 'YMinorGrid', 'on');
grid on
%Pressure plot
```

```
figure (3)
plot(x,p_ini,'-r');
hold on
plot(x,p,'-k');
hold off
xlabel('Length of the domain (m)');
ylabel({'Pressure variation by';'second order scheme'});
title(['Solution for system of non-linear equations at t = ',num2str(tf),'
s']);
set(gca,'XMinorGrid','on');
set(gca, 'YMinorGrid', 'on');
grid on
end
if prbno==1
%% Norm calculation
fprintf('\n---Output---');
%L1 norm calculation
Norm 1=abs(rho analytic-rho);
Norm 1=dx*sum(Norm 1)
%L2 norm calcultion
Norm 2=(rho analytic-rho).^2;
Norm 2=dx*sum(Norm 2);
Norm 2 square=Norm 2
Norm 2=sqrt(Norm 2)
end
```