# Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого Институт компьютерных наук и технологий Высшая школа интеллектуальных систем и суперкомпьютерных технологий

# Отчёт по лабораторной работе № 3

Дисциплина: Вычислительная математика

Выполнил студент гр. 3530901/10003	(подпись)	_ Я.А. Иванов
Руководитель	(подпись)	В.Н. Цыган

"27" марта\_2023 г.

Санкт-Петербург

# Оглавление

Задание: Инструменты:		
Приведение к системе первого порядка:	2	
RKF45		
Метод Эйлера	3	
Результаты работы программы:		
Вывод:	7	
Ссылки:	7	

## Задание:

Привести дифференциальное уравнение:  $t^2 y'' - 6 y = 0$ 

к системе двух дифференциальных уравнений первого порядка.

Решить на интервале  $1 \le t \le 2$ 

Начальные условия:  $y|_{t=1} = 1$ ;  $y'|_{t=1} = 3$ 

Tочное решение:  $y(t) = t^3$ 

При выполнении лабораторной работы решить заданное уравнение:

1) используя программу RKF45 с шагом печати  $\mathbf{h}_{print} = \mathbf{0.1}$  и выбранной Вами погрешностью EPS в диапазоне 0.001 - 0.00001

а также составить собственную программу и решить с шагом интегрирования  $\mathbf{h}_{\text{int}} = \mathbf{0.1}$ : 10) используя явный метод ломаных Эйлера;

Сравнить результаты, полученные заданными приближенными способами, с точным решением.

Исследовать влияние величины шага интегрирования  $h_{int}$  на величины локальной и глобальной погрешностей решения заданного уравнения для чего решить уравнение, используя 2-3 значения шага интегрирования, существенно меньшие исходной величины 0.1 (например,  $h_{int} = 0.05$ ;  $h_{int} = 0.025$ ;  $h_{int} = 0.0125$ ).

#### Пункт 1 и 10. EPS=0.00001

# Инструменты:

Для работы был выбран язык программирования Python версии 3.09 ввиду наличия необходимых библиотек для выполнения поставленной задачи, а именно:

- NumPy для большей скорости расчетов
- pandas для красивого вывода в консоль таблицы
- MatplotLib для вывода графиков
- SciPy для функций расчета интерполяции и интеграла

# Ход выполнения работы:

# Приведение к системе первого порядка:

Для преобразования дифференциального уравнения в систему двух уравнений первого порядка мы вводим новую переменную y1=y и y2=y', а затем находим их производные по t:

2

$$y1' = y' = y2$$

$$y2' = y'' = t^2 - 6y1$$

Таким образом, мы получаем систему:

$$y1' = y2$$

$$y2' = t^2 - 6y1$$

Зададим начальные условия и получившуюся систему диф. Уравнений:

```
# Функция правой части системы дифференциальных уравнений

def f(t, y):
    return [y[1], 6 * y[0] / t ** 2]

# Задаем начальные условия

y0 = [1, 3]

t0 = 1

tmax = 2

eps = 0.00001
```

#### RKF45

Функция solve\_rkf45 использует метод RKF45 для решения системы дифференциальных уравнений. Она использует функцию правой части f, задает начальные условия и использует метод set\_integrator для настройки метода RKF45. Она возвращает массив пар из значения t и соответствующего результата работы RKF45.

```
# Решение системы дифференциальных уравнений методом RKF45

def solve_rkf45(h):

t = np.arange(t0, tmax + h, h)

rk_integ = ode(f).set_integrator("dopri5", atol=eps).set_initial_value(y0, t[0])

X = np.array([y0, *[rk_integ.integrate(t[i]) for i in range(1, len(t))]])

return t, X[:, 0]
```

# Метод Эйлера

Функция solve\_euler принимает на вход шаг и возвращает данные аналогично с RKF45

```
# Решение системы дифференциальных уравнений методом Эйлера

def solve_euler(h):
    t = np.arange(t0, tmax + h, h)
    y = np.zeros_like(t)
    y[0] = y0[0]
    z = np.zeros_like(t)
    z[0] = y0[1]
    for i in range(1, len(t)):
        y[i] = y[i - 1] + h * z[i - 1]
        z[i] = z[i - 1] + h * 6 * y[i - 1] / t[i - 1] ** 2
    return t, y
```

# Обработка результатов работы функции и вычисление погрешностей

Получаем данные и вычисляем погрешности

```
x_values = np.arange(t0, tmax + h_int, h_int)

# вычислим значения функций

rkf45_values = solve_rkf45(h_int)

euler_values = solve_euler(h_int)

exact_values = [t ** 3 for t in x_values]

# вычислим погрешности

rkf45_3_errors = np.abs(rkf45_values[1] - rkf45_values[0] ** 3)

euler_errors = np.abs(euler_values[1] - euler_values[0] ** 3)

print("RKF45 global err: ",np.sum(rkf45_3_errors))

print("Euler global err: ", np.sum(euler_errors))
```

#### Отобразим таблицу и графики

```
# вывод таблицы
results = pd.DataFrame({
  'h': euler_values[0],
  'Value RKF45': rkf45_values[1],
  'Value Euler': euler_values[1],
  'Exact': exact values,
  'Error RKF45': rkf45 3 errors,
  'Error Euler': euler_errors,
print(results.to_string(index=False))
plt.figure(figsize=(15, 4))
y = rkf45\_values[1]
t = euler_values[0]
print_graph(t, y, 'RKF45, step=' + str(h_int), 1, 3)
t, y = euler_values
print_graph(t, y, 'Эйлер', 2, 3)
print_graph(x_values, exact_values, 'Exact solution', 3, 3)
plt.savefig("Graphs_h_" + str(h_int) + ".jpg")
plt.show()
plt.figure(figsize=(15, 4))
y = rkf45_3_errors
t = rkf45\_values[0]
print_graph(t, y, 'RKF45, step=' + str(h_int), 1, 2)
y = euler_errors
t = euler_values[0]
print_graph(t, y, 'Эйлер', 2, 2)
plt.savefig("error_h_" + str(h_int) + ".jpg")
plt.show()
```

for h\_int in h\_list:

#далее идет код из пунктов выше

# Результаты работы программы:

Для h\_int = 0.1

Таблица:

 $h_int = 0.1$ 

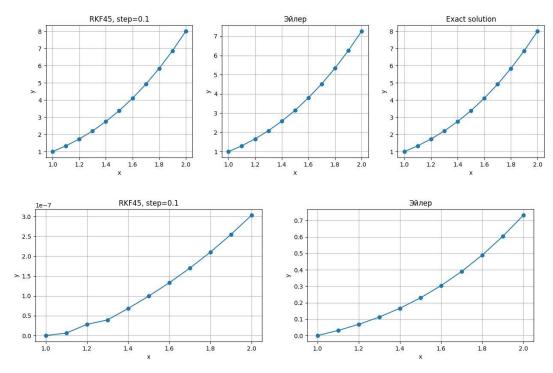
h Value RKF45 Value Euler Exact Error RKF45 Error Euler

1.0	1.000	1.000000	1.000 0.000000e+00	0.000000
1.1	1.331	1.300000	1.331 6.254157e-09	0.031000
1.2	1.728	1.660000	1.728 2.818067e-08	0.068000
1.3	2.197	2.084463	2.197 3.931797e-08	0.112537
1.4	2.744	2.578092	2.744 6.818008e-08	0.165908
1.5	3.375	3.145726	3.375 9.921412e-08	0.229274
1.6	4.096	3.792282	4.096 1.329554e-07	0.303718
1.7	4.913	4.522723	4.913 1.698581e-07	0.390277
1.8	5.832	5.342046	5.832 2.103206e-07	0.489954
1.9	6.859	6.255266	6.859 2.547031e-07	0.603734
2.0	8.000	7.267413	8.000 3.033378e-07	0.732587

RKF45 global err: 1.3123220110600187e-06

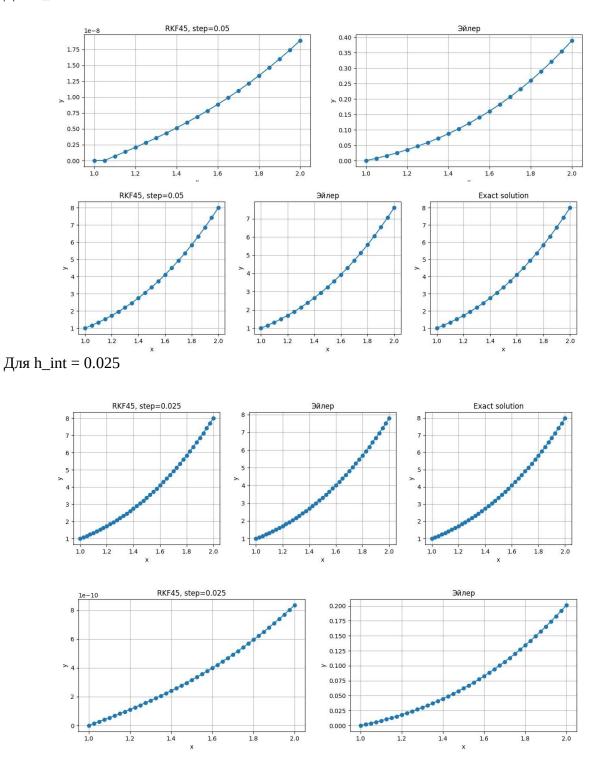
Euler global err: 3.1269889304508016

Графики:

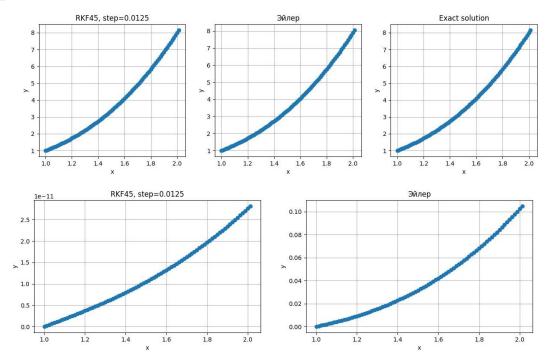


Далее не будем приводить таблицу полностью. Ограничимся лишь графики (вывод таблиц в разделе ссылки)

Для h\_int = 0.05



Для  $h_{int} = 0.0125$ 



## Вывод:

Из табличных значений можно сделать выводы:

- Локальная погрешностей увеличивается к концу отрезка
- Глобальная погрешность уменьшается у RKF45
- RKF45 имеет сильно меньшую погрешность, чем метод ломанной Эйлера

# Ссылки:

Листин кода на github: https://github.com/vitaya-para/lab3\_2023/blob/main/main.py
Полные выводы консоли: https://github.com/vitaya-para/lab3\_2023/blob/main/output.txt