

## Matlab 第 7 次作业

提交时间：2020 年 4 月 23 日 23:59 之前

第一题  $y' = \frac{1+t}{1+y}, 1 \leq t \leq 2, y(1) = 2$

(1) 分别取步长  $h=0.1$  与  $0.001$ ，使用 Euler's Method 进行求解，在同一幅图中作出  $t$ - $y$  图像，注意线型与图例的区分、坐标轴与标题。要求给出图像与代码。

(2) 用分离变量法求出解析解，要求给出求解过程。取步长为  $0.25$ ，使用 Euler's Method 进行求解，在同一幅图中作出解析解与 Euler 解。在另一幅图中作出 Euler 解的 Local Truncation Error 和 Global Truncation Error。要求给出代码与两幅图像，注意线型、图例、坐标轴和标题。

第二题  $y' = \frac{2}{t}y + t^2e^t, 1 \leq t \leq 2, y(1) = 0$

(1) 分别取步长  $h=0.2$  与  $0.02$ ，使用 Trapezoid Method 进行求解，在同一幅图中作出  $t$ - $y$  图像，注意线型、图例、坐标轴与标题。要求给出图像与代码。

(2) 用内置的 dsolve 函数求解该问题，在另一幅图绘制上题求解结果与解析解的误差曲线。要求给出代码和图像，注意图像的基本要素。

第三题  $y' = 1 + t \sin(ty), 0 \leq t \leq 2, y(0) = 0$

Taylor Method 是求解 ODE 的另一种方法， $n$  阶 Taylor Method 的迭代公式如下：

$$w_{i+1} = w_i + hf(t_i, w_i) + \frac{h^2}{2}f'(t_i, w_i) + \cdots + \frac{h^n}{n!}f^{(n-1)}(t_i, w_i)$$

(1) Euler's Method 是 Taylor Method 的几阶形式？

(2) 自学内置函数 ode23 的用法，求解上述问题。再取步长为  $0.02$ ，使用二阶 Taylor Method 求解，在同一幅图中绘制结果，注意基本要素，给出代码和图像。

第四题  $y' = -y + t\sqrt{y}, 2 \leq t \leq 3, y(2) = 2$

分别取  $h=0.5$ 、 $0.1$ 、 $0.05$ ，使用四阶 Runge-Kutta Method 求解该问题，再用内置函数 ode45 进行求解，并将结果绘制在同一幅图上，要求给出代码和图像，注意图像的基本要素。

### 第五题

$$\begin{cases} \dot{x}_1 \sin x_1 + \dot{x}_2 \cos x_2 + x_1 = 1, & 0 \leq t \leq 50, x_1(0) = 0 \\ -\dot{x}_1 \cos x_2 + \dot{x}_2 \sin x_1 + x_2 = 0, & 0 \leq t \leq 50, x_2(0) = 0 \end{cases}$$

自取合适的步长，使用四阶 Runge-Kutta Method 求解该问题，绘制结果，给出代码和图像，注意图像基本要素。

### 第六题

使用四阶 Runge-Kutta Method，求解二体问题，即假设宇宙中只存在两颗行星，只受万有引力作用，计算行星运行轨迹。取  $G=8, m_1=0.5, m_2=1$ ，初始位置分别为  $(x_1, y_1)=(1,1), (x_2, y_2)=(0,0)$ ，初始速度分别为  $(v_{1x}, v_{1y})=(0,-1), (v_{2x}, v_{2y})=(0,1)$ ，时间区间为  $[0,5]$ ，步长为 0.01。

(1) 要求给出代码和两颗行星的轨迹图，注意图像的基本要素。

(2) 要求作出两颗行星运行的动画。只要求给出代码，运行后输出行星运动的动画。提示：可以参考 matlab 动画的一些函数，也可以通过不断作图不断清空图形的方式形成动画（比如 `h=plot(...);pause(0.1);delete(h)`）。

### 第七题

为提高计算速度，许多方法都允许变步长的求解。如果误差较小，可自动增大步长，而误差较大时再自动减小步长，从而精确、有效地求解给出的常微分方程初值问题。

一般变步长算法的原理为：已知  $t_k$  时刻的状态变量为  $x_k$ ，则在步长  $h$  下计算出  $t_k + h$  时刻的状态变量  $\tilde{x}_{k+1}$ 。另外，将步长变成原来步长的一半，分两步从  $x_k$  计算出  $t_k + h$  时刻的状态变量  $\hat{x}_{k+1}$ 。若两种运算步长下的误差小于给定的误差限，则可以将步长加倍，如果误差较大，则进一步将步长减半，最终选定的步长要保证误差满足要求。

采用变步长的四阶 Runge-Kutta Method 求解第五题的初值问题，初始步长与第五题一致，误差限为  $1e-5$ ，绘制结果并对两种方法进行比较。给出代码和图像，注意基本要素。

第八题  $y' = y^2 - y^3$ ,  $0 \leq t \leq 2/\delta$ ,  $y(0) = \delta$

(1) 取  $\delta=1\text{e-}6$ ,  $h=0.1$ , 使用 Implicit Trapezoidal Method 进行求解, 绘制结果, 给出图像与代码, 注意基本要素。

(2) 分别使用内置函数 `ode45` 和 `ode15s` 对该问题进行求解, 误差设为  $1\text{e-}5$ , 分别绘制结果, 比较这三种方法。(感兴趣的同学可以了解一下 Stiff Problem)