

Некоторые методы численного решения задачи Коши для дифференциальных уравнений.

Требуется определить сеточную функцию y_i отвечающую задаче:

$$\dot{y} \equiv \frac{dy}{dx} = f(x, y) \qquad y(x_0) = y_0$$

Метод Эйлера: $y_{i+1} = y_i + h \cdot f(x_i, y_i)$

Один из методов Рунге-Кутты 2-го порядка точности

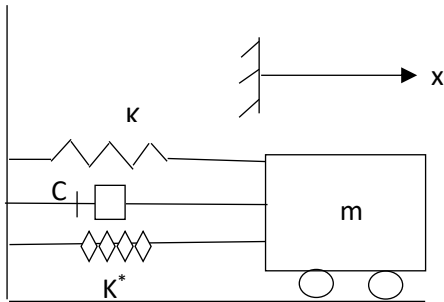
$$\begin{aligned} y_{i+1} &= y_i + \Delta y_i, & \Delta y_i &= 0.5 \cdot h \cdot (k_1 + k_2), \\ k_1 &= f(x_i, y_i), & k_2 &= f(x_i + h, y_i + k_1 \cdot h). \end{aligned}$$

Один из методов Рунге-Кутты 4-го порядка точности

$$\begin{aligned} y_{i+1} &= y_i + \Delta y_i, & \Delta y_i &= (1/6) \cdot h \cdot (k_1 + 2 \cdot k_2 + 2 \cdot k_3 + k_4), \\ k_1 &= f(x_i, y_i), & k_2 &= f(x_i + h/2, y_i + (h/2) \cdot k_1), \\ k_3 &= f(x_i + h/2, y_i + (h/2) \cdot k_2), & k_4 &= f(x_i + h, y_i + h \cdot k_3), \end{aligned}$$

Задача № K01

Устройство, показанное на рисунке, состоит из массы m , связанной с жесткой стенкой через пружину постоянной жесткости K , демпфер с коэффициентом демпфирования C и пружины с нелинейной характеристикой, создающей восстанавливающую силу, равную произведению постоянной K^* на смещение в третьей степени.



Подготовить программу для моделирования движения механической системы в интервале времени $0 \leq t \leq 1$ сек. Параметры системы имеют следующие значения: $K = 2.0 \text{ М/см}$, $K^* = 1.0 \text{ Н/сек}^2$, $C = 0.15 \text{ Н*с/см}$, $m = 1.0 \text{ кг} = 0.01 \text{ Н*с}^2/\text{см}$

Начальные условия заданы в виде: $x(0) = 10 \text{ см}$, $\dot{x}(0) = 0$.

Решение

Движение системы описывается дифференциальным уравнением $m\ddot{x} + C\dot{x} + Kx + K^*x^3 = 0$.

Сведем дифференциальное уравнение второго порядка к двум дифференциальным уравнениям первого порядка. В результате получим:

$$\dot{x} \equiv \frac{dx}{dt} = V$$

$$x(0) = 10$$

$$\dot{V} \equiv \frac{dV}{dt} = -\left(\frac{C}{m}V + \frac{K}{m}x + \frac{K^*}{m}x^3\right)$$

$$V(0) = 0$$

Продemonстрируем решение задачи использованием двух разностных схем Рунге-Кутты первого и второго порядка точности.

Система разностных уравнений, при использовании для каждого разностного уравнения, схемы первого порядка:

$$X_{i+1} = X_i + \tau * V_i$$

$$V_{i+1} = V_i - \tau * (C/m * V_i + K/m * X_i + K^*/m * (X_i)^3)$$

Система разностных уравнений при использовании для каждого разностного уравнения схемы второго порядка (введены вспомогательные сеточные функции Xb и Vb):

$$Xb_{i+1} = X_i + \tau * V_i$$

$$Vb_{i+1} = V_i - \tau * (C/m * V_i + K/m * X_i + K^*/m * (X_i)^3)$$

$$X_{i+1} = X_i + (\tau/2) * (V_i + Vb_{i+1})$$

$$V_{i+1} = V_i - (\tau/2) * ((C/m * V_i + K/m * X_i + K^*/m * (X_i)^3) + (C/m * Vb_i + K/m * Xb_i + K^*/m * (Xb_i)^3))$$

Для решения задачи (схема Эйлера) воспользуемся GNU Octave.

```
% Моделирование движения мех. системы 23.11.2021
x = 10; V = 0; C = 0.15; K = 2; KK = 1.0; m = 1.0;
tstart = 0; tfinis = 1;
n = 600; % Количество разбиений интервала tfinis-tstart
ng = 30; % Количество точек графика tay
tay = (tfinis-tstart)/(n-1);
xnew = x; Vnew = V;
k = 0.01;
y0 = 100;
tay = (tfinis-tstart)/(n-1); %Вычисление шага

%Вычисление значение функции в узловых точках методом Эйлера
kprint = 1; xprint(1) = x; Vprint(1) = V; tprint(1) = 0;
for i=1:(n-1)
    xnew = x + tay*V;
    Vnew = V - tay*(C*V + K*x + KK*x^3)/m ;
    if (kprint*ng == i)
        kprint = kprint+1;
        tprint(kprint)=i*tay; xprint(kprint) = xnew; Vprint(kprint) = Vnew;
        % Печать результатов
        printf(" t = %f \t x = %f \t V = %f \t \n",...
```

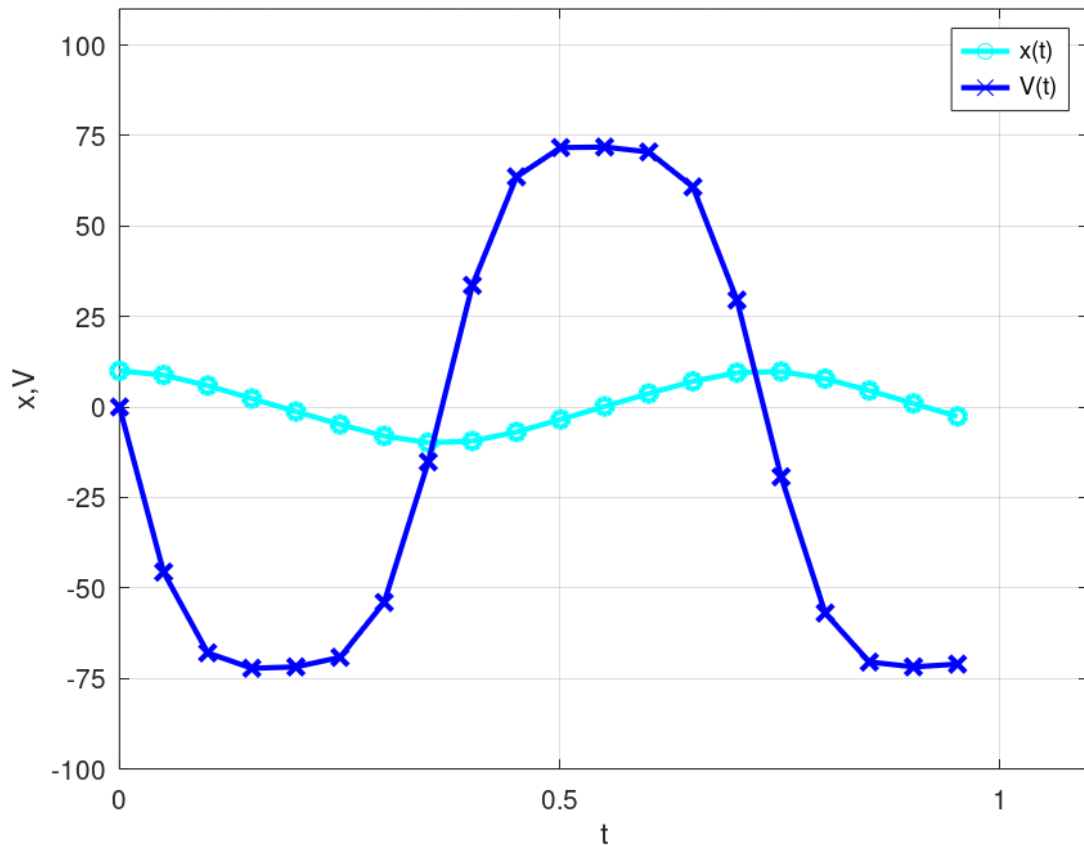
```

        tprint(kprint), xprint(kprint), Vprint(kprint));
    endif
    x = xnew;
    V = Vnew;
endfor
    okno1=figure();
    cla;
    pol=plot(tprint,xprint,"-oc;x(t);", tprint,Vprint,"-xb;V(t);" );
    set(pol,'LineWidth',2);
    set(gca,'xlim',[0,1.1]);
    set(gca,'ylim',[-100,110]);
    set(gca,'xtick',[0:0.5:1.1]);
    set(gca,'ytick',[-100:25:100]);
    grid on;
    xlabel('t');ylabel('x,V');

```

Листинг с решением

t = 0.050083	x = 8.827720	V = -45.639218
t = 0.100167	x = 5.897172	V = -67.930900
t = 0.150250	x = 2.349678	V = -72.191824
t = 0.200334	x = -1.260732	V = -71.820114
t = 0.250417	x = -4.816435	V = -69.175877
t = 0.300501	x = -7.997951	V = -54.010223
t = 0.350584	x = -9.859588	V = -15.170485
t = 0.400668	x = -9.411563	V = 33.637583
t = 0.450751	x = -6.891281	V = 63.599144
t = 0.500835	x = -3.447909	V = 71.681537
t = 0.550918	x = 0.155494	V = 71.838330
t = 0.601002	x = 3.731227	V = 70.473055
t = 0.651085	x = 7.090293	V = 60.805428
t = 0.701169	x = 9.485473	V = 29.544175
t = 0.751252	x = 9.802966	V = -19.304613
t = 0.801336	x = 7.824422	V = -56.935459
t = 0.851419	x = 4.561730	V = -70.465325



Программа, иллюстрирующая решение задачи на языке Си

```
#include <iostream>
using namespace std;
int main()
{
    double x = 10, V = 0, C = 0.15, K = 2, KK = 1.0, m = 1.0;
    double xx, VV;
    double x2 = 10, xx2, xb, xxb, V2 = 0, VV2, Vb, VVb;    // Для схемы 2-го порядка точности
    double time_mod = 0, time_finis = 1.0;
    int num_print = 25, num_mod = 50; // Кол-во печати, кол-во проходов по циклу
    double tay = (time_finis / (num_print * num_mod));
    cout << "Схема 1 порядка точности " << "Схема 2 порядка точности " << "\n";
    cout << " (Схема Эйлера) " << " (Мод.схема Эйлера) " << "\n";
    cout << "Время,с " << " x, см " << " V, см/с " << " x, см " << " V, см/с " << "\n";
    for (int k = 0; k < num_print; k++) {
        for (int i = 0; i < num_mod; i++) // Цикл по времени для схемы 1-го порядка
        { time_mod += tay; // Моделируемое время
            xx = x + tay * V;
            VV = V - tay * (C / m * V + K / m * x + KK / m * x * x);
            x = xx;
            V = VV;
        }
    }
}
```

```

cout<<time_mod<<"    "<<x<<"    "<<V<<" ";

for (int i=0; i<num_mod; i++)    // Цикл по времени для схемы 2-го порядка
{
    xxb = x2+tay*V2;
    VVb = V2-tay*((C/m)*V2+(K/m)*x2+(KK/m)*x2*x2*x2);
    xx2 = x2+0.5*tay*(V2+VVb);
    VV2 = V2-0.5*tay*( ((C/m)*V2+(K/m)*x2+(KK/m)*x2*x2*x2)+
    ((C/m)*VVb+(K/m)*xxb+(KK/m)*xxb*xxb*xxb) );
    x2 = xx2;
    V2 = VV2;
}
cout<<"    "<<x2<<"    "<<V2<<"\n";
} return 0;
}

```

Листинг с результатами работы программы

Схема 1 порядка точности (Схема Эйлера)			Схема 2 порядка точности (Мод.схема Эйлера)	
Время,с	x, см	V, см/с	x, см	V, см/с
0.04	9.22963	-37.7947	9.21684	-37.6271
0.08	7.19667	-61.4775	7.1868	-61.0358
0.12	4.52684	-70.2617	4.53415	-69.6942
0.16	1.67824	-71.5725	1.70816	-70.9913
0.2	-1.17846	-71.1897	-1.12525	-70.6139
0.24	-4.00504	-69.6774	-3.92873	-69.1425
0.28	-6.68047	-62.3754	-6.58337	-62.0632
0.32	-8.83037	-42.0741	-8.72339	-42.3716
0.36	-9.86773	-7.24294	-9.77759	-8.51199
0.4	-9.39503	30.7231	-9.35829	28.6475
0.44	-7.59942	56.8893	-7.64056	54.6552
0.48	-5.06569	67.8908	-5.1868	65.9319
0.52	-2.29016	70.105	-2.48331	68.3854
0.56	0.511373	69.8608	0.250964	68.2035
0.6	3.29173	68.8841	2.96659	67.381
0.64	5.97195	63.8318	5.59808	63.1729
0.68	8.26113	47.9424	7.89239	49.3989
0.72	9.62434	17.3792	9.3604	21.7781
0.76	9.58045	-20.2333	9.52159	-13.9785
0.8	8.14381	-49.8496	8.32143	-44.0305
0.84	5.81589	-64.4753	6.18919	-60.2501
0.88	3.13612	-68.4428	3.65042	-65.3956
0.92	0.391842	-68.5395	1.01849	-65.8595
0.96	-2.34027	-67.9488	-1.60826	-65.4203
1	-5.01638	-65.0295	-4.19881	-63.6185