

## **Metody Numeryczne**

### **Laboratorium**

# **Ćw.9 : Przybliżone rozwiązywanie równań różniczkowych zwyczajnych**

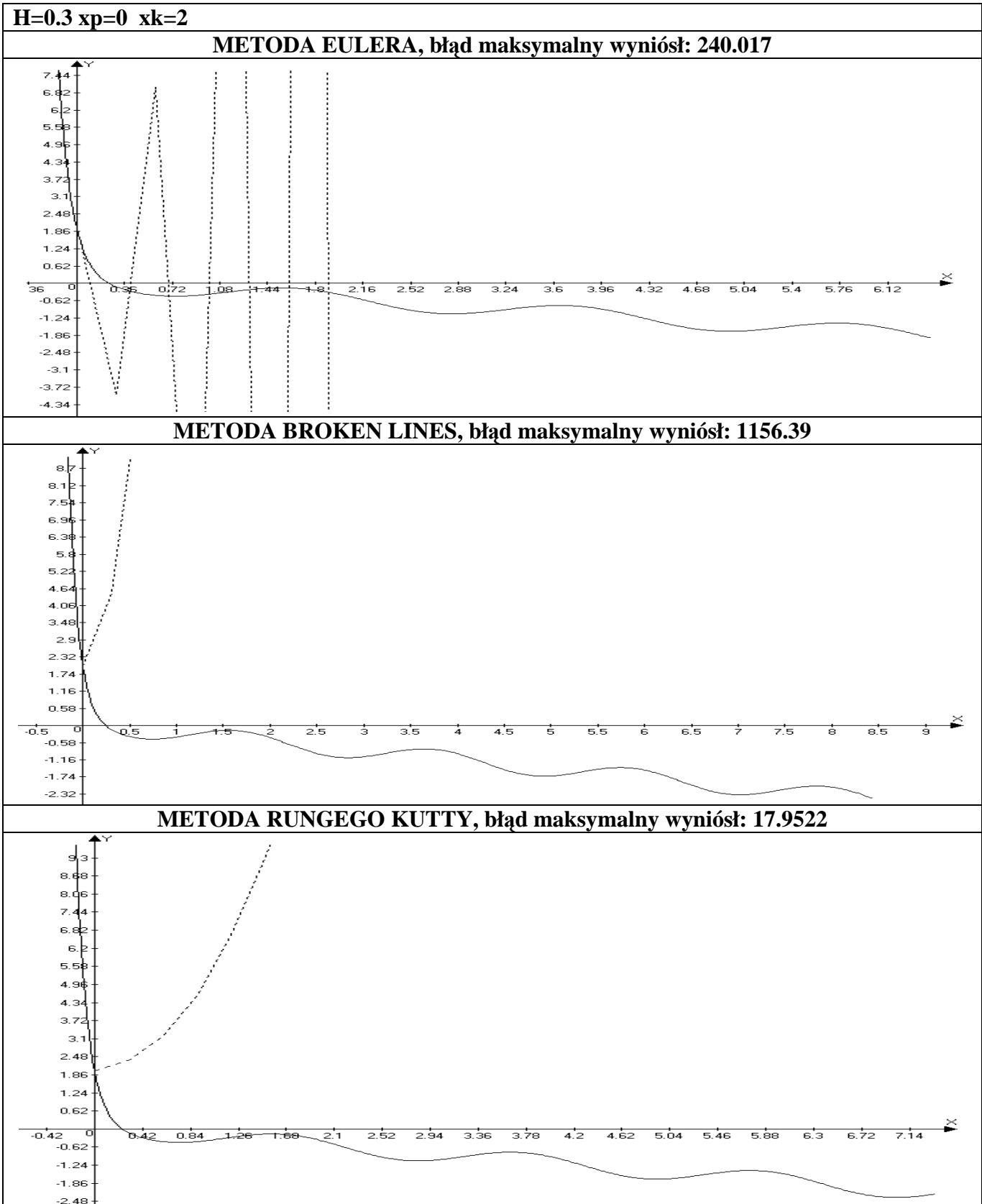
**Wykonali:**

**Adam DZIENDZIEL**  
**Adrian BIELEC**

**Grupa 4 Sekcja 1**

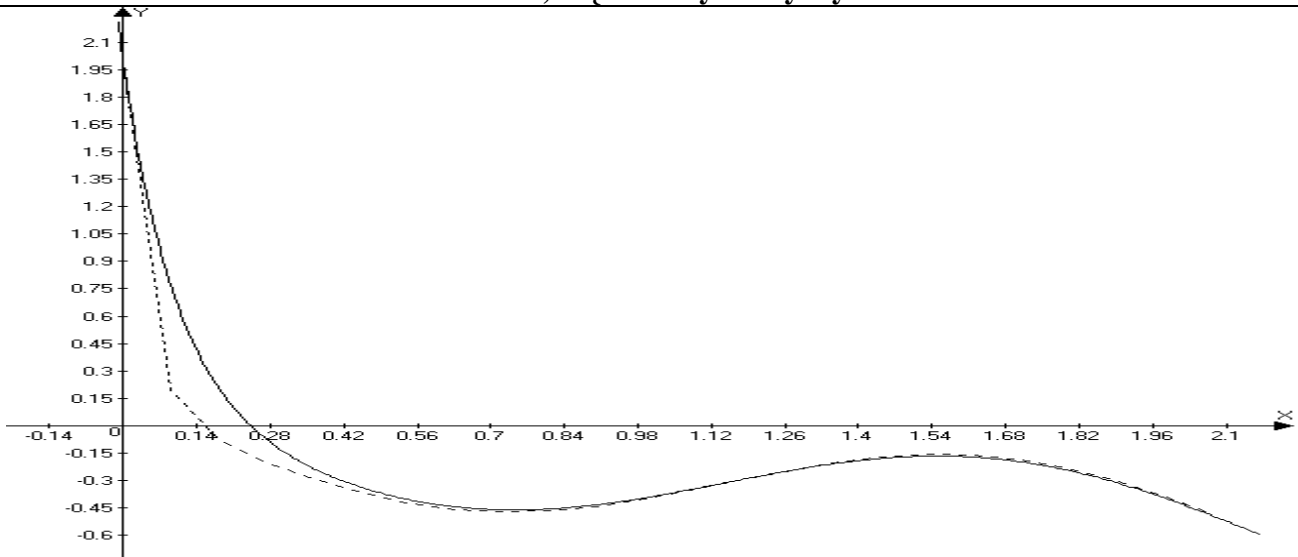
**Data odbycia ćwiczenia:**  
**14.12.07**

Rozwiązaliśmy równanie  $y' = -10y - 3[x + \sin(3x)]$  gdzie  $y(0)=2$  i  $y=y(x)$  metodą przewidywań otrzymując równanie  $y = 1.88e^{-10x} - 0.3x + 0.03 - (30/109)\sin(3x) + (9/109)\cos(3x)$   
 Funkcję wyznaczoną analitycznie zaznaczamy na wykresach linią ciągłą zaś wynik obliczeń numerycznych linią przerywaną.

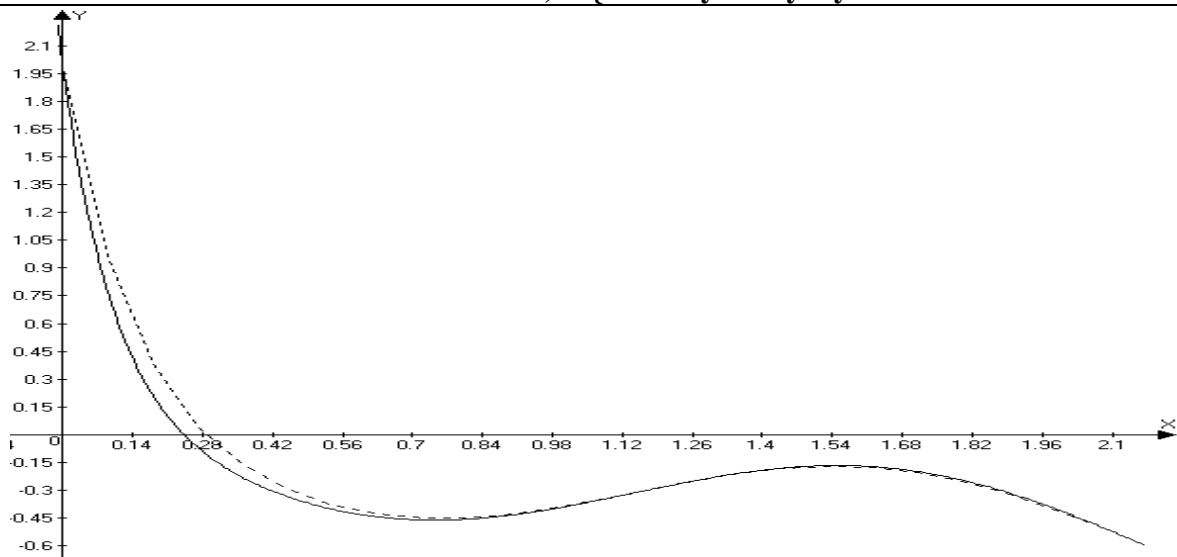


H=0.09 xp=0 xk=2

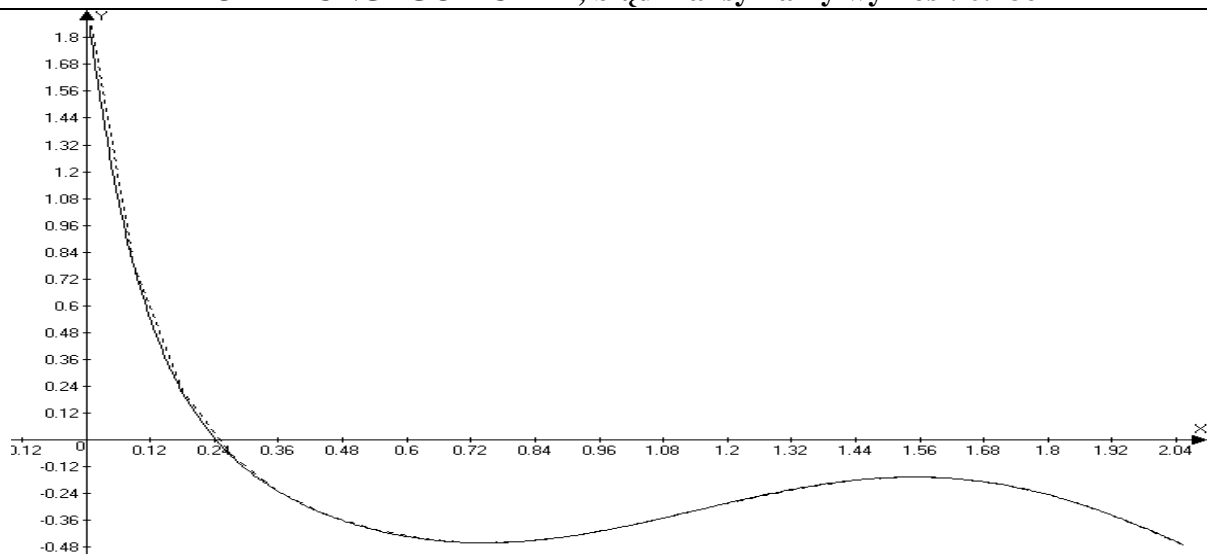
**METODA EULERA, błąd maksymalny wyniósł: 0.570197**



**METODA BROKEN LINES, błąd maksymalny wyniósł: 0.281024**

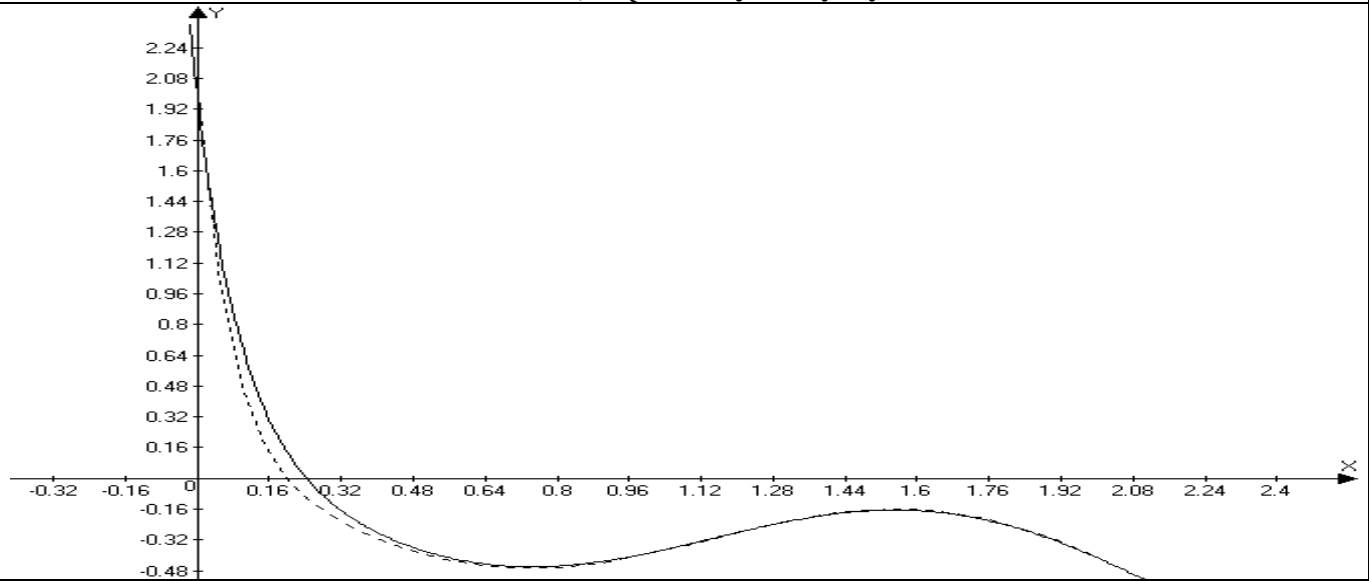


**METODA RUNGEGO KUTTY, błąd maksymalny wyniósł: 0.286727**

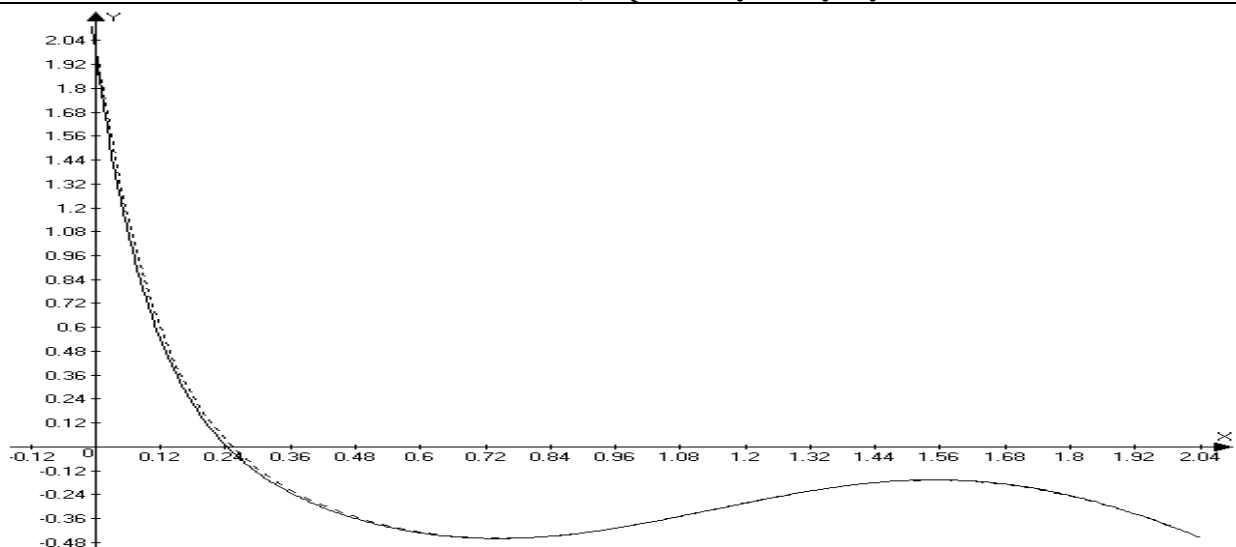


$H=0.05$   $x_p=0$   $x_k=2$

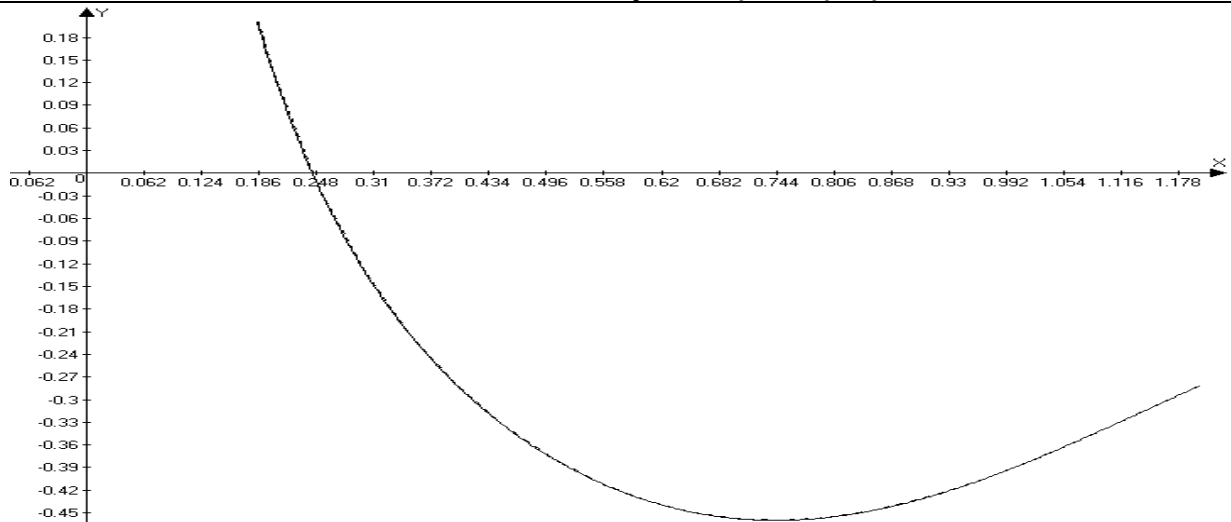
**METODA EULERA, błąd maksymalny wyniósł: 0.29703**



**METODA BROKEN LINES, błąd maksymalny wyniósł: 0.28603**

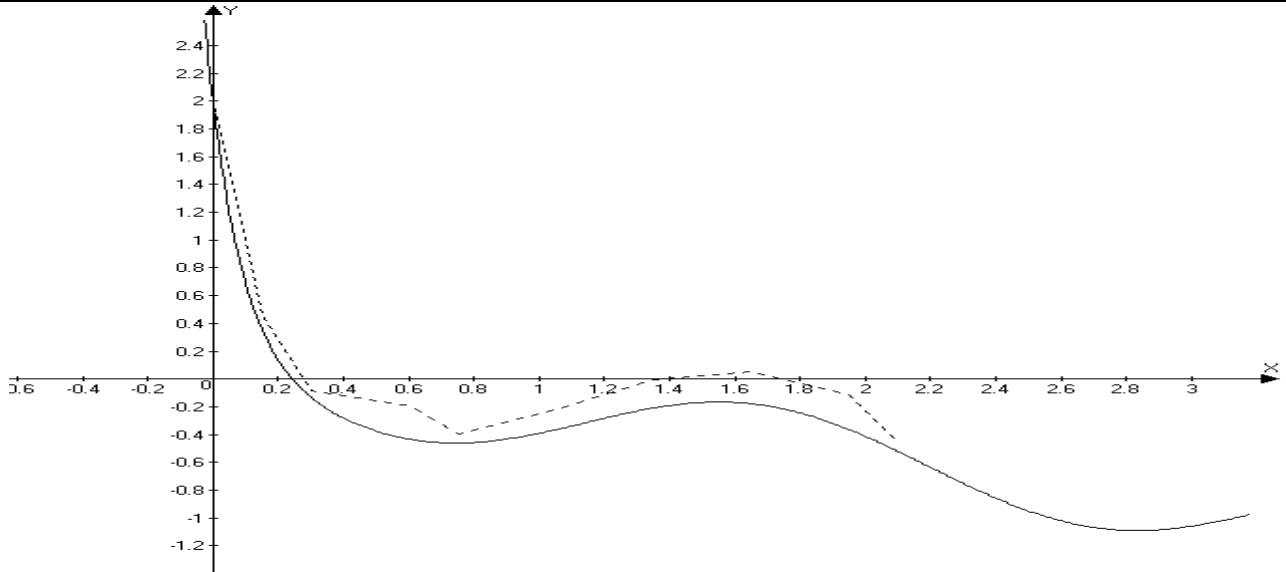


**METODA RUNGEGO KUTTY, błąd maksymalny wyniósł: 0.0286912**

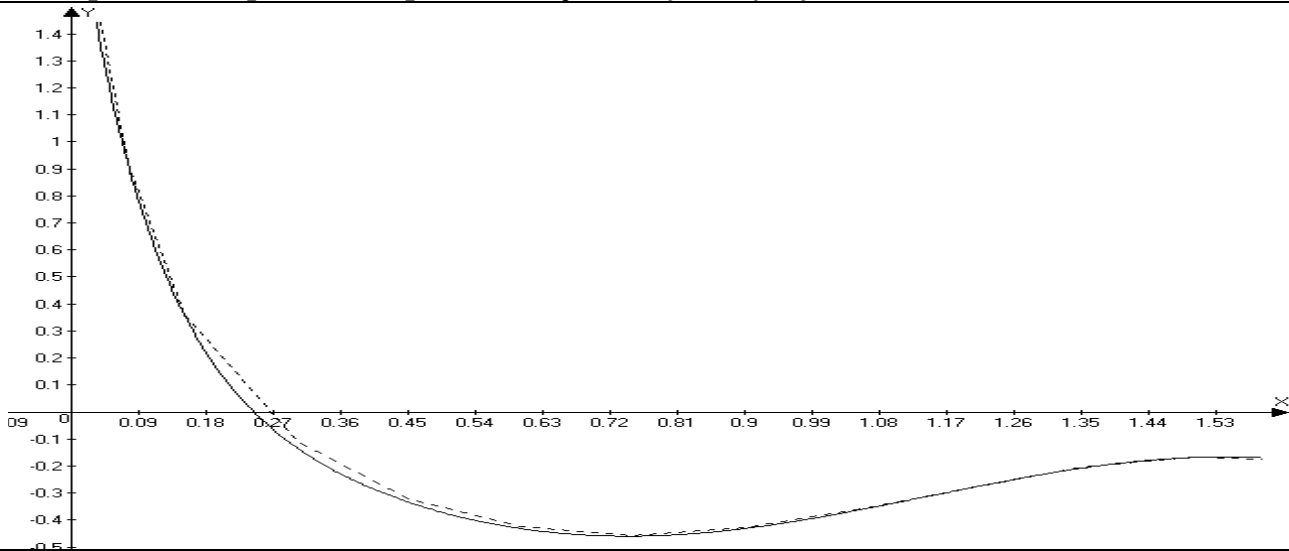


### METODA RUNGEGO KUTTY – ZMIENNY KROK

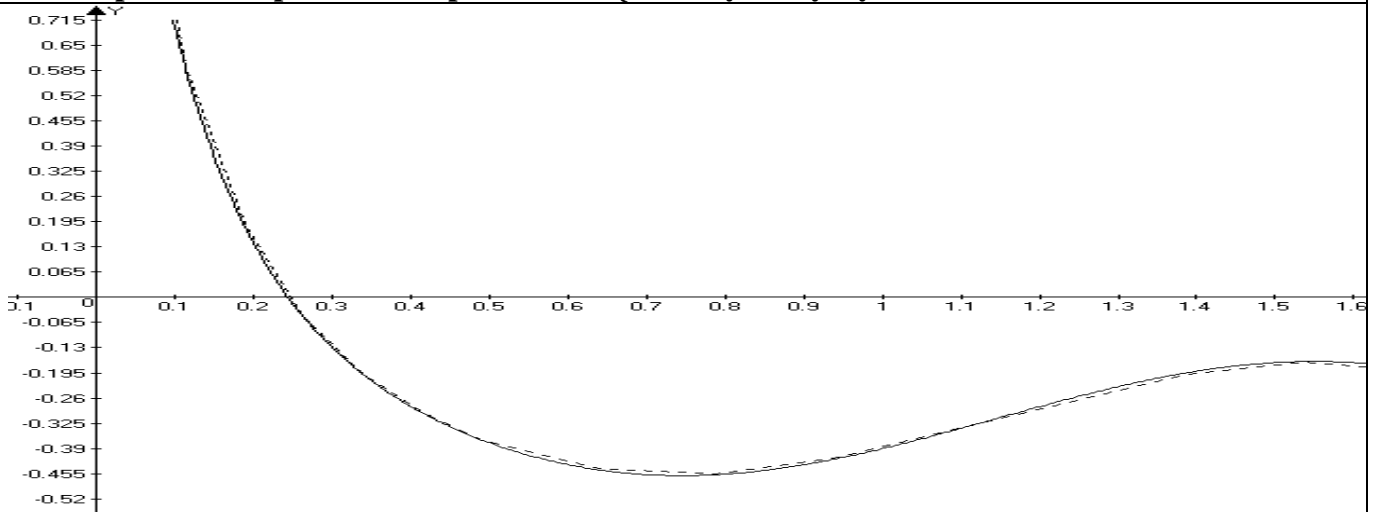
**H=0.3 xp=0 xk=2 eps1=0.01 eps=0.1 błąd maksymalny wyniósł: 0.51680**



**H=0.3 xp=0 xk=2 eps1=0.001 eps=0.1 błąd maksymalny wyniósł: 0.285**

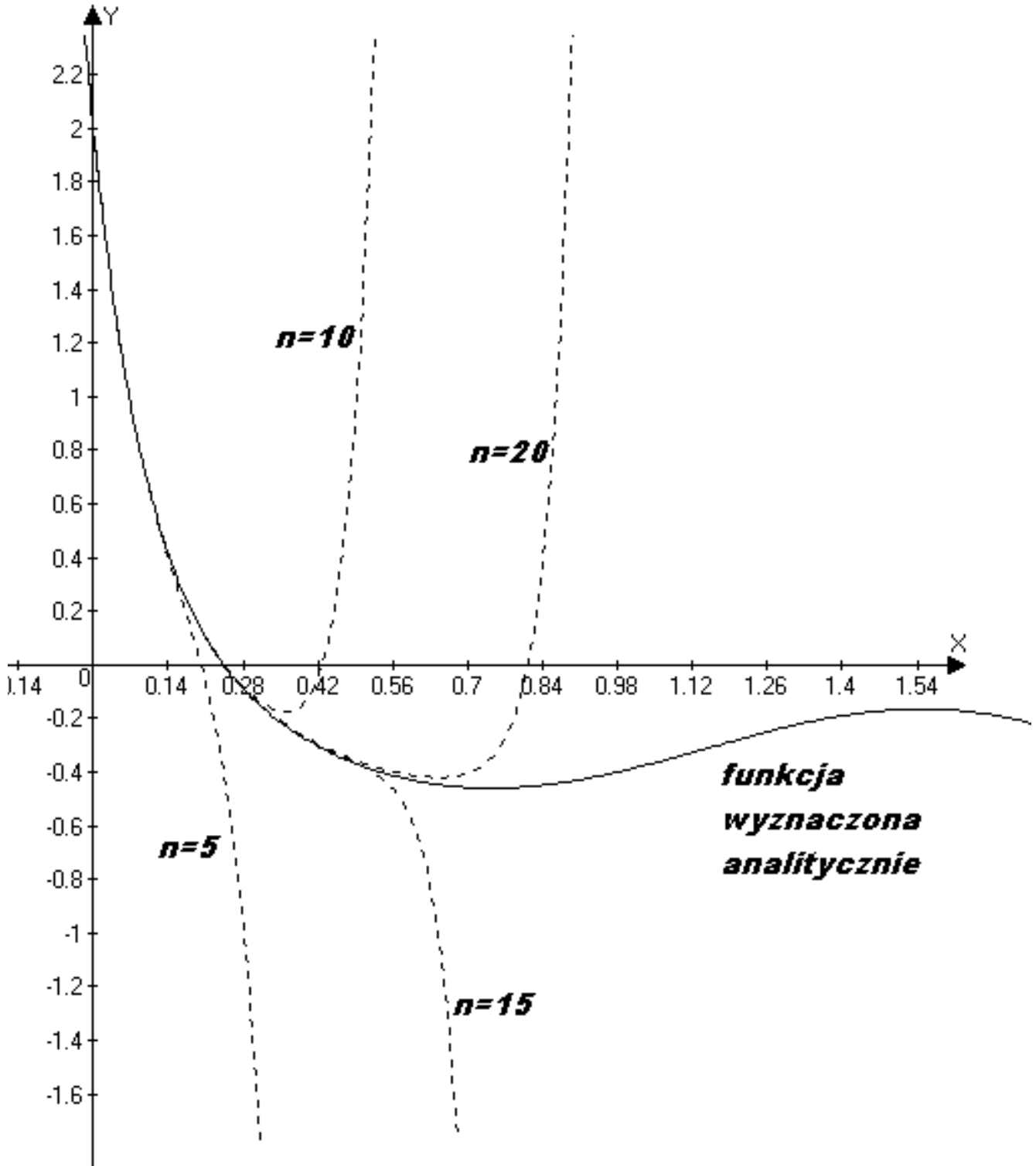


**H=0.3 xp=0 xk=2 eps1=0.0001 eps=0.001 błąd maksymalny wyniósł: 0.28424**



### Metoda szeregów Taylora:

Rozwiązaliśmy najpierw 4 pierwsze pochodne po czym zauważyliśmy zależność rekurencyjną co pomogło nam w napisaniu programu. Sporządziliśmy wykres na którym widać wykres funkcji wyznaczonej analitycznie (linia ciągła) oraz kolejne przybliżenia szeregu Taylora dla  $n=(5,10,15,20)$  pochodnych. Jak widać na wykresach liczba kroków zwiększa zasięg działania metody Taylora.



## Program 1 (metoda Eulera, broken lines, rungego kutty)

```
#include<iostream>
#include<math.h>
#include<conio.h>
#include<stdlib.h>
using namespace std;

float fxy(float x,float y)
{
    float f;
    f=-10*y-3*(x+sin(3*x));
    return f;
}

float fa(float x)
{
    float f;
    f=0.03-0.3*x+1.887*exp(-10*x)-(30/109)*sin(3*x)+(9/109)*(cos(3*x));
    return f;
}

int main()
{
    int i,n;
    double x,y,h,x0,xk,y0,dy,k1,k2,k3,k4,eps1,eps2,eps;
    double yy,kk1,kk2,kk3,kk4,hh,xx,yyy,bmax,b;

    cout<<"Podaj warunek poczatkowy y0 >>> "; cin>>y0;
    cout<<"Podaj dlugosc kroku >>> "; cin>>h;
    cout<<"Podaj argument poczatkowy x0 >>> "; cin>>x0;
    cout<<"Podaj argument koncowy x_max >>> "; cin>>xk;
    cout<<endl;
    cout<<"Podaj wartosc eps1 dla zmiennego kroku >>> "; cin>>eps1;
    cout<<"Podaj wartosc eps2 dla zmiennego kroku >>> "; cin>>eps2;
    bmax=0;

    //metoda eulera
    cout<<endl<<"Metoda Eulera : "<<endl;
    y=y0;
    i=0;
    do
    {
        x=x0+i*h;
        b=fabs(fa(x)-y);
        if(b>bmax) bmax=b;
        cout<<"    "<<x<<"    "<<y<<endl;
        dy=h*fxy(x,y);
        y=y+dy;
        i++;
    }while(x<xk);
    cout<<endl<<"Maksymalny blad >>> "<<bmax;
```

```

//metoda broken lines
bmax=0;
cout<<endl<<"Metoda broken lines : "<<endl;
y=y0;
i=0;
do
{
x=x0+i*h;
b=fabs(fa(x)-y);
if(b>bmax) bmax=b;
cout<<"  "<<x<<"          "<<y<<endl;
y=y+h*fxy(x+h/2.0,y+h*(1/2.0)*fxy(x,y));
i++;
}while(x<xk);
cout<<endl<<"Maksymalny blad >>> "<<bmax;

//metoda Rungego Kutty
bmax=0;
cout<<endl<<"Metoda Rungego Kutty : "<<endl;
y=y0;
i=0;
do
{
x=x0+i*h;
b=fabs(fa(x)-y);
if(b>bmax) bmax=b;
cout<<"  "<<x<<"          "<<y<<endl;
k1=h*fxy(x,y);
k2=h*fxy(x+h/2.0,y+k1/2.0);
k3=h*fxy(x+h/2.0,y+k2/2.0);
k4=h*fxy(x+h,y+k3);
dy=(k1+2*k2+2*k3+k4)/6.0;
y=y+dy;
i++;
}while(x<xk);
cout<<endl<<"Maksymalny blad >>> "<<bmax;

//metoda Rungego Kutty (zmienny krok)
bmax=0;
cout<<endl<<"Metoda Rungego Kutty (zmienny krok) : "<<endl;
y=y0;
x=x0;
xx=x0;
i=0;
do
{
b=fabs(fa(x)-y);
if(b>bmax) bmax=b;
cout<<i<<" >>> x = "<<x<<"          y = "<<y<<endl;
i++;
x=x+h;
yy=y;
//-----
k1=h*fxy(x,y);
k2=h*fxy(x+h/2.0,y+k1/2.0);
k3=h*fxy(x+h/2.0,y+k2/2.0);
k4=h*fxy(x+h,y+k3);
dy=(k1+2*k2+2*k3+k4)/6.0;
y=y+dy;

```



```

//-----
hh=h/2.0;
xx=xx+hh;

kk1=hh*fxy(xx,yy);
kk2=hh*fxy(xx+hh/2.0,yy+kk1/2.0);
kk3=hh*fxy(xx+hh/2.0,yy+kk2/2.0);
kk4=hh*fxy(xx+hh,yy+kk3);
dy=(kk1+2*kk2+2*kk3+kk4)/6.0;
yy=yy+dy;
xx=xx+hh;

kk1=hh*fxy(xx,yy);
kk2=hh*fxy(xx+hh/2.0,yy+kk1/2.0);
kk3=hh*fxy(xx+hh/2.0,yy+kk2/2.0);
kk4=hh*fxy(xx+hh,yy+kk3);
dy=(kk1+2*kk2+2*kk3+kk4)/6.0;
yy=yy+dy;
//-----
eps=fabs(yy-y);
if(eps<eps1) h=h*2.0;
if(eps>eps2) { x=x-h; h=h/2.0; i--;}
}while(x<xk && i<10);
cout<<endl<<"Maksymalny blad >>> "<<bmax;
getch();
}

```

## Program 2 (Metoda szeregów Tylora)

```
#include<iostream>
#include<math.h>
#include<conio.h>
#include<stdlib.h>
#include<iomanip>
#include<ctype.h>
using namespace std;

double silnia(int x)
{
    double s=1;
    int i;

    for(i=1;i<=x;i++)
    {
        s=s*i;
    }
    return s;
}

int main()
{
    int i,n,ile,k;
    double *tab,yx,il,ix;

    cout<<"ile pochodnych liczyc (>4 )>>> "; cin>>ile;
    tab=(double*)malloc((ile+5)*sizeof(double));
    n=ile;

    tab[0]=2;
    tab[1]=-20;
    tab[2]=188;
    tab[3]=-1880;
    tab[4]=18881; il=81;

    for(i=5;i<n;i=i)
    {
        k=i;
        tab[k]=-10*tab[k-1]-3*il*sin(0); k++; il=il*3;
        tab[k]=-10*tab[k-1]-3*il*cos(0); k++; il=il*3;
        tab[k]=-10*tab[k-1]+3*il*sin(0); k++; il=il*3;
        tab[k]=-10*tab[k-1]+3*il*cos(0); k++; il=il*3;
        i=k;
    }

    cout<<"wyniki"<<endl;
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        cout<<setprecision(50)<<tab[i]<<endl;
    }
    cout<<"y = ";
    for(i=0;i<n;i++)
    {
        ix=tab[i]/silnia(i);
        cout<<ix<<"x^"<<i<<"+";
    }
    getch();
}
```