Harjoitus 5 -- Ratkaisut

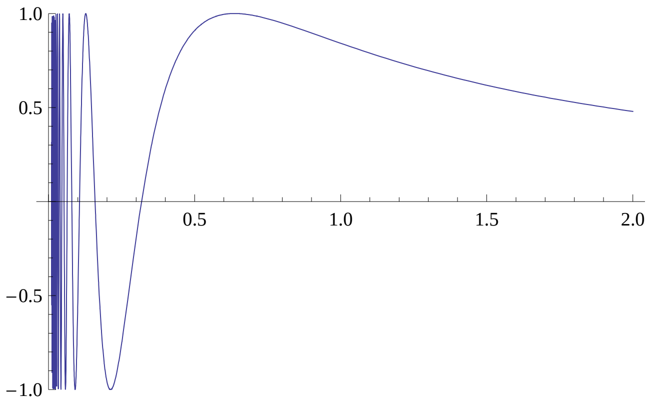
1

Ei kommenttia.

2

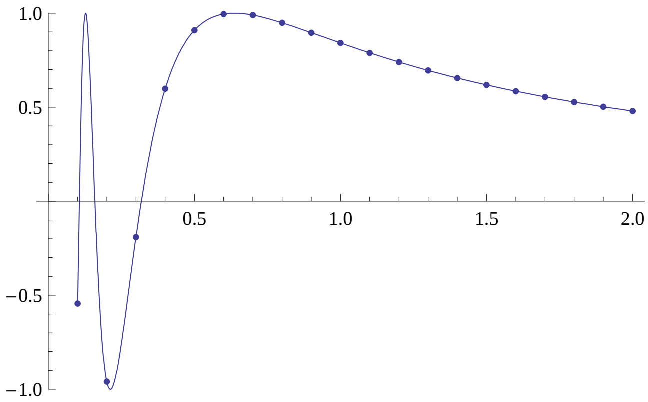
Tutkittava funktio oskilloi äärettömän tiheään nollan lähellä. PlotPoints-asetus määrää, kuinka tiheästi Plot-funktio ottaa piirrettävästä funktiosta "näytteitä" kuvaajaa varten.

```
f[x_] := Sin[1/x];
Plot[f[x], {x, 0.01, 2}, PlotRange → {-1, 1}, AxesOrigin → {0, 0}, PlotPoints → 100]
```



Luodaan pisteet y_i (käytetään y:tä muuttujana, sillä x on varattu funktion f argumentiksi):

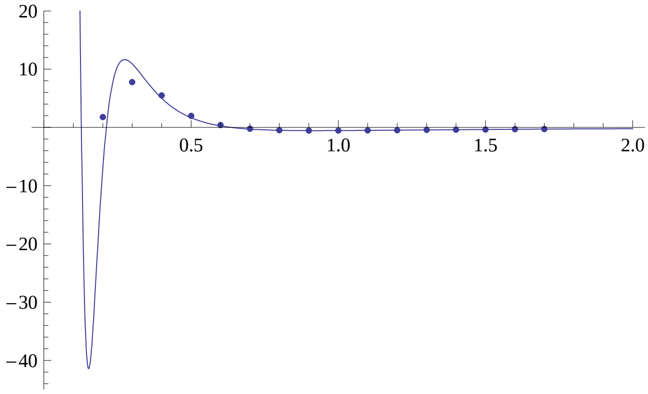
```
a = 0.1; b = 2.0; n = 20; h = (b - a)/(n - 1); y[1] = a; y[n] = b;
Do[y[i] = a + (i - 1) h, {i, 2, n - 1}];
Show[Plot[f[x], {x, a, b}, PlotRange → {-1, 1}, AxesOrigin → {0, 0}],
 ListPlot[Table[{y[i], f[y[i]]}, {i, 1, n}]]]
```



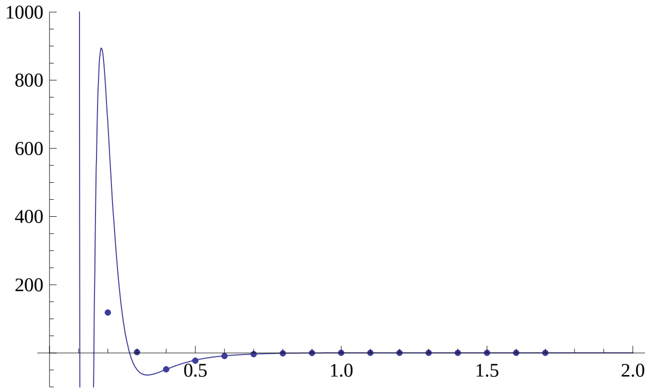
Ongelmallinen tapaus, sillä tämä h:n arvo riittäisi mainiosti alueeseen $x \geq 0.5$, mutta ei lähempänä origoa. Tämän voisi korjata luomalla epätasavälisen pisteistön: $x_{i+1} - x_i = h_i$ tms.

Luodaan taulukko derivaattojen arvoista:

```
df = Table[{y[i], (f[y[i + 1]] - f[y[i - 1]])/(2 h)}, {i, 2, n - 1}];
ddf = Table[{y[i], (f[y[i + 1]] - 2 f[y[i]] + f[y[i - 1]])/h^2}, {i, 2, n - 1}];
Show[Plot[f'[x], {x, a, b}, PlotRange → {-45, 20}, AxesOrigin → {0, 0}], ListPlot[df]]
```




```
Show[Plot[f''[x], {x, a, b}, PlotRange → {-100, 1000}, AxesOrigin → {0, 0}], ListPlot[ddf]]
```

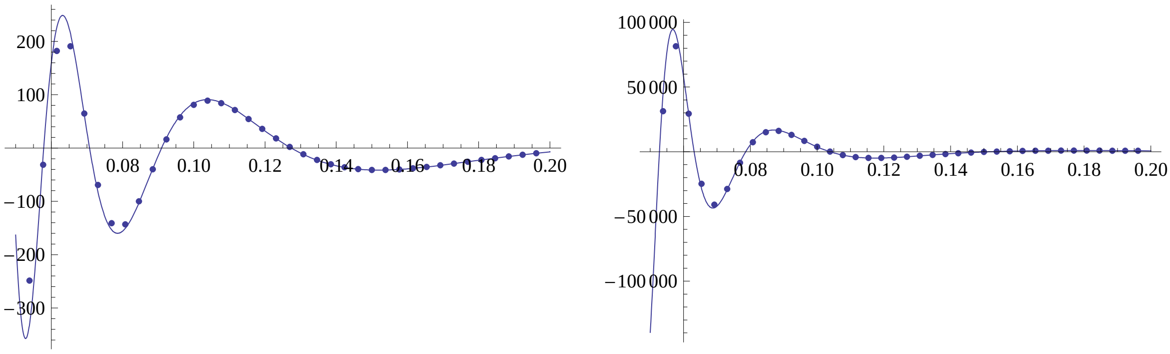


Tämä h:n arvo ei riitä mihinkään. Oikeastaan mikään h:n arvo (tai mikään n:n arvo) ei riitä, jos tarpeeksi lähelle origoa mennään.

```
Clear[a, b, n, h]

a = 0.05; b = 0.2; n = 40; h = (b - a)/(n - 1); y[1] = a; y[n] = b;
Do[y[i] = a + (i - 1) h, {i, 2, n - 1}];
df = Table[{y[i], (f[y[i + 1]] - f[y[i - 1]])/(2 h)}, {i, 2, n - 1}];
ddf = Table[{y[i], (f[y[i + 1]] - 2 f[y[i]] + f[y[i - 1]])/h^2}, {i, 2, n - 1}];
```

```
g1 = Show[Plot[f'[x], {x, a, b}, PlotRange → All], ListPlot[df]];
g2 = Show[Plot[f''[x], {x, a, b}, PlotRange → All], ListPlot[ddf]];
GraphicsArray[{g1, g2}]
```



3

Differentiaaliyhtälöiden ratkaisuun perehdytään myöhemmin. Tässä vähän maistiaisia:

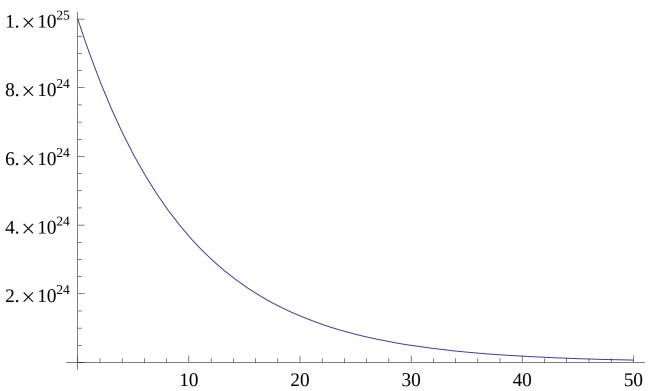
```
Clear[n, t, λ]

ratk = DSolve[{n'[t] == -λ n[t], n[0] == n0}
  (*ratkaistava yhtälö(ryhmä) aaltosulkeisiin, myös alkuehdot tänne*),
  n[t](* ratkaistava funktio*),
  t (*riippumaton muuttuja*)]
```

$\{\{n[t] \to e^{-t\lambda}\, n0\}\}$

Ratkaisu saadaan sääntönä (transformation rule). Myös parametrit n_0 ja λ kannattaa antaa sääntöjen kautta (näin niihin ei tule pysyvästi mitään arvoa). Seuraavassa sovelletaan ensin sääntöä **ratk**, jonka jälkeen sijoitetaan n_0:n ja λ:n arvot.

```
Plot[n[t] /. ratk /. {n0 → 10^25, λ → 0.1}, {t, 0, 50}]
```



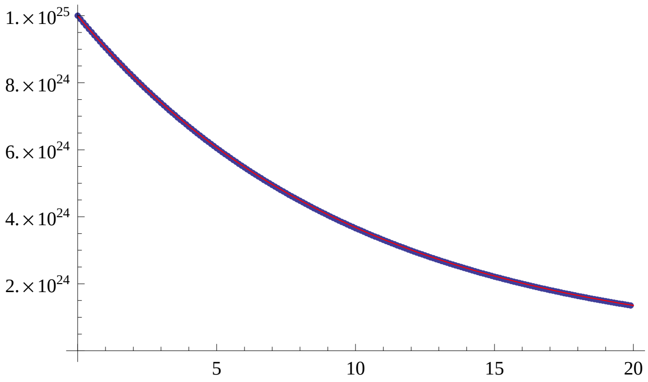
Kun differentiaaliyhtälöön sijoitetaan derivaatan approksimaatio, saadaan $N_{i+1} = (1 - \lambda h) N_i$. Olkoon $h = 0.1$, ja $t_i = (i - 1) h$, kun $i = 1, \ldots, m$.

```
h = 0.1; m = 200;
Do[t[i] = (i - 1) h, {i, 1, m}];
```

Taulukoidaan arvot n_i: (merkitään n:ää μ:llä).

```
μ[1] = 10^25; λ = 0.1;
Do[μ[i] = (1 - λ h) μ[i - 1], {i, 2, m}];
```

```
Show[ListPlot[Table[{t[i], μ[i]}, {i, m}]],
 Plot[n[t] /. ratk /. {n0 → 10^25, λ → 0.1}, {t, 0, m h}, PlotStyle -> Hue[1]]]
```



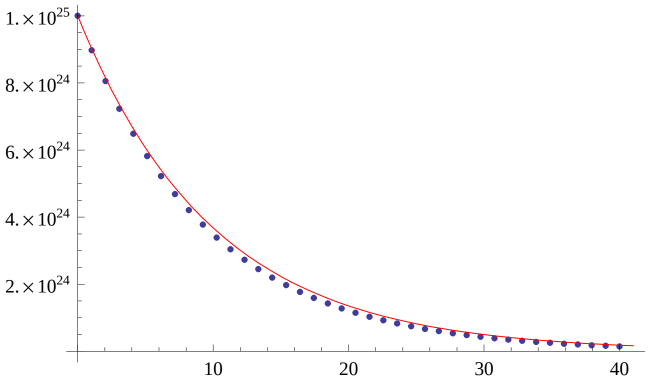
Likimääräinen ja tarkka ratkaisu käyvät hyvin yksiin. Suuremmilla h:n arvoilla (tai pienemmillä *m*:n arvoilla) havaitaan poikkeamaa:

```
Clear[t, μ];

m = 40; t[1] = 0; t[m] = 40; h = (t[m] - t[1])/(m - 1);
Do[t[i] = t[1] + (i - 1) h, {i, 1, m}];

μ[1] = 10^25; λ = 0.1;
Do[μ[i] = (1 - λ h) μ[i - 1], {i, 2, m}];

Show[ListPlot[Table[{t[i], μ[i]}, {i, m}]],
 Plot[n[t] /. ratk /. {n0 → 10^25, λ → 0.1}, {t, 0, m h}, PlotStyle -> Hue[1]]]
```



Tässä ratkaisumenetelmässä virhe siis kasaantuu joka aika-askeleella.

4

Otetaan yksiköt mukaan. Jälleen aikamuuttujaan *t* on liitettävä yksikkö Second.

```
In[3]:= << Units`

In[43]:= Clear[g, a, v, x, t, c]

In[44]:= c = 0.1 Meter Second^-3;
         g[t_] := c t Second;
```

Nopeus on kiihtyvyyden integraali. Merkitään integroimismuuttujaa *s*:llä. Alaviiva funktion määrittelyssä (g[t_]) tarkoittaa, että g hyväksyy argumentikseen minkä tahansa lausekkeen. Kun integroidaan ajan suhteen, on yksiköitä kerrottava sekunnilla.

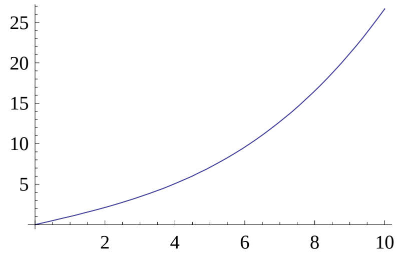
In[46]:=
```
v0 = 1 Meter Second^-1;
v[t_] := v0 + Integrate[g[s], {s, 0, t}] Second;
```

Paikka on nopeuden integraali.

In[48]:=
```
x0 = 0;
x[t_] := x0 + Integrate[v[s], {s, 0, t}] Second // Simplify;
```

In[51]:=
```
Plot[Evaluate[x[t] / Meter], {t, 0, 10}, ImageSize → Small]
```

Out[51]=



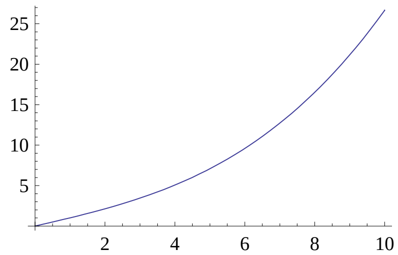
Toinen lähestymistapa: (huom. sääntöjä (a->b) voidaan soveltaa myös funktioihin, ja niillä voidaan sijoittaa funktioihin arvoja)

In[52]:=
```
Clear[g, v, x, t, s, x0, v0]
```

In[53]:=
```
x[t_] := x0 + Integrate[v0 + Integrate[g[s], {s, 0, r}], {r, 0, t}];
```

In[54]:=
```
Plot[Evaluate[x[t] /. g[s] → 0.1 s /. {v0 → 1, x0 → 0}], {t, 0, 10}, ImageSize → Small]
```

Out[54]=

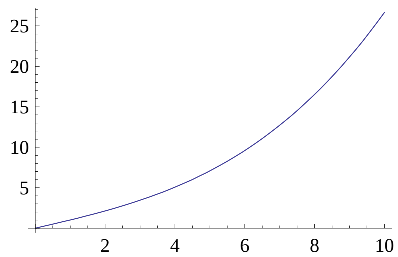


Määrätyn integraalin voi kirjoittaa esc-dintt-esc (määräämätön esc-int-esc):

In[55]:=
```
g[t_] := 0.1 t; x0 = 0; v0 = 1;
```
$$x[t\_] := x0 + \int_0^t \left(v0 + \int_0^s g[r]\, dr \right) ds$$

In[57]:=
```
Plot[Evaluate[x[t]], {t, 0, 10}, ImageSize → Small]
```

Out[57]=



■ b) Puolisuunnikassääntö

Katso luennoista puolisuunnikassäännön määritelmä. Lasketaan paikka ajanhetkillä t_i, $i = 1, \ldots, n$; $t_1 = 0$ ja $t_n = 10\,s$.

In[58]:=
```
n = 20; t[1] = 0; t[n] = 10; h = (t[n] - t[1]) / (n - 1);
Do[t[i] = t[1] + (i - 1) h, {i, 2, n - 1}]
```

Oletetaan, että kiihtyvyys tunnetaan vain hetkillä t_i.

In[60]:=
```
Do[g[i] = 0.1 t[i], {i, 1, n}]
```

Paikan laskemiseksi hetkellä t_i tarvitaan nopeuden arvot hetkillä t_j, missä $j = 1, \ldots, i$. Taulukoidaan siis ensin nopeuden arvot kaikilla ajanhetkillä. Nopeus hetkellä t_1 saadaan alkuehdosta. Loput lasketaan puolisuunnikaskaavalla kiihtyvyydestä:

$$v(t_i) = v(t_1) + \int_{t_1}^{t_i} a(t)\,\mathrm{dt} \approx v_1 + h \sum_{j=1}^{i-1} \frac{a_i + a_{i+1}}{2}.$$

Koska nyt halutaan kaikki nopeuden arvot, yo. kaava on kätevintä kirjoittaa muotoon

$$v(t_i) = v_1 + h \sum_{j=1}^{i-2} \frac{a_j + a_{j+1}}{2} + h\,\frac{a_{i-1} + a_i}{2} = v_{i-1} + h\,\frac{a_{i-1} + a_i}{2}.$$

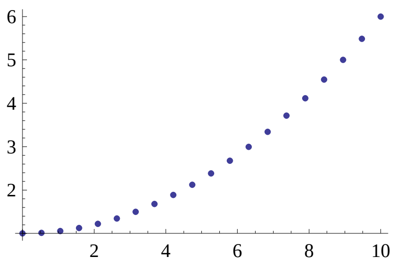
In[61]:=
```
v[1] = 1; (*alkuehto v0=1m/s*)
Do[v[i] = v[i - 1] + h (g[i - 1] + g[i])/2, {i, 2, n}]
```

Summan voi tietenkin laskea jokaiselle i:n arvolle erikseen:

In[63]:=
```
Do[Δv = 0; Do[Δv += (g[j] + g[j + 1])/2, {j, 1, i - 1}]; v[i] = v[1] + h Δv, {i, 2, n}]
```

In[65]:=
```
ListPlot[Table[{t[i], v[i]}, {i, 1, n}], ImageSize → Small]
```

Out[65]=



Paikka voidaan nyt laskea nopeudesta, samalla tavalla kuin äsken nopeus kiihtyvyydestä.

In[66]:=
```
x[1] = 0;
Do[x[i] = x[i - 1] + h (v[i - 1] + v[i])/2, {i, 2, n}]
```

In[69]:=
```
ListPlot[Table[{t[i], x[i]}, {i, 1, n}], ImageSize → Small]
```

Out[69]=