

**Lösning till DN1241/43 Numeriska Metoder grundkurser**  
**Lördagen den 23/10 2010 kl 9-12**

```

P1. function f=fp1(z);
    xc=z(1); xp=z(2); yp=z(3);
    f=[(xp-xc)^2+(yp-2)^2-4
        xp-0.4*yp^2
        2*(xp-xc)+2*(yp-2)/(0.8*yp)];

-----

z=[8;7;4]; %ur figuren
dznorm=1;
while dznorm > 1.E-6,
    f=fp1(z); J=minjac(@fp1,z);
    dz=-J\f; z=z+dz; dznorm=norm(dz)
end
xc=z(1); yc=2; R=2; fi=0:pi/25:2*pi;
x=xc+R*cos(fi); y=yc+R*sin(fi);
xpar=0:0.1:10; ypar=sqrt(xpar/0.4);
plot(x,y,xpar,ypar,z(2),z(3),'x');
axis equal

```

**P2a.** Från de tre sista värdena får vi

h	approx.			extrapolerat
2.50e-02	2.0209			
1.25e-02	2.0084	125/3=	42	2.0042
6.25e-03	2.0053	31/3=	10	2.0043

Vilket ger  $f'(1.2)=2.0043$  med felskattning 0.0001 (skillnaden mellan de extrapolerade värdena)

**P2b.** Vi noterar att

$$D(h) = f'(1.2) + ch^p + \dots$$

Vi utökar tabellen ovan enligt

h	approx.	[D(h)-D(h/2)]x10 <sup>-4</sup>	kvot
8H	2.0717		
4H	2.0209	508	508/125 = ca 4
2H	2.0084	125	125/31 = ca 4
H	2.0053	31	

Kvoten består av uttrycket

$$\frac{h^p - (h/2)^p}{(h/2)^p - (h/4)^p} = 2^p$$

I vårt fall blir kvoten 4 så  $p=2$ .

```
P3 function f=hl(t,y);
f=(1-y^2)*y;
if y<-2, f=6; elseif y>2, f=-6; end
```

```
-----
ystart=[0.5 5 -0.5 -5]; yslut=[];
hold off
for y0=ystart
    [T,Y]=ode45(@hl,[0 10],y0);
    yslut=[yslut Y(end)];
    plot(T,Y), hold on
end
[yslut(1)-yslut(2) yslut(3)-yslut(4)]
```

**P4a.** För  $h = 1$  får vi följande diskretisering av området

0	0.25			1				2	:t
	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	
t	t	t	t	t				t	t
0	1	2	3	4				7	8
y	y	y	y	y	osv				
0	1	2	3	4					

Antalet inre punkter är alltså 7, liksom antalet obekanta.  $y_0 = 1$  och  $y_8 = 2$ .

I differentialekvationen diskretiserar vi  $dz/dt$  och  $d^2z/dt^2$  med centraldifferenser och kan ställa upp approximationer i de 7 inre punkterna. Detta ger

$$f_i(\mathbf{y}) = \left(1 + \left(\frac{y_{i+1} - y_{i-1}}{2h}\right)^2\right) \frac{y_{i+1} - 2y_i + y_{i-1}}{h^2} - y_i = 0$$

för  $i = 1, \dots, 7$ .

Detta är ett icke-linjärt ekvationssystem med 7 ekvationer och 7 obekanta.

```

P4b. function f=fp4(z);
    global zL zR h
    y=[zL; z; zR]; N=length(y);
    f=(1+(y(3:N)-y(1:N-2)).^2/(2*h)^2).* ...
        (y(3:N)-2*y(2:N-1)+y(1:N-2))/(h^2)-y(2:N-1);
    -----
    global zL zR h

    N=19; h=2/(N+1)
    zL=1; zR=2;
    t=(h:h:2-h)';
    z=1+t/2; %en rät linje mellan ändpunkterna

    dznorm=1;
    while dznorm > 1.E-8,
        f=fp4(z); J=minjac(@fp4,z);
        dz=-J\f; z=z+dz; dznorm=norm(dz)
    end
    tp=[0;t;2]; zp=[zL; z; zR];
    plot(tp,zp)

```

Vi kontrollerar konvergensen i Newton med utskriften av dznorm. Värdena skall avta kvadratisk.

För att uppskatta diskretiseringsfelen löser vi om problemet med  $N=39$  (halverad steglängd) och tittar på skillnaden i gemensamma punkter.