

Obyčejné diferenciální rovnice s počítačovou podporou - Maple

Petr Kundrát

Ústav matematiky, FSI VUT v Brně

Tento soubor vznikl za účelem ilustrace použití prostředí Maple k řešení a vizualizaci řešení obyčejných diferenciálních rovnic. Od čtenáře se předpokládá elementární orientace v prostředí Maple a základní znalosti z oblasti obyčejných diferenciálních rovnic.

```
> restart; # tento příkaz vyčistí paměť programu Maple
```

1 ODR 1. řádu

```
> restart;
```

V této kapitole se budeme zabývat řešením diferenciálních rovnic prvního řádu. Ukážeme si, jak formulovat diferenciální rovnici, získat obecné řešení, partikulární řešení počátečního problému a na závěr i vykreslení směrového pole ODR1. Nejprve tedy naformulujeme obyčejnou diferenciální rovnici $\frac{d}{dx}y(x) = -\frac{1}{2}y(x)$. Pro efektivnější práci s touto rovnicí si ji uložíme do výrazu MojeODR1:

```
> MojeODR1 := diff(y(x),x) = -1/2*y(x);
```

$$\text{MojeODR1} := \frac{d}{dx}y(x) = -\frac{1}{2}y(x)$$

Poznámka. Je důležité, aby neznámá funkce v diferenciální rovnici byla zapisována i s její nezávisle proměnnou (tedy v našem příkladu $y(x)$). V opačném případě dojde později k chybám, neboť Maple pokládá neznámou bez nezávisle proměnné za parametr. Chybný zápis výše formulované rovnice by byl

```
> MojeODR := diff(y(x),x) = -1/2*y;
```

Obecné řešení rovnice MojeODR1 získáme použitím příkazu dsolve. Parametry tohoto příkazu jsou diferenciální rovnice MojeODR1 a neznámá, vzhledem ke které tuto rovnici řešíme, tedy $y(x)$. Řešení si lze uložit do výrazu ObecneReseni prostřednictvím přiřazení a odkazu na pravou stranu (rhs) posledního výstupu (%).

```
> dsolve(MojeODR1,y(x));
```

$$y(x) = _C1 e^{(-\frac{x}{2})}$$

```
> ObecneReseni:=rhs(%);
```

$$\text{ObecneReseni} := _C1 e^{(-\frac{x}{2})}$$

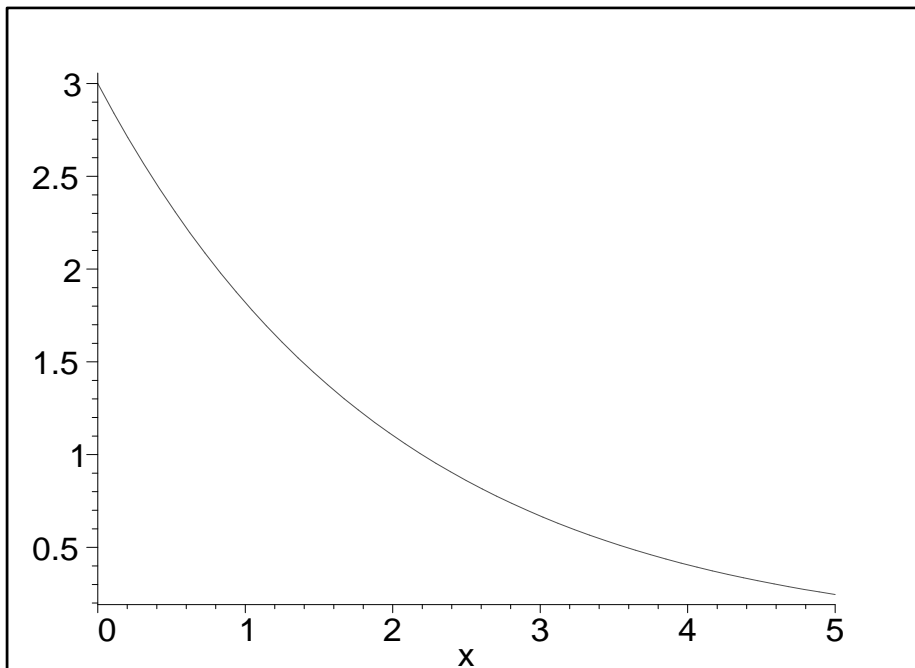
Integrační konstantu v řešení ODR označuje Maple jako "_C1". Nyní se pokusíme určit partikulární řešení počátečního problému, sestávajícího z diferenciální rovnice MojeODR1 a počáteční podmínky $y(0) = 3$. Použijeme opět příkaz dsolve s parametry: dsolve({diferenciální rovnice, počáteční podmínka}, hledaná funkce $y(x)$);

```
> dsolve({MojeODR1, y(0)=3}, y(x));
```

$$y(x) = 3 e^{(-\frac{x}{2})}$$

Pro vykreslení řešení počátečního problému lze nyní využít jak klasický příkaz plot pro vykreslení pravé strany předchozího výrazu,

```
> plot(rhs(%), x= 0 .. 5);
```

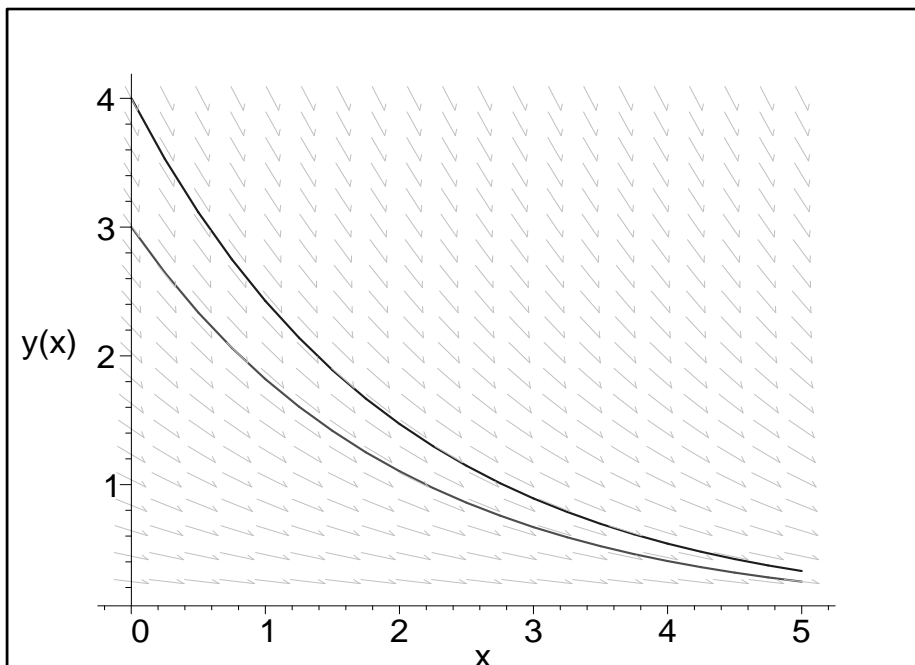


tak i příkaz `DEplot` z knihovny `DEtools`. Parametry tohoto příkazu jsou:

`DEplot`(diferenciální rovnice, neznámá, rozsah grafu v x -ové ose (příp. i y -ové ose), [seznam počátečních podmínek], další volitelné parametry - viz help)

Pokud chceme použít příkaz z dosud nezahrnuté knihovny (výše by muselo být "`with(DEtools);`"), můžeme použít následující syntaxi.

```
> DEtools[DEplot](MojeODR1, y(x), x=0..5, [[y(0) = 3],[y(0) = 4]], colour=grey,
linecolor=[red,blue]);
```



Jak je z obrázku zřejmé, lze do jednoho takového grafu vykreslit i více partikulárních řešení, tedy v našem případě $y(0) = 3$ a $y(0) = 4$. Navíc je v grafu šedou barvou vykresleno pole orientovaných úsečků (směrové pole), které mají tu vlastnost, že se ve svých středech dotýkají jednotlivých integrálních křivek příslušejících nějaké počáteční podmínce.

Poznámka. Hledáme-li řešení obyčejné diferenciální rovnice, můžeme se programu Maple otázat, o jakou diferenciální rovnici se jedná. K tomu nám poslouží příkaz `odeadvisor` z knihovny `DEtools`, který nám zadanou rovnici klasifikuje.

```
> DEtools[odeadvisor](MojeODR1);
                               [-quadrature]
```

O jednotlivých typech rovnic: viz nápověda k příkazu `odeadvisor`.

```
> ? odeadvisor
```

1.1 Vyzkoušejte si sami:

Nalezněte partikulární řešení počátečních problémů a nakreslete jejich grafy.

- a) $y^2 - 3y = 8x - \sin(x)$, $y(0) = 1$.
 b) $\frac{d}{dx} y(x) = -4x y(x) + 2x e^{(-x^2)} \sqrt{y(x)}$, $y(0) = 2$.
- ```
> restart;
```

## 2 ODR n-tého řádu

```
> restart;
```

V této části se budeme zabývat řešením diferenciálních rovnic vyššího řádu. Ukážeme si, jak získat obecné řešení, partikulární řešení počátečního problému a na závěr i vykreslení fázového portréту řešení. Jako ilustrativní příklad si naformulujeme lineární obyčejnou diferenciální rovnici 3. řádu s konstantními koeficienty, kterou si uložíme do výrazu `MojeODR3`:

```
> MojeODR3 := diff(y(x), x$3) - 5*diff(y(x), x$2) + 3*diff(y(x), x)
> - 3*y(x) = 0;
```

$$\text{MojeODR3} := \left(\frac{d^3}{dx^3} y(x)\right) - 5 \left(\frac{d^2}{dx^2} y(x)\right) + 3 \left(\frac{d}{dx} y(x)\right) - 3y(x) = 0$$

Obecné řešení rovnice `MojeODR3` získáme použitím příkazu `dsolve`. Parametry tohoto příkazu jsou diferenciální rovnice `MojeODR3` a neznámá, vzhledem ke které tuto rovnici řeším, tedy  $y(x)$ .

```
> dsolve(MojeODR3, y(x));
```

$$y(x) = \_C1 e^{\left(\frac{(\%1+16+5(98+18\sqrt{17})^{(1/3)})x}{3(98+18\sqrt{17})^{(1/3)}}\right)} - \_C2 e^{\left(-\frac{(\%1+16-10(98+18\sqrt{17})^{(1/3)})x}{6(98+18\sqrt{17})^{(1/3)}}\right)} \sin\left(\frac{(\sqrt{3}\%1-16\sqrt{3})x}{6(98+18\sqrt{17})^{(1/3)}}\right) + \_C3 e^{\left(-\frac{(\%1+16-10(98+18\sqrt{17})^{(1/3)})x}{6(98+18\sqrt{17})^{(1/3)}}\right)} \cos\left(\frac{(\sqrt{3}\%1-16\sqrt{3})x}{6(98+18\sqrt{17})^{(1/3)}}\right)$$

$$\%1 := (98 + 18\sqrt{17})^{(2/3)}$$

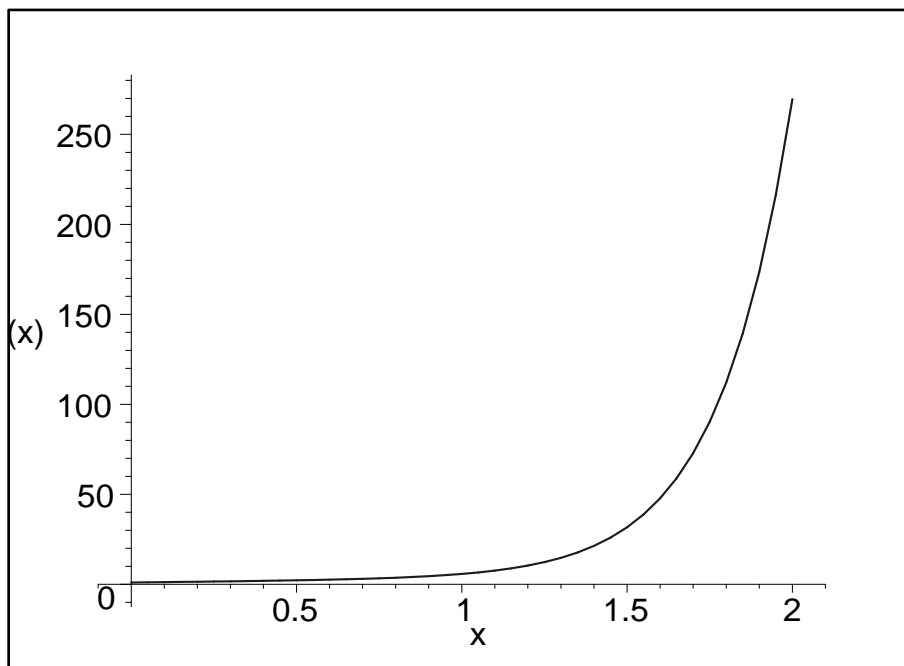
Pro vyčíslení poněkud nepřehledného, symbolicky počítaného výrazu lze použít příkaz `evalf`:

```
> evalf(%);
```

$$y(x) = \_C1 e^{(4.479815750 x)} - 1. \_C2 e^{(0.2600921257 x)} \sin(0.7759010800 x) + \_C3 e^{(0.2600921257 x)} \cos(0.7759010800 x)$$

K vykreslení grafu řešení `MojeODR3` s počátečními podmínkami  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = 2$ ,  $y''(0) = 1$  využijeme příkaz `DEplot`. Poznamenejme, že počáteční podmínky je třeba zadat ve formě funkcí, a pomocí operátoru derivace "D". Nelze použít výraz, tedy formu `subs(x = 0, diff(y(x), x))`.

```
> DEtools[DEplot](MojeODR3, y(x), x = 0..2, [[y(0) = 1, D(y)(0) = 2, (D@@2)(y)(0) = 1]], linecolor = [blue], stepsize = .05);
```



## 2.1 Vyzkoušejte si sami:

Nalezněte obecné řešení a řešení počátečních problémů následujících úloh. Klasifikujte řešené rovnice.

- $\sin(x)y''(x) + 5\cos(x)y'(x) - x = 5y(x)$ .
- $y'''(x) - \operatorname{tg}(x)y(x) = \cos(x)$ ,  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = 0$ ,  $y''(0) = 3$ .
- $y''(x) - \sin(y(x)) = 0$ ,  $y(1) = 1$ ,  $y'(1) = 2$ .

## 3 Systémy ODR 1. řádu

> restart;

V této kapitole budeme řešit systémy obyčejných diferenciálních rovnic 1. řádu. Zaměříme se na systém tří rovnic 1. řádu:

> MujSystem:=diff(x(t),t)=x(t)-y(t),diff(y(t),t)=z(t)-y(t),diff(z(t),t)=-3\*y(t);

$$\text{MujSystem} := \frac{d}{dt} x(t) = x(t) - y(t), \frac{d}{dt} y(t) = z(t) - y(t), \frac{d}{dt} z(t) = -3y(t)$$

Obecné řešení opět získáme pomocí příkazu dsolve.

> dsolve({MujSystem},{x(t),y(t),z(t)});

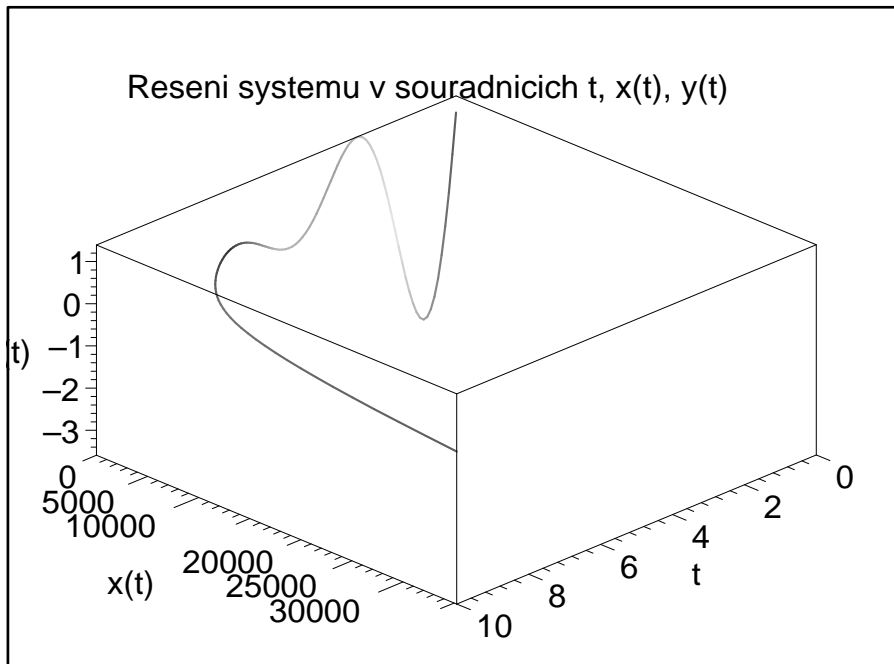
$$\begin{aligned} \{x(t) = & \frac{1}{10} \cdot C2 e^{(-\frac{t}{2})} \cos\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) \sqrt{11} + \frac{3}{10} \cdot C2 e^{(-\frac{t}{2})} \sin\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) \\ & + \frac{3}{10} \cdot C3 e^{(-\frac{t}{2})} \cos\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) - \frac{1}{10} \cdot C3 e^{(-\frac{t}{2})} \sin\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) \sqrt{11} + e^t \cdot C1, z(t) = \frac{1}{2} \\ & e^{(-\frac{t}{2})} \\ & (-C2 \sin\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) + C2 \cos\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) \sqrt{11} + C3 \cos\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) - C3 \sin\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) \sqrt{11}), \\ y(t) = & e^{(-\frac{t}{2})} (-C2 \sin\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right) + C3 \cos\left(\frac{\sqrt{11}t}{2}\right)) \} \end{aligned}$$

Následující grafy nám umožňují zobrazit závislosti mezi jednotlivými proměnnými  $t$ ,  $x(t)$ ,  $y(t)$ ,  $z(t)$ .

```

> with(DEtools):
> DEplot3d({MujSystem}, [x(t), y(t), z(t)], t=0..10, [[x(0)=0, y(0)=1, z(0)=-9]],
 scene=[t, x(t), y(t)], stepsize=.1, title='Reseni systemu v souradnicich
 t, x(t), y(t)', linecolor=t);

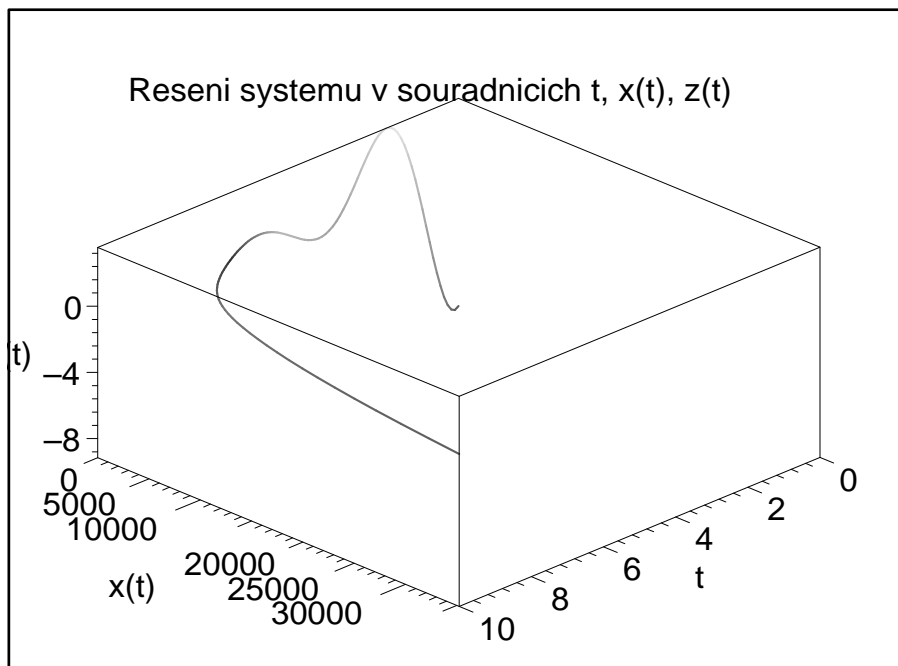
```



```

> DEplot3d({MujSystem}, [x(t), y(t), z(t)], t=0..10, [[x(0)=0, y(0)=1, z(0)=-9]],
 scene=[t, x(t), z(t)], stepsize=.1, title='Reseni systemu v souradnicich
 t, x(t), z(t)', linecolor=t);

```

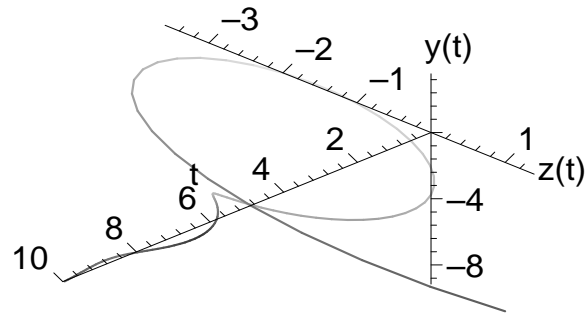


```

> DEplot3d({MujSystem}, [x(t), y(t), z(t)], t=0..10, [[x(0)=0, y(0)=1, z(0)=-9]],
 scene=[t, y(t), z(t)], stepsize=.1, title='Reseni systemu v souradnicich
 t, y(t), z(t)', linecolor=t, axes = normal);

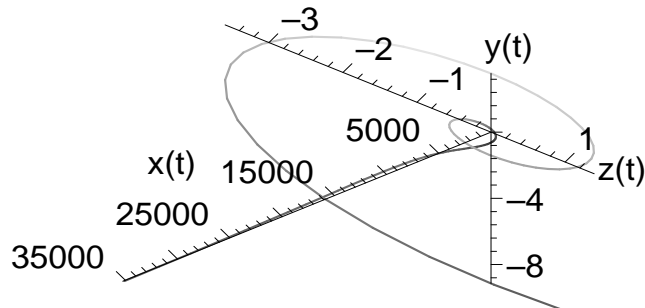
```

### Reseni systemu v souradnicich $t, y(t), z(t)$



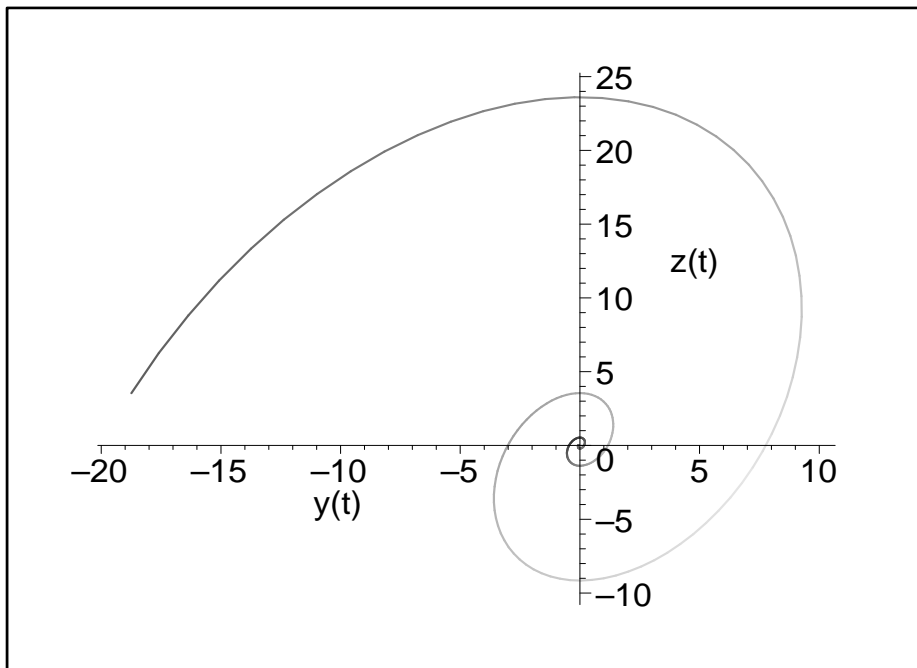
```
> DEplot3d({MujSystem}, [x(t), y(t), z(t)], t=0..10, [[x(0)=0,
> y(0)=1, z(0)=-9]], scene=[x(t), y(t), z(t)], stepsize=.1,
> title='Reseni systemu v souradnicich x(t), y(t), z(t)', linecolor=t,
> axes = normal);
```

### Reseni systemu v souradnicich $x(t), y(t), z(t)$



Pro vykreslení dvourozměrného grafu (ortogonální projekce řešení do roviny dvou řešených proměnných) lze využít příkazu phaseportrait. Níže vidíme řešení soustavy MujSystem v rovině  $(y,z)$ :

```
> phaseportrait([MujSystem], [x(t), y(t), z(t)], t=-2.5..9, [[x(0)=0, y(0)=1,
> z(0)=-9]], stepsize=.05, scene=[y(t), z(t)], linecolor=t);
```



Stejnou situaci uvidíte vhodným natočením grafu DEplot3d v souřadnicích  $y(t)$ ,  $z(t)$  (viz výše).