

Equazioni differenziali

Comandi	Commenti
	<p>Vediamo come si può risolvere il problema di Cauchy:</p> $\begin{cases} y' = F(t, y) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$
<pre>function z=funzione(t,y) z=t</pre>	<p>Esempio 1:</p> <p>Consideriamo il seguente caso banale:</p> $\begin{cases} y' = t \\ y(0) = 1 \end{cases}$ <p>La soluzione cercata è $y = \frac{t^2}{2} + 1$.</p> <p>Per risolvere il problema con Matlab, occorre innanzitutto definire una funzione di due variabili in un M-file come a fianco. Il file deve essere salvato come funzione.m</p>
<ul style="list-style-type: none"> tstan=[0 10] 	<p>E' necessario definire un intervallo di integrazione.</p> <p>Nell'esempio cerchiamo una soluzione nell'intervallo [0,10].</p>
<ul style="list-style-type: none"> [t,y]=ode23('funzione',tstan,1) 	<p>L'istruzione usata, ode23, è bastata sul metodo di Runge-Kutta del 2 e 3 ordine.</p>
<ul style="list-style-type: none"> [t,y]=ode45('funzione',tstan,1) 	<p>L'istruzione usata, ode45, è bastata sul metodo di Runge-Kutta del 4 e 5 ordine.</p>
<ul style="list-style-type: none"> t y 	<p>Vengono mostrati a schermo i valori di t e di y (soluzione numerica dell'equazione). Il programma non fornisce l'espressione della soluzione del problema di Cauchy ma un insieme di valori numerici da essa assunti.</p>
<ul style="list-style-type: none"> plot(t,y) 	<p>Grafico della soluzione trovata</p>
<ul style="list-style-type: none"> polyfit(t,y,2) 	<p>Polinomio interpolatore di 2 grado.</p>
<pre>function F=odefile(t,y)</pre>	<p>Sintassi generale per un M-file per la risoluzione del problema di Cauchy</p>

$F=F(t,y)$	$\begin{cases} y' = F(t, y) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$ <p>Il file deve essere salvato come odefile.m</p>
<ul style="list-style-type: none"> • tstan=[to tfinal] • [t,y]=ode23('odefile',tstan,y0) • [t,y]=ode45('odefile',tstan,y0) 	<p>La sintassi generale per la risoluzione del problema di Cauchy $\begin{cases} y' = F(t, y) \\ y_0 = y(t_0) \end{cases}$ è quella a fianco.</p> <p>Nota che t0 è l'estremo sinistro dell'intervallo.</p>
<pre>function z=funzione2(t,y) z=y-t</pre>	<p>Esempio 2.</p> <p>Studiamo il seguente problema di Cauchy:</p> $\begin{cases} y' = y - t \\ y(0) = 1 \end{cases}$ <p>Si tratta di un'equazione differenziale del primo ordine.</p> <p>L'integrale generale è $y=ce^x+x+1$. L'integrale particolare è $y=x+1$.</p> <p>Definiamo un M-file come a fianco (salvandolo come funzione2.m).</p>
<ul style="list-style-type: none"> • tstan=[0 5] • [t,y]=ode23('funzione2',tstan,1) • [t,y]=ode45('funzione2',tstan,1) • t • y • plot(t,y) 	<p>Ricerca della soluzione.</p> <p>Nella maggior parte dei problemi il comando ode45 è da preferire al comando ode23 poiché garantisce una precisione superiore.</p>
<pre>function z=funzione3(t,y)</pre>	<p>Esempio 3.</p> <p>Risolviamo ora un'equazione differenziale del secondo ordine.</p> $\begin{cases} y'' + y = t^3 - 2 \\ y(0) = 0 \\ y'(0) = 0 \end{cases}$ <p>Per risolverla, occorre trasformarla in un sistema di due equazioni del primo ordine nel seguente</p>

`z=[y(2);t.^3-2-y(1)]`

modo:

$$\begin{cases} y_1' = y_2 \\ y_2' = -y_1 + t^3 - 2 \\ y_1(0) = 0 \\ y_2(0) = 0 \end{cases}$$

dove abbiamo posto $y_1=y$ e $y_2=y'$

L'integrale generale è $y(t)=A\cos(t)+B\sin(t)+t^3-6t-2$.

La soluzione particolare del problema di Cauchy è $y(t)=2\cos(t)+t^3-6t-2$.

Definiamo un M-file come a fianco e salviamolo come `funzione3.m`

Nota che la funzione così definita è una funzione vettoriale nelle variabili t e y . y è una matrice formata da due colonne $y(1)$ e $y(2)$.

<ul style="list-style-type: none">• <code>tstan =[0 5]</code>	Intervallo di integrazione
<ul style="list-style-type: none">• <code>y0=[0 0]</code>	Condizioni iniziali di y e y' .
<ul style="list-style-type: none">• <code>[t,y]=ode23('funzione3',tstan,y0);</code>	Soluzione.
<ul style="list-style-type: none">• <code>plot(t,y)</code>	Grafico di y e di y' .
<ul style="list-style-type: none">• <code>plot(t,y(:,1))</code>	Grafico della soluzione Con <code>y(:,1)</code> ci riferiamo alla prima colonna della matrice y .
<ul style="list-style-type: none">• <code>plot(t,y(:,2))</code>	Grafico della derivata. Con <code>y(:,2)</code> ci riferiamo alla seconda colonna della matrice y .
	Esempio 4. Risolviamo ora un'altra equazione differenziale del secondo ordine.

<pre>function z=funzione4(t,y) z=[y(2);y(2).*(1-y(1).^2)-y(1)]</pre>	$\begin{cases} y'' + (y^2 - 1)y' + y = 0 \\ y(0) = 0 \\ y'(0) = 0.25 \end{cases}$ <p>Per risolverla, occorre trasformarla in un sistema di due equazioni del primo ordine nel seguente modo:</p> $\begin{cases} y_1' = y_2 \\ y_2' = y_2(1 - y_1^2) - y_1 \\ y_1(0) = 0 \\ y_2(0) = 0.25 \end{cases}$ <p>dove abbiamo posto $y_1=y$ e $y_2=y'$</p> <p>Definiamo un M-file come a fianco e salviamolo come <code>funzione4.m</code></p>
<ul style="list-style-type: none"> • <code>tstan=[0 5]</code> • <code>y0=[0 0.25]</code> • <code>[t,y]=ode23('funzione4',tstan,y0);</code> • <code>plot(t,y)</code> 	<p>Risoluzione dell'equazione.</p>
<pre>function z=funzione5(t,y) z=t.*(y-y.^3)</pre>	<p>Esempio 5.</p> <p>Risolvere il seguente problema di Cauchy:</p> $\begin{cases} y' = x(y - y^3) \\ y(0) = 2 \end{cases}$ <p>(Si tratta di un'equazione differenziale di Bernoulli. A fianco l'M-file corrispondente.)</p>
<pre>function z = vdp1000(t , y) z = [y(2) ; 1000*(1-y(1).^2).*y(2)-y(1)]; tstan=[0 3000]</pre>	<p>Esempio 6.</p> <p>Consideriamo l'equazione di Van der Pol:</p> $y'' - m(1 - y^2)y' + y = 0$ <p>che governa l'intensità di corrente in un circuito oscillante a triodo. Consideriamo in particolare il caso critico che si ha per $m = 1000$:</p> $y'' - 1000(1 - y^2)y' + y = 0$ <p>Procedendo come negli esempi precedenti, si</p>

```
y0=[2 0]
```

```
[t,y] = ode15s('vdp1000',tstan,y0);
```

```
plot(t,y(:,1));
```

scrive il seguente sistema equivalente all'equazione data:

$$\begin{cases} y_1' = y_2 \\ y_2' = 1000(1 - y_1^2)y_2 - y_1 \\ y_1(0) = 2 \\ y_2(0) = 0 \end{cases}$$

Il corrispondente M-file è quello a fianco che deve essere salvato come vdp1000.m

Per la risoluzione di questa equazione i metodi visti fino ad adesso si rivelano però inadeguati dal momento che la soluzione cercata è una funzione che varia con estrema rapidità. Il comando da usare in questo caso è ode15s dove s indica "stiff".