

Runge-Kutta法により微分方程式を解く

ファイル freevibration.c

微分方程式

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 0.1\frac{dx}{dt} + 4x = 0 \quad (1)$$
$$x(0) = -2, \quad \frac{dx}{dt}(0) = 3$$

を Runge-Kutta 法により解いてみよう．上式は，変数 x に関する二階の微分方程式である．そこで，二個の状態変数

$$x_0 = x$$
$$x_1 = \frac{dx}{dt}$$

を導入し，(1) 式を標準形に変換すると，

$$\frac{dx_0}{dt} = x_1 \quad (2)$$

$$\frac{dx_1}{dt} = -0.1x_1 - 4x_0 \quad (3)$$

が得られる．上式を関数 differential に記述すればよい．

```
void differential(int n, double x[], double t, double value[])
{
    static double damper = 0.10;
    static double spring = 4.00;

    value[0] = x[1];
    value[1] = - damper * x[1] - spring * x[0];
}
```

状態変数の数は，マクロ定数 NumVars で定義する．

微分方程式を解くためには，初期値を設定して，関数 RungeKutta を実行する．

```
/* initial values */
x[0] = -2.00; /* position */
x[1] = 3.00; /* velocity */

RungeKutta(fd, NumVars, x, differential, dt, kcmt);
```

ファイルディスクリプタ `fd` で指定したファイル `freevibration.dat` に、計算結果が書き込まれる。ファイル `freevibration.dat` は、以下の形式を持つ。

0.000000	-2.000000	3.000000
0.010000	-1.969617	3.076357
0.020000	-1.938477	3.151407
0.030000	-1.906593	3.225122
0.040000	-1.873979	3.297475
0.050000	-1.840649	3.368437

一行目は時刻 t の値を、二行目は状態変数 $x_0 = x$ の値を、三行目は状態変数 $x_1 = dx/dt$ の値を表す。したがって、一行目の値を横軸、二行目の値を縦軸に対応させてグラフを描くと、 x の時間変化を見ることができる。同様に、一行目の値を横軸、三行目の値を縦軸に対応させてグラフを描くと、 dx/dt の時間変化を見ることができる。以上のグラフを `gnuplot` で描くときのプログラムは、`freevibration.plt` である。

```
plot \
    "freevibration.dat" using 1:2 title "x (position)", \
    "freevibration.dat" using 1:3 title "dx/dt (velocity)"
```

また、二行目の値を横軸、三行目の値を縦軸に対応させてグラフを描くと、 x と dx/dt の関係を見ることができる。このようなグラフを、位相図 (phase graph) とよぶ。位相図を描くプログラムは、`freevibrationPhase.plt` である。

```
plot "freevibration.dat" using 2:3 title "phase"
```

ファイル `oneorder.c`

微分方程式

$$\frac{dx}{dt} + 2x = u(t) \quad (4)$$

を Runge-Kutta 法により解いてみよう．一個の状態変数 x_0 を導入し，(4) 式を標準形に変換すると，

$$\frac{dx_0}{dt} = -2x_0 + u(t)$$

が得られる．これをプログラムすればよい．計算結果はファイル `oneorder.dat` に書き込まれる．さらに，gnuplot プログラム `oneorder.plt` を用いると，計算結果をグラフで表すことができる．

ファイル `twoorder.c`

微分方程式

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{dx}{dt} + 4x = u(t) \quad (5)$$

を Runge-Kutta 法により解いてみよう．二個の状態変数 x_0, x_1 を導入し，(5) 式を標準形に変換すると，

$$\begin{aligned} \frac{dx_0}{dt} &= x_1 \\ \frac{dx_1}{dt} &= -x_1 - 4x_0 + u(t) \end{aligned}$$

が得られる．これをプログラムすればよい．計算結果はファイル `twoorder.dat` に書き込まれる．さらに，gnuplot プログラム `twoorder.plt` を用いると，計算結果をグラフで表すことができる．