

# 数値計算法

## 第七回

### 微分方程式の解法(続き) — Runge-Kutta法 —

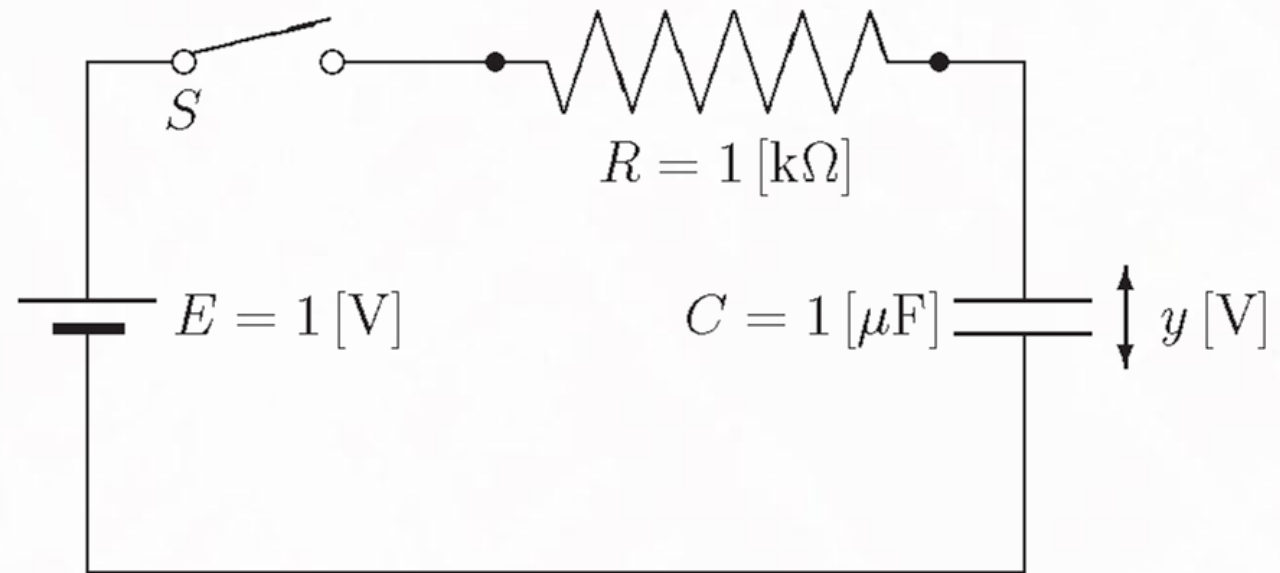
若狭 智嗣

粒子物理学講座

# 微分方程式の数値解法

- ・ 例題

- 以下のRC回路を考える。始めコンデンサCに電荷は蓄えられていないとする。時刻  $x=0$  でスイッチSを入れる時、時刻  $x$  でのコンデンサCの両端の電圧  $y$  を求めよ。



# 微分方程式

- 回路を流れる電流  $i$  は、コンデンサに蓄えられた電荷を  $Q$  として、

$$i = \frac{dQ}{dt} = \frac{d(CV)}{dt} = C \frac{dV}{dt}$$

- キルヒホッフの法則から

$$E = V + iR = V + CR \frac{dV}{dt}$$

- $t=x, V=y, C=1\mu F, R=1k\Omega, E=1V$ より

$$\frac{dy}{dx} = 1 - y \quad \text{初期条件: } y(0) = 0$$

- 時定数  $\tau = RC = 1 \text{ ms}$  であるので、時刻  $x$  は  $\text{ms}$  で表す (電圧  $y$  は  $\text{V}$ )

# 復習—数値計算における微分の考え方—

- ・  $x$  の関数  $y$  を求める (任意の  $x$  の  $y$  の値を求める) ことが目標
- ・ 微分の定義

$$\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{y(x_n + h) - y(x_n)}{h} \equiv f(x_n, y(x_n))$$

有限の微小量  $h$  で離散化

$$= \frac{y(x_n + h) - y(x_n)}{h}$$

- ・ 条件 ( $x_1 = x_0 + h$  での  $y$  を求める時を考えると)
  - 初期条件から、 $x_0$  での  $y$  は分かっている
  - 微分方程式から、 $x_0$  での  $dy/dx$  は分かっている
  - 離散化の幅  $h$  は自分で決める (必要な精度に応じて決める)

以上の条件 (情報) から、 $y(x_1 = x_0 + h)$  を求める

# Euler法 (Taylor展開の1次までの近似)

## 微分の定義

$$\left. \frac{dy}{dx} \right|_{x=x_0} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{y(x_n + h) - y(x_n)}{h} \equiv f(x_n, y(x_n)) = \frac{y(x_n + h) - y(x_n)}{h}$$

## Euler法 (一番簡単な微分方程式の数値解法)

- $y$  の  $x_n$  の周りでのTaylor展開

$$y(x_n + h) = y(x_n) + hy'(x_n) + \frac{h^2}{2!} y''(x_n) + \frac{h^3}{3!} y'''(x_n) + \dots$$

Euler法の誤差の程度

無視

$$y(x_n + h) = y(x_n) + hf(x_n, y(x_n))$$

$$y(x_1) = y(x_0) + hf(x_0, y(x_0))$$

$$y(x_2) = y(x_1) + hf(x_1, y(x_1))$$

⋮

$$y(x_m) = y(x_{m-1}) + hf(x_{m-1}, y(x_{m-1}))$$

- 前の点  $(x_{m-1}, y_{m-1})$  の傾き (微分) をたどって、次の点  $(x_m, y_m)$  を求める

# 先週の演習

- ・ サンプルプログラムは  
    /home/teacher/z6wt01in/SAMPLE/  
に  
    rc\_circuit.f diff\_eq.f euler.f  
として置いてある
- ・ 演習0: 各人コピーし、実行ファイル rc\_curcuitを  
    % frt -o rc\_curcuit rc\_circuit.f diff\_eq.f euler.f  
により生成し実行せよ  
(コンパイル時に”jwd2008i-i “diff\_eq.f”, line 1: この仮引数 ‘x’ は、副プログラム中で使用されていません.”というメッセージが出るが無視して構わない)
- ・ 演習1: 厳密解  $y(x)=1-e^{-x}$  と比較せよ
- ・ 演習2: 刻み幅 STEP を変えて実行し、厳密解との差がどうなるか検討せよ  
(但し、0.0001より小さくしないこと!!!)
- ・ 演習3: 計算結果をファイルに出力せよ(リダイレクションを用いよ)
- ・ 演習4: 計算結果を gnuplot を用いてグラフにせよ
- ・ 演習5: 計算結果と厳密解を gnuplot を用いてグラフにせよ

# 厳密解との比較の仕方(例)

```
c 時間xでの電圧をyとし、時間がSTEPだけ経過した時の  
c 電圧y_nextを微分方程式を解いて求める  
    call calc_next_step(x, y, STEP, y_next)  
    x    = x + STEP          ! STEP後の時間  
    y    = y_next           ! STEP後の電圧  
    write(*, '(a, F5.2, a, F8.5)') ! STEP後の時間と  
&      'Time: ', x, ' Voltage: ', y ! 電圧を出力
```

```
c 時間xでの電圧をyとし、時間がSTEPだけ経過した時の  
c 電圧y_nextを微分方程式を解いて求める  
    call calc_next_step(x, y, STEP, y_next)  
    x    = x + STEP          ! STEP後の時間  
    y    = y_next           ! STEP後の電圧  
    write(*, '(a, F5.2, 2(a, F8.5))') ! STEP後の時間と  
&      'Time: ', x, ' Voltage: ', y, ! 電圧、厳密解との差を出力  
&      ' Diff: ', y - (1.0 - exp(-x))
```

出力例

```
Time: 0.25 Voltage: 0.25000 Diff: 0.02880  
Time: 0.50 Voltage: 0.43750 Diff: 0.04403  
Time: 0.75 Voltage: 0.57812 Diff: 0.05049  
Time: 1.00 Voltage: 0.68359 Diff: 0.05147
```

# 結果のSTEP依存性

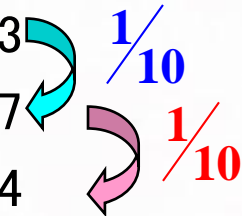
## ・ 単純な予想

- Euler法はTaylor展開の2次( $\propto h^2$ )以降を無視
- Euler法の誤差は $h^2$ に比例するので、 $h$ を1/10にすれば、厳密解との差(誤差)は1/100になる

## ・ 計算誤差を考慮した予想

- 計算数は $h^{-1}$ に比例し、数が増えると桁落ちなどの計算誤差が累積する。  
従って厳密解との差は $h^2$ ではなく、 $h$ に比例する

## ・ 結果

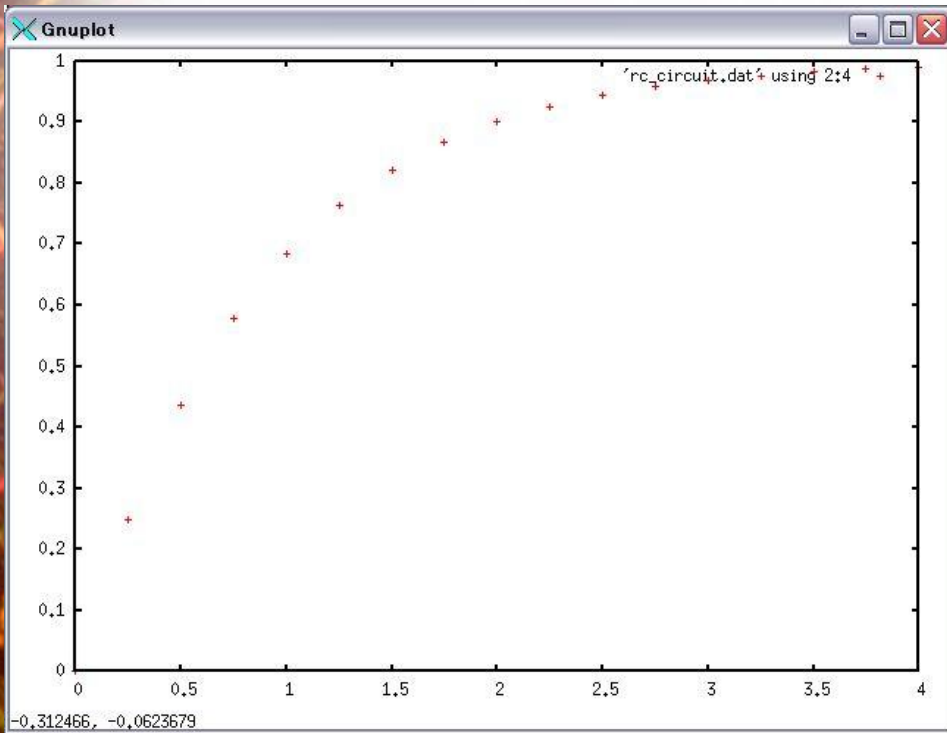
- STEP=0.1	Time: 4.00	Voltage: 0.98522	Diff: 0.00353	
- STEP=0.01	Time: 4.00	Voltage: 0.98205	Diff: 0.00037	
- STEP=0.001	Time: 4.00	Voltage: 0.98165	Diff: 0.00004	
- STEP=0.0001	Time: 4.00	Voltage: 0.98163	Diff: 0.00004	

ここまで

桁落ちの影響が支配的になり精度が向上しない

# リダイレクションと結果の視覚化(グラフ化)

- ・ 結果をファイルに出力する(リダイレクション)
  - `% rc_circuit > rc_circuit.dat`
- ・ Gnuplotによるグラフ描画
  - `gnuplot> plot 'rc_circuit.dat' using 2:4`

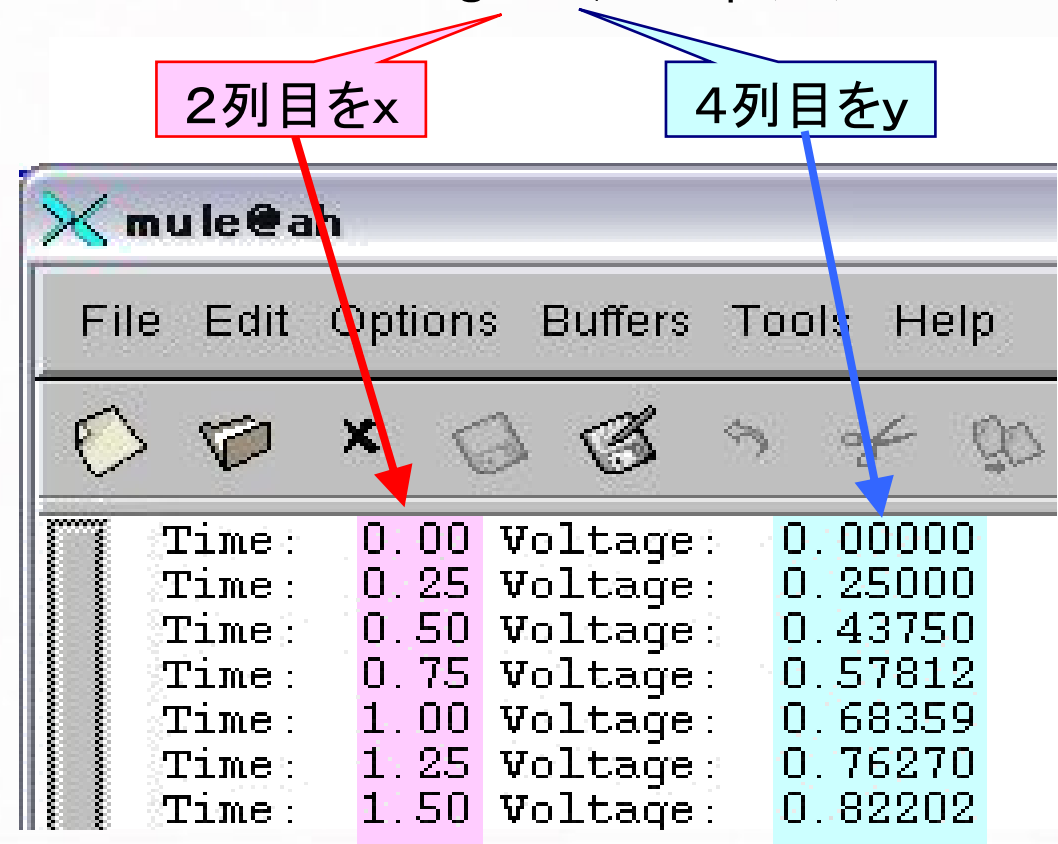
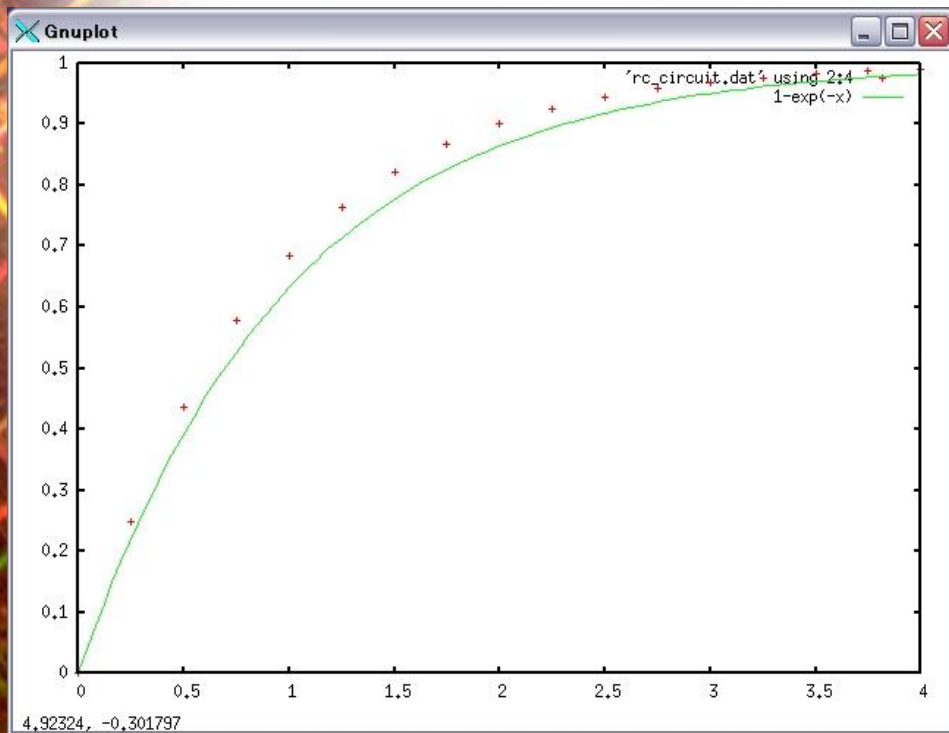


The terminal window shows the output of the `rc_circuit` command. The output is a table with columns for Time and Voltage. A red arrow points to the 'Time' column (column 2) and a blue arrow points to the 'Voltage' column (column 4).

Time	Voltage
0.00	0.00000
0.25	0.25000
0.50	0.43750
0.75	0.57812
1.00	0.68359
1.25	0.76270
1.50	0.82202

# Euler法の結果の視覚化と厳密解との比較

- ・ 厳密解 :  $1-\exp(-x)$
- ・ 結果をファイルに出力する (リダイレクション)
  - `% rc_circuit > rc_circuit.dat`
- ・ Gnuplotによるグラフ描画
  - `gnuplot> plot 'rc_circuit.dat' using 2:4, 1-exp(-x)`



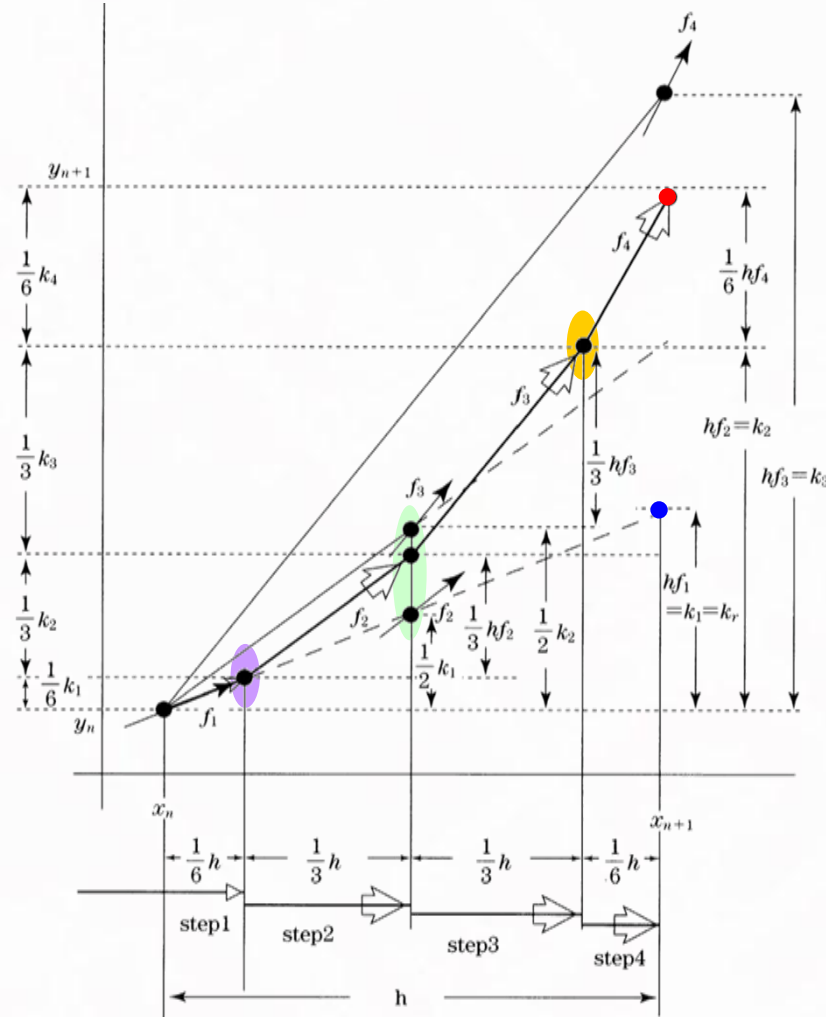
# Euler法とRunge-Kutta法 (高精度の微分方程式の解法)

## Euler法

- $x_{n+1}$  での  $y$  の値 ( $y_{n+1}$ ) を計算するのに以下のものを用いる
  - ・  $x_n$  での  $y$  の値 ( $y_n$ )
  - ・  $x_n$  での  $y$  の微係数
- 誤差は  $h(=x_{n+1}-x_n)$  の2乗程度 (繰り返しにより1乗)

## Runge-Kutta法

- Euler法に加えて、以下の点での情報を用いる
  - ・  $x_n$  から  $h/6$  進んだ点
  - ・  $x_n$  から  $3h/6$  進んだ点
  - ・  $x_n$  から  $5h/6$  進んだ点
- 誤差は  $h(=x_{n+1}-x_n)$  の5乗程度



# Runge-Kutta法のサンプルプログラムの説明

(/home/teacher/z6wt01in/SAMPLE/runge\_kutta.f)

- ・ k1 : (x , y )での勾配でstepだけ進んだ時のyの増分
- ・ k2 : (x+step/2, y+k1)での勾配でstepだけ進んだ時のyの増分
- ・ k3 : (x+step/2, y+k2)での勾配でstepだけ進んだ時のyの増分
- ・ k4 : (x+step , y+k3)での勾配でstepだけ進んだ時のyの増分

c begin:

```
k1 = step * diff_eq(x , y )
```

```
k2 = step * diff_eq(x + 0.5*step, y + 0.5*k1)
```

```
k3 = step * diff_eq(x + 0.5*step, y + 0.5*k2)
```

```
k4 = step * diff_eq(x + step, y + k3)
```

```
y_next = y + (k1 +2.0*k2 +2.0*k3 +k4)/6.0
```

```
return
```

```
end
```

$$y_{n+1} = y_n + \frac{1}{6}k_1 + \frac{1}{3}k_2 + \frac{1}{3}k_3 + \frac{1}{6}k_4$$

# Runge-Kutta法の中身を完全に理解しないといけないか？

- ・ Euler法は微分の定義そのものである(Taylor展開1次の項まで)
  - 本来0にするべき  $h$  を微小量として数値計算で扱う(理解が容易)
- ・ Runge-Kutta法はTaylor展開の4次の項まで消えている
  - 式は若干複雑
- ・ 基本的には、サンプルで与えたサブルーチンを道具として使えばよい。
- ・ 留意すべき点 **(正しい道具を正しく使う)**
  - 道具が正しいか(バグが無い)？
  - 道具を正しく使っているか？
- ・ 正しい道具を正しく使っているか判断するには？
  - 解析的に解ける問題を扱う(厳密解との比較)
  - $h$ に対する依存性
    - ・ Euler法なら $h$ を1/10にすれば精度(誤差)は1/10
    - ・ Runge-Kutta法なら $h$ を1/10にすれば精度(誤差)は1/10000

# 演習

- ・ サンプルプログラムは  
    /home/teacher/z6wt01in/SAMPLE/  
に  
    rc\_circuit.f diff\_eq.f runge\_kutta.f  
として置いてある
- ・ 演習0: 各人コピーし、実行ファイル rc\_curcuitを  
    % frt -o rc\_curcuit2 rc\_circuit.f diff\_eq.f runge\_kutta.f  
により生成し実行せよ  
(コンパイル時に”jwd2008i-i “diff\_eq.f”, line 1: この仮引数 ‘x’ は,副プログラム中  
で使用されていません.”というメッセージが出るが無視して構わない)
- ・ 演習1: 厳密解  $y(x)=1-e^{-x}$  と比較せよ
  - gnuplotを用いて視覚化(グラフ化)すること
- ・ 演習2: Euler法の結果と比較せよ
  - gnuplotを用いて視覚化(グラフ化)すること
  - 厳密解とも比較すること
- ・ 演習4: 刻み幅 STEP を 1.0 と 0.1 に変えて実行し、厳密解との差を検討せよ
  - Runge-Kutta法が正しく機能しているか検討せよ

# 結果の視覚化(グラフ化)

- 結果をファイルに出力する(リダイレクション)

```
- % rc_circuit2 > rc_circuit2.dat
```

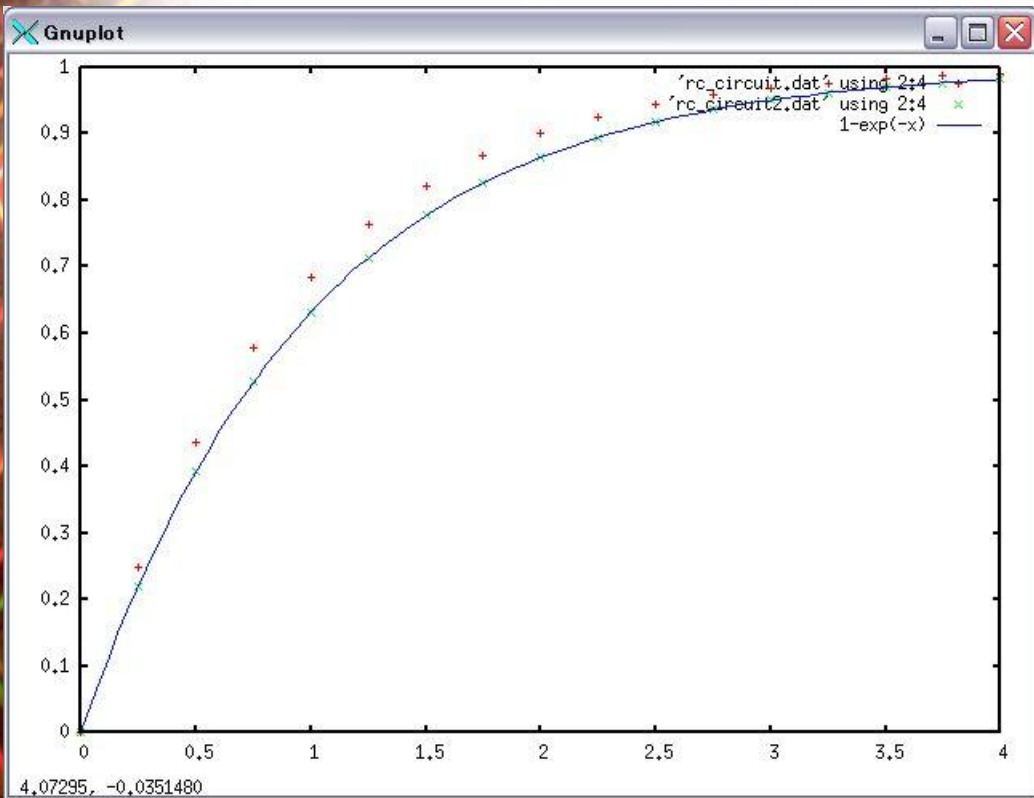
- Gnuplotによるグラフ描画(Euler法の結果+Runge-Kutta法の解+厳密解)

```
- gnuplot> plot 'rc_circuit.dat' using 2:4, 'rc_circuit2.dat' using 2:4, 1-exp(-x)
```

プロンプト

2列目をx

4列目をy



Time:	0.00	Voltage:	0.00000
Time:	0.25	Voltage:	0.22119
Time:	0.50	Voltage:	0.39346
Time:	0.75	Voltage:	0.52762
Time:	1.00	Voltage:	0.63211
Time:	1.25	Voltage:	0.71348
Time:	1.50	Voltage:	0.77686

# 結果のSTEP依存性

- ・ 単純な予想

- Runge-Kutta法の誤差は $h^5$ に比例するので、 $h$ を $1/10$ にすれば、厳密解との差(誤差)は $1/100000$ になる

- ・ 計算誤差を考慮した予想

- 計算数は $h^{-1}$ に比例し、数が増えると桁落ちなどの計算誤差が累積する。  
従って厳密解との差は $h^5$ ではなく、 $h^4(=1/10000)$ に比例する

- ・ 結果

- |             |  |
|-------------|--|
| - STEP=1.0  | Time: 4.00 Voltage: 0.9802246 Diff: -0.0014598 |
| - STEP=0.1  | Time: 4.00 Voltage: 0.9816843 Diff: -0.0000001 |
| - STEP=0.01 | Time: 4.00 Voltage: 0.9816842 Diff: -0.0000001 |

$1/10000$

ここまで

桁落ちの影響が支配的になり精度が向上しない

# 演習

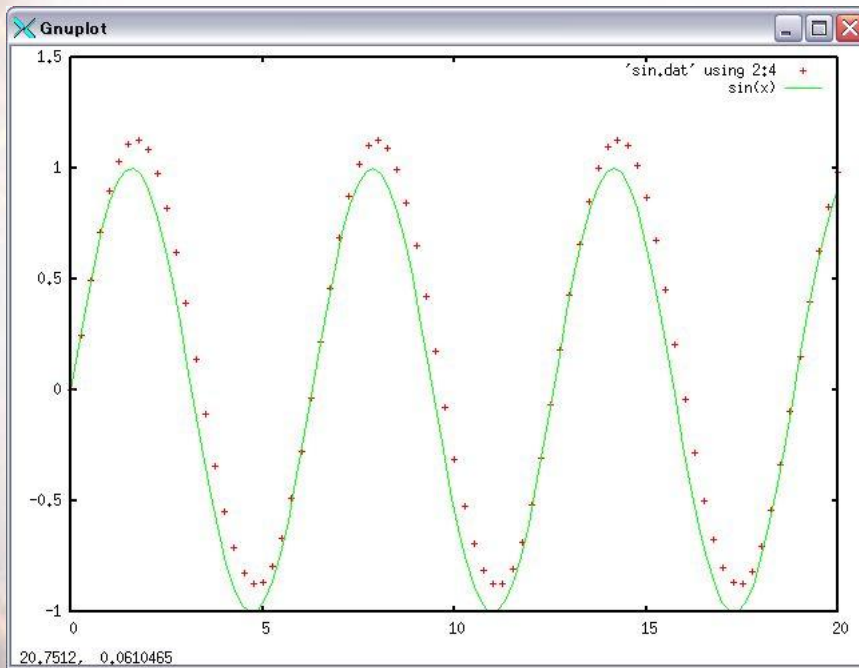
- 以下の微分方程式

$$\frac{dy}{dx} = \cos(x), \quad y(0) = 0$$

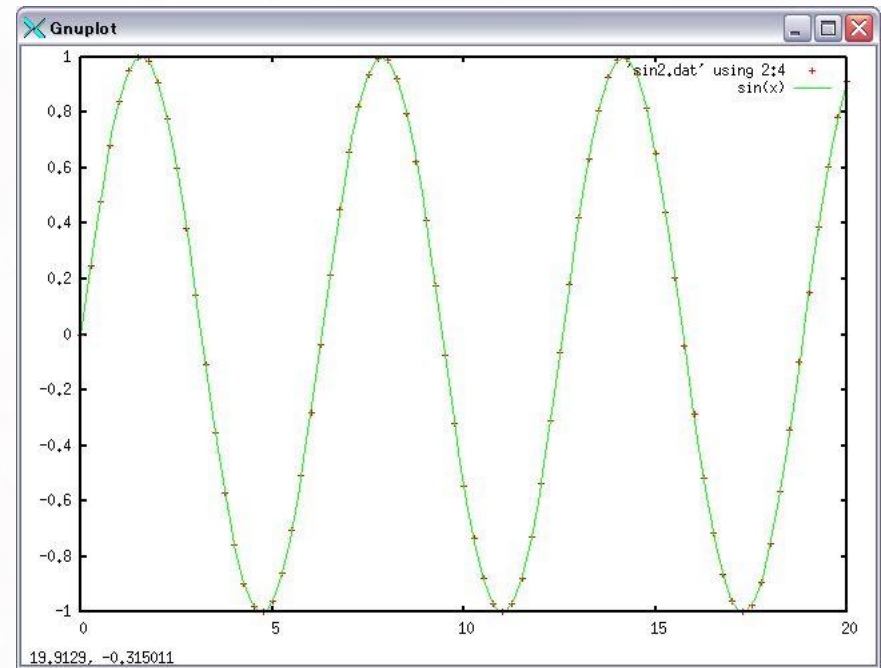
について、 $x$ が $[0,20]$ の領域に対して、刻み幅(STEP)を0.25にしてEuler法とRunge-Kutta法で数値計算により解を求めよ。また厳密解との比較をgnuplotを用いて行え。

# 結果の例

## Euler法



## Runge-Kutta法



# 課題(数値微分) 提出期限: 来週のこの時間

- 時刻  $t=0$  で、質量  $M$ 、速度  $0$  のロケットが、単位時間当り質量  $\mu$  の燃料をロケットから見て速さ  $v$  で噴射している。

ロケットの速度  $V(t)$  は運動量保存則から、以下の微分方程式

$$\frac{dV(t)}{dt} = \frac{\mu v}{M - \mu t} \quad \rightarrow \quad \frac{dy}{dx} = \frac{1}{1-x} \quad \left( x = \frac{\mu}{M}t, y = \frac{V(t)}{v} \right)$$

を満たす。

- 微分方程式を導け
- この微分方程式を、Euler法により数値微分により解き、厳密解との比較の図をgnuplotで描け。なお、step(刻み幅)は以下の2通り行え
  - ・ 0.1
  - ・ 0.05
- 上記2つの刻み幅の場合の厳密解との比較から、Euler法が正しく機能しているか論ぜよ。
- この微分方程式を、Runge-Kutta法により、刻み幅0.1で数値微分により解き、厳密解との比較の図をgnuplotで描け。また、Euler法の結果と比較せよ。

## 応用(発展)

微分方程式の境界条件のある場合の解法

# 境界条件のある場合の微分方程式の数値解法

## 例題

原点  $(x, y) = (0, 0)$  にある点電荷  $q$ 、すなわち電荷分布

$$\rho(x, y) = \begin{cases} q & x = y = 0 \\ 0 & \text{それ以外} \end{cases}$$

がつくり出す静電場のポテンシャルを、境界条件

$$\phi(\pm 1, \pm 1) = 0 \quad \text{復号任意}$$

の下で求めよ。

# 電磁場の方程式

- ・ 時間に依存しないMaxwellの方程式

$$\nabla \cdot \mathbf{E} = \rho(x)$$

$$\nabla \times \mathbf{E} = \mathbf{0}$$

- ・ 第2式の渦なしの条件から、電場は静電ポテンシャルを用いて以下のように現される

$$\mathbf{E} = -\nabla\phi(x)$$

- ・ Laplace-Poisson方程式

$$\nabla^2\phi(x) = -\rho(x)$$

- ・ 2階の微分方程式
- ・ 境界条件がある

# 2階の微分方程式の解法

- ・ 1階の微分の場合 → 差分で置き換えるのは悪い近似 (Euler法)
- ・ 2階の微分の場合 → 差分で置き換えるのは悪くない近似
- ・ 次の2階の常微分方程式を考える

$$\frac{d^2}{dx^2} \phi(x) + g(x) = 0$$

- 区間  $[x_0, x_N]$  が間隔  $h$  で  $N$  個に分割されている ( $h = (x_N - x_0) / N$ )

- ・ Taylor展開

$$\phi(x_{i\pm 1}) = \phi(x_i) \pm h \frac{d}{dx} \phi(x_i) + \frac{h^2}{2} \frac{d^2}{dx^2} \phi(x_i) \pm \frac{h^3}{6} \frac{d^3}{dx^3} \phi(x_i) + O(h^4)$$

- ・ 差分式での置き換え

$$\frac{d^2}{dx^2} \phi(x_i) \approx \frac{\phi(x_{i+1}) - 2\phi(x_i) + \phi(x_{i-1}))}{h^2}$$

- 奇数番目の項が±であるので、 $h^4$  以上の項を無視した事に等しい (Euler法の場合は  $h^2$  以上の項を無視)

# 差分方程式と境界値問題

- 差分方程式

$$\phi(x_{i+1}) - 2\phi(x_i) + \phi(x_{i-1}) + h^2g(x_i) = 0$$

- 解くべき微分方程式

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & -1 & 2 & -1 \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \phi(x_0) \\ \phi(x_1) \\ \phi(x_2) \\ \vdots \\ \phi(x_{N-1}) \\ \phi(x_N) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \phi_0 \\ h^2g(x_1) \\ h^2g(x_2) \\ \vdots \\ h^2g(x_{N-1}) \\ \phi_N \end{pmatrix}$$

- $i=0$  と  $N$  に関しては境界条件を適用
- $i=1 \sim N-1$  は差分方程式から求める

# 解法

## ・ 行列を用いる方法

$$AY = B \rightarrow Y = A^{-1}B$$

- 一般に消去法などにより、 $A^{-1}$ を求めることは可能
- 今考えている  $A$  は極めて疎な(0の多い)行列
  - ・ 逆行列の計算は無駄が多く、また精度も出ない(計算回数による誤差の蓄積)

## ・ Relaxation法

- 近似解  $Y^{(k)}$  からより精度の高い解  $Y^{(k+1)}$  を求める

### 加速パラメータ

- ・  $\omega=1 \sim 2$  で収束を加速
- ・ 問題の性質が不明な時は  $\omega=1$  が無難

$$Y_i^{(k+1)} = Y_i^{(k)} + \frac{\omega}{A_{ii}} \left[ b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{ij} Y_j^{(k+1)} - \sum_{j=i}^N A_{ij} Y_j^{(k)} \right]$$

# 1次元(1変数)の場合のRelaxation法の漸化式

- 1次元(1変数)の場合のRelaxation法の漸化式

$$\phi^{(k+1)}(x_i) = \phi^{(k)}(x_i) + \frac{\omega}{2} \left[ h^2 g(x_i) + \phi^{(k+1)}(x_{i-1}) + \phi^{(k)}(x_{i+1}) - 2\phi^{(k)}(x_i) \right]$$

# 例題（電荷の作る静電ポテンシャル）の場合

- Laplace-Poisson方程式

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2}\phi + \frac{\partial^2}{\partial y^2}\phi = -\rho(x, y)$$

- 2階微分を差分で近似

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2}\phi \approx \frac{\phi(x_{i+1}, y_j) - 2\phi(x_i, y_j) + \phi(x_{i-1}, y_j)}{h^2}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial y^2}\phi \approx \frac{\phi(x_i, y_{j+1}) - 2\phi(x_i, y_j) + \phi(x_i, y_{j-1})}{h^2}$$

- 差分方程式

$$\phi(x_{i+1}, y_j) + \phi(x_{i-1}, y_j) + \phi(x_i, y_{j+1}) + \phi(x_i, y_{j-1}) - 4\phi(x_i, y_j) = -h^2\rho(x_i, y_j)$$

- Relaxation法の漸化式

$$\begin{aligned} \phi^{(k+1)}(x_i, y_j) = & \phi^{(k)}(x_i, y_j) \\ & + \omega \left[ \frac{\phi^{(k)}(x_{i+1}, y_j) + \phi^{(k)}(x_{i-1}, y_j) + \phi^{(k)}(x_i, y_{j+1}) + \phi^{(k)}(x_i, y_{j-1})}{4} \right. \\ & \left. - \phi^{(k)}(x_i, y_j) + \frac{h^2}{4}\rho(x_i, y_j) \right] \end{aligned}$$

# プログラム(laplace)の説明

(/home/teacher/z6wt01 in/SAMPLE/laplace.f)

```
program laplace
  implicit none

c constants:
  integer N,LOOP
  parameter(N      = 50)           ! 区間の分割数
  parameter(LOOP = 200)          ! Relaxation 法繰り返し数
  real*8  H,W
  parameter(H = 1.0D0/N)         ! 刻み幅 (領域は [-0.5,0.5])
  parameter(W = 1.8D0)          ! 加速パラメータ
  integer LUNOUT,ERR
  parameter(LUNOUT=11,ERR=-1)    ! 出力機番及びエラー識別子

c local:
  real*8  rho(0:N,0:N)          ! 2次元電荷分布
  real*8  phi(0:N,0:N)         ! 2次元ポテンシャル
  real*8  corr,cmax             ! 補正值とその最大値
  integer status                ! ファイル操作の状態
  integer i,j,k
```

サブルーチン  
file\_open用

# プログラム(laplace)の説明(続き)

(/home/teacher/z6wt01 in/SAMPLE/laplace.f)

```
c begin:
```

```
do i=0,N
```

```
do j=0,N
```

```
rho(i,j)=0.0D0
```

```
phi(i,j)=0.0D0
```

```
end do
```

```
end do
```

```
rho(N/2,N/2) = 1.0D4 * H**2
```

! 原点 (N/2,N,2) に点電荷\*H<sup>2</sup>

```
c Relaxation 法によるポテンシャル計算
```

```
do k=0,LOOP
```

```
cmax=0.0D0
```

補正項の最大値

```
do i=1,N-1
```

```
do j=1,N-1
```

```
corr = w*(
```

```
&
```

```
(phi(i-1,j)+phi(i,j-1)+phi(i+1,j)+phi(i,j+1))/4.0D0
```

```
&
```

```
-phi(i,j)+rho(i,j)/4.0D0)
```

Relaxation法の漸化式の補正項

# プログラム(laplace)の説明(続き)

(/home/teacher/z6wt01 in/SAMPLE/laplace.f)

補正項がそれまでの最大値より大きければ、最大値を更新

mod(i,j)  
iをjで割った余り

```
if (abs(corr).gt.cmax) cmax = abs(corr)
```

```
phi(i,j) = phi(i,j) + corr
```

補正を適用

```
end do
```

```
end do
```

```
if (mod(k,10).eq.0) then
```

Kが10の倍数毎に

```
write(*,'(a,I3,a,E10.3)')      ! 収束の度合を確認
```

```
&
```

```
'k = ',k,', Correction = ',cmax
```

```
endif
```

```
end do
```

# プログラム(laplace)の説明(続き)

(/home/teacher/z6wt01 in/SAMPLE/laplace.f)

( $\pm 0.5$ 、 $\pm 0.5$ )の領域を縦横  
共にN分割( $H=1/N$ )

・横:  $x = -0.5 + iH$  ( $i = 1 \dots N$ )

・縦:  $y = -0.5 + jH$  ( $j = 1 \dots N$ )

c 計算結果をファイルに出力

```
1 continue
```

```
call file_open('output',LUNOUT,status)
```

```
if (status.eq.ERR) goto 1
```

```
do j=0,N
```

```
write(LUNOUT,'(2F7.3,E12.3)')
```

```
& (-0.5D0+i*H,-0.5D0+j*H,phi(i,j),i=0,N)
```

```
write(LUNOUT,*) ! 結果をgnuplotのsplotで読み込む為に必要な空行
```

```
end do
```

```
stop
```

```
end
```

# 演習

- ・ サンプルプログラムは  
    /home/teacher/z6wt01in/SAMPLE/  
に  
    laplace.f file\_open.f  
として置いてある
- ・ 演習0: 各人コピーし、実行ファイル laplace を  
    % frt -o laplace laplace.f file\_open.f  
により生成し実行せよ
- ・ 演習1: 加速パラメータを1から2の間の数に変えて実行し、  
    k=200での補正項の大きさを比較せよ
- ・ 演習2: LOOPの数を変えて、最後の補正項の大きさを比較せよ
- ・ 演習3: gnuplot用のファイルをsplotコマンドで表示せよ

# 加速パラメータ依存性

## 結果

- $W = 1.0D0$        $k = 200$ , Correction =  $0.158e-02$
- $W = 1.2D0$        $k = 200$ , Correction =  $0.150e-02$
- $W = 1.4D0$        $k = 200$ , Correction =  $0.119e-02$
- $W = 1.6D0$        $k = 200$ , Correction =  $0.539e-03$
- $W = 1.8D0$        $k = 200$ , Correction =  $0.156e-04$
- $W = 2.0D0$        $k = 200$ , Correction =  $0.413e+00$

最速

# LOOP数依存性

## 結果

- $k = 50$ , Correction =  $0.538e-02$
- $k = 100$ , Correction =  $0.767e-03$
- $k = 150$ , Correction =  $0.110e-03$
- $k = 200$ , Correction =  $0.156e-04$
- $k = 250$ , Correction =  $0.223e-05$
- $k = 300$ , Correction =  $0.319e-06$
- $k = 350$ , Correction =  $0.456e-07$
- $k = 400$ , Correction =  $0.651e-08$

補正はより小さくなる  
(正解に近づいている)

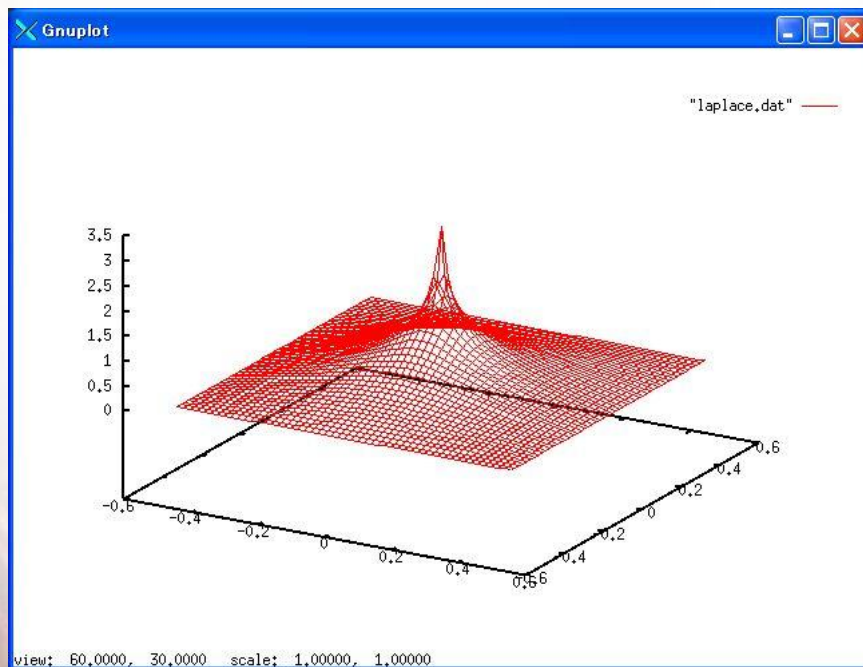
求めたい精度に合わせてLOOP数を選択する事！！

# gnuplotによる計算結果の視覚化(グラフ化)

## 簡単な例

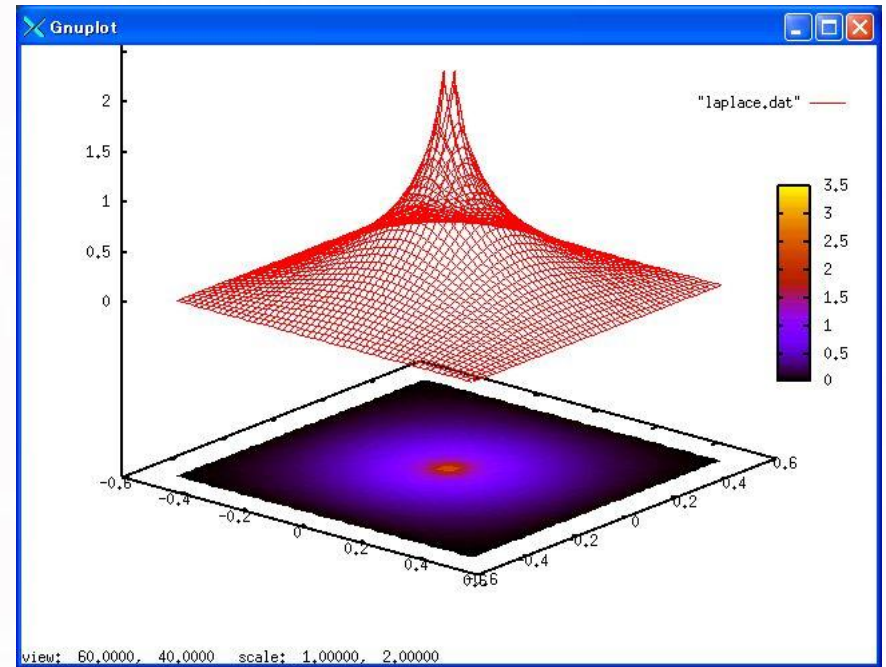
- `gnuplot> splot 'laplace.dat' with lines`

gnuplotのプロンプト



## ちょっと凝った例

- `gnuplot> set view 60,40,1,2`
- `gnuplot> set pm3d at b`
- `gnuplot> splot 'laplace.dat' with lines`



# 演習(応用問題)

4箇所

$(-0.5, -0.5)$  に  $+q$  の電荷  
 $(+0.5, +0.5)$  に  $+q$  の電荷  
 $(-0.5, +0.5)$  に  $-q$  の電荷  
 $(+0.5, -0.5)$  に  $-q$  の電荷

があるときの静電場ポテンシャル $\phi$ を境界条件

$$\phi(\pm 1, \pm 1) = 0 \quad \text{復号任意}$$

の下で求めよ。

# 演習(応用問題)解答例

```
mule@ah
File Edit Options Buffers Tools Fortran Help
[Icons]
program laplace
implicit none
c constants:
integer N, LOOP
parameter(N = 100) ! 区間の分割数
parameter(LOOP = 200) ! Relaxation法繰り返し数

rho( N/4, N/4) = 1.0D4 * H**2 ! 点(-0.5, -0.5)に+点電荷*H^2
rho(3*N/4, 3*N/4) = 1.0D4 * H**2 ! 点( 0.5, 0.5)に+点電荷*H^2
rho( N/4, 3*N/4) = -1.0D4 * H**2 ! 点(-0.5, 0.5)に-点電荷*H^2
rho(3*N/4, N/4) = -1.0D4 * H**2 ! 点( 0.5, -0.5)に-点電荷*H^2

do j=0, N
write(LUNOUT, '(2F7.3, E12.3)')
& (-1.0D0+i*H, -1.0D0+j*H, phi(i, j), i=0, N)
write(LUNOUT, *) ! 結果をgnuplotのsplotで読み込む為に必要な空行
end do
```

# 演習 (応用問題) 解答例

- `gnuplot> set view 60,40,1,2`
- `gnuplot> set pm3d at b`
- `gnuplot> plot 'laplace4.dat' with lines`

