

# Harjoitus 6: Symbolinen laskenta II (Mathematica)

MS-C2107 Sovelletun matematiikan tietokonetyöt



## Harjoituksen aiheita

- Differentiaaliyhtälöiden ja differentiaaliyhtälösystemien analysointi Mathematicalla
- Visualisointi liukusäätimiä käyttäen

## Osaamistavoitteet

- Osaat integroida symbolisesti Mathematicalla
- Osaat ratkaista differentiaaliyhtälöitä symbolisesti Mathematicaa käyttäen
- Osaat perustella Mathematican hyötyjä suhteessa Matlabiin

## Derivointi ja integrointi

- Symbolista derivointia varten ovat komennot **D** (osittaisderivaatta) ja **Dt** (kokonaisderivaatta).

```
In[1] := D[Exp[x^2], x]
```

```
Out[1] = 2 e^(x^2) x
```

- Integrointia varten ovat komennot **Integrate** (symbolinen integrointi) ja **NIntegrate** (numeerinen integrointi).

```
In[3] := Integrate[2 Exp[x^2] x, x]
```

```
Integrate[2 Exp[x^2] x, {x, 0, 1}]
```

```
Out[3] = e^(x^2)
```

```
Out[4] = -1 + e
```

```
In[5] := Integrate[x*y*Max[x,y], {x,0,1}, {y,0,1}]
```

```
Out[5] = 1/5
```

Huom! Kaikkia lausekkeitä ei voida integroida symbolisesti.

# Differentiaaliyhtälöt

- Differentiaaliyhtälöt ratkaistaan `DSolve` -komennolla
- Muuttujat merkataan argumenttinsa kanssa, esim. `z[t]`
- Derivaatat merkitään pilkkua ( `'` ) käyttäen, esim. `z'[t]`
- Yhtäsuuruus merkitään vertailuoperaattorilla `==`.
  - **Huom!** Reunaehto asettaessa älä tee kirjoitusvirhettä `z[0]=0`; edes `Clear` ei välttämättä pelasta (vrt. aikaisemmin), ainoa pelastus lienee `Quit`.

`DSolve` ottaa argumentteinaan:

1. Differentiaaliyhtälö ja reunaehdot aaltosulkeiden sisällä, esim. `{z'[t]==2*z[t]}` tai `{z'[t]==2*z[t], z[2]==4}`
2. Tuntematon funktio, esim. `z[t]`, 3. Funktion argumentti, esim. `t`

## Differentiaaliyhtälön ratkaisu - esimerkki 1/2

$$\frac{dz(t)}{dt} = 2 \cdot c \cdot t, \quad z(0) = 0, \quad z(2) = 16$$

- Ratkaistaan  $z(t)$  ilman reunaehtoja

```
In[194] := DSolve[{z'[t]==2*c*t},z[t],t]
```

```
Out[194]= {{z[t] -> c t^2 + C[1]}}
```

- **DSolve**-komentoon voi diff. yhtälön perään laittaa yhtä monta reunaehtoakin kuin diff. yhtälön asteluku. Tällöin vastauksessa ei ole integroimisvakioita.

```
In[195] := DSolve[{z'[t]==2*c*t,z[0]==0},z[t],t]
```

```
= yhtalo = %[[1,1,2]]
```

```
Out[195]= {{z[t] -> c t^2}}
```

```
Out[196]= c t^2
```

Vastaus tallennettiin jatkokäsittelyä varten.

## Differentiaaliyhtälön ratkaisu - esimerkki 2/2

- Tuntematon parametri  $c$  voidaan ratkaistaan toisen reunaehdon avulla käyttäen `Solve`-komentoa:

```
In[202]:= Solve[{yhtalo == 16 /. {t -> 2}}, {c}]
```

```
      = yhtalo /. %
```

```
Out[202]= {{c -> 4 }}
```

```
Out[203]= {4 t^2}
```

- Toisen asteen differentiaaliyhtälössä voi olla kaksi reunaehto.

```
In[203]:= DSolve[{z''[t] == t, z[0] == 0, z[2] == 4}, z[t], t]
```

```
Out[203]= {{z[t] -> 1/6 (8 t + t^3)}}
```

## Desimaaliluvut differentiaaliyhtälöissä

- Jos lausekkeissa esiintyy desimaalilukuja, Mathematica antaa vastauksen numeerisessa muodossa (esim.  $2.71828\dots$  eikä  $E$ ).
  - Tällaisten tulosten jatkokäsittely saattaa olla Mathematicalle vaikeaa, jopa mahdotonta.

- Älä siis mielellään tee näin:

```
In[207] := DSolve[{x'[t]==x[t],x[0]==0.14},x[t],t]
```

```
Out[207]= {{x[t] -> 0.1400000000000000 2.71828182845905^t }}
```

- Tee näin:

```
In[208] := DSolve[{x'[t]==x[t],x[0]==x0},x[t],t] /. {x0->0.14}
```

```
Out[208]= {{x[t] -> 0.14 E^t }}
```

- Tai: In[209] := DSolve[{x'[t]==x[t],x[0]==14/100},x[t],t]

```
Out[209]= {{x[t] -> (7 E^t)/50}}
```

## Differentiaaliyhtälösystemin numeerinen ratkaiseminen ja vaihetason kuvaajan piirtäminen

- Differentiaaliyhtälösystemejä voidaan ratkaista numeerisesti komennolla `NDSolve`.
- Vaihetason kuvaajan piirtäminen onnistuu komennolla `ParametricPlot`.
- Komentojen syntaksit löytyvät komennoilla:

`?ParametricPlot`

`?NDSolve`

- Kokeile:

```
In[1] := s = NDSolve[{x'[t] == -y[t] - x[t]^2, y'[t] == 2 x[t] - y[t]^3,
  x[0] == 1, y[0] == 1}, {x[t], y[t]}, {t, 0, 20}]
  =ParametricPlot[{x[t], y[t]}/.s, {t, 0, 20}]
```



## Liukusäätimien lisääminen kuvaajiin

Mathematica on kätevä pienten interaktiivisten visualisointien tekemiseen. `Manipulate` funktiolla voit tehdä liukusäätimellä päivitettäviä kuvaajia.

Kokeile

```
In[1]:= Manipulate[Plot[{Sin[a*x], Cos[b*x]}, {x, -5, 5}],  
                {a, 1, 2}, {b, 1, 2}]
```

## Tehtävä A: Solow-kasvumalli

Solow mallissa kansantalouden kokonaistuotantoa  $Y$  voidaan kuvata yhtälöllä

$$Y(k) = A\sqrt{k}, \quad (1)$$

jossa  $k$  kuvaa kerääntynyttä pääomaa ja  $A$  on mallin vakiotermin.

Vuosittain tuotannosta  $s\%$  investoidaan pääoman kartuttamiseen ja pääomasta  $p\%$  kuluu pois. Investointeja ja poistoja kuvaavat yhtälöt

$$I(k) = s \cdot Y(k) \quad (2)$$

$$D(k) = p \cdot k \quad (3)$$

1. Olkoon  $A = 1.2$  ja  $p = 0.03$ . Luo kuvaaja, jossa näkyy tuotanto kulutus sekä poistot, kun  $k \in [0, 1000]$ , ja  $s$ :n arvoa voi muuttaa liukusäätimellä välillä  $[0.1, 1]$ . Nimeä akselit ja anna käyrille selitteet.



 Mitä vakiotermi  $A$  voisi kuvata?

2. Ratkaise  $s$ :n funktiona tasapainotila  $k = k^*$ , jossa  $I(k) = D(k)$ . Tallenna saamasi  $k^*$ :n lauseke muuttujaan `ksol`.

Lisää kuvaajaasi liukusäätimen mukana siirtyvä pystyviiva merkkamaan tasapainotilan kohtaa. (Esim. pystyviivan saa kohtaan  $k = s^2$  lisäämällä plottiin `GridLines -> {{s^2}, {}}`.)

3. Käyttövarallisuus saadaan tuotannon ja poistojen erotuksena. Millä  $s$ :n arvolla kansantalouden tasapainotilan käyttövarallisuus maksimoituu? Ratkaise siis millä  $s$ :n arvolla löytyy tasapainotilan käyttövarallisuuden derivaatan nollakohta.

$$\frac{d}{ds} [Y(k^*(s)) - pk^*(s)] = 0 \quad (4)$$

 Aseta  $s$  käyttövarallisuuden maksimoivalle tasolle. Lisää kuvaaja palautukseen.  Tulkitse tilanne sanallisesti.

## Tehtävä B: Munuaisen kaliumpitoisuus

Munuaisen kaliumpitoisuus hetkellä  $t$  on  $k(t)$ . Alkuhetkellä se on  $k(0) = 0.0025$  mg/cm<sup>3</sup>. Munuainen asetetaan suureen astiaan, jonka kaliumpitoisuus on 0.0040 mg/cm<sup>3</sup>. Tunnin kuluttua munuaisen kaliumpitoisuus on kohonnut arvoon  $k(1) = 0.0027$  mg/cm<sup>3</sup>. Tutki kaliumpitoisuuden muuttumista ajan funktiona.

- ✎ Mikä differentiaaliyhtälö kuvaa munuaisen kaliumpitoisuuden muuttumista? Vinkki: munuaisen kaliumpitoisuuden muutos,  $\frac{d}{dt}k(t)$ , on suoraan verrannollinen astian kaliumpitoisuuden ja munuaisen kaliumpitoisuuden erotukseen.
- ✎ Milloin munuaisen kaliumpitoisuus saavuttaa arvon 0.0035 mg/cm<sup>3</sup>?
- ✎ Kuinka suureksi munuaisen kaliumpitoisuus lopulta kohoaa? Laske raja-arvo käyttäen **Limit**-komentoa.

## Tehtävä C: Peto-saalis-malli

Peto-saalis-mallissa kuvataan kahden lajin populaatioiden koon vaihteluja seuraavalla differentiaaliyhtälösystemillä:

$$\begin{aligned}\frac{d}{dt}x(t) &= ax(t) - bx(t)y(t) \\ \frac{d}{dt}y(t) &= -py(t) + qx(t)y(t)\end{aligned}$$

jossa muuttujat  $x(t)$  ja  $y(t)$  kuvaavat saalis- ja petokantojen kokoja kullakin ajanhetkellä  $t$ , ja  $a, b, p$  ja  $q$  ovat parametreja. Alussa saaliita on 5 ja petoja 2.

Parametrien arvot ovat  $a = 2$ ;  $b = 0.2$ ;  $p = 3$ ;  $q = 0.1$ .

1. Ratkaise differentiaaliyhtälösystemi numeerisesti käyttäen komentoa `NDSolve`. Piirrä ratkaisu vaihetasoon komennolla `ParametricPlot`. Kirjoita kaikki komennot yhden solun sisään, jotta parametrejä voi myöhemmin helposti muokata.




Liitä vastauksiisi kuva, joka kuvaa petojen saalisten määrän kehitystä vaihetasossa. Anna kuvalle otsikko.

2. Laske systeemille tasapainopiste, jossa  $ax(t) - bx(t)y(t) = 0$  ja  $-py(t) + qx(t)y(t) = 0$ .

 Mikä on systeemin tasapainopiste? Anna sille tulkinta.

3. Ratkaise differentiaaliyhtälösystemi käyttäen alkutilanteena tasapainopisteettä ja piirrä kuvaaja. Kokeile sitten hieman tasapainotilanteesta poikkeavia alkuarvoja.

 Mitä näet kuvaajassa, kun käytät lähtötilanteena tasapainopistettä? Entä, kun muutat alkuarvoja tästä hieman?

## Kotitehtävä: Newsvendor-malli

- Tässä harjoituksessa ratkaisemme klassisen Newsvendor-tilausmallin optimitilausmäärän analyttisesti.
- Venlan yritys tilaa myyntiin vekottimia. Tilausmäärä on  $q$ . Tehtaan toimitusmäärä on epävarma. Se toimittaa osuuden  $Z$  (satunnaismuuttuja) tilausmäärästä. Venla myy vekottimet hintaan  $p$  euroa per kappale. Tehtaalle Venla maksaa  $c$  per toimitettu kappalemäärä. Vekottimien kysyntää ei tiedetä tarkalleen vaan se on satunniasmuuttuja  $D$ .
- Yrityksen saama tuotto  $\pi(q)$  on siis satunnaismuuttuja:

$$\pi(q) = \underbrace{p \min(D, Zq)}_{\text{myyntitulot}} - \underbrace{cZq}_{\text{kustannukset}} \quad . \quad (5)$$

myytymäärä
myyntimäärä

- Tehtävänäsi on löytää  $q$  jolla tuoton odotusarvo maksimoituu.

## Kotitehtävä: Newsvendor-malli


1. Satunnaismuuttuja  $Z \sim \text{Tas}[0,1]$  ja  $D \sim \text{Tas}[0,300]$ . Ratkaise Mathematicalla tuoton odotusarvon analyttinen lauseke. Odotusarvon saat integroimalla

$$\begin{aligned} & \mathbb{E}[\pi(q)] \\ &= \mathbb{E}[p \min(D, qZ) - cqZ] \\ &= \int_0^{300} \int_0^1 f_D(d) f_Z(z) (p \min(qz, d) - cqz) dz dd, \end{aligned} \tag{6}$$

missä  $f_D$  ja  $f_Z$  ovat  $D$ :n ja  $Z$ :n tiheysfunktiot.

-  Mikä on tuoton odotusarvon analyttinen lauseke.

Vinkki: Ennen integrointia on keksittävä  $f_D$  ja  $f_Z$ . Mitä ne ovat tasajakautuneille satunnaismuuttujille?

-  Liitä vastauksiisi kuva tuoton odotusarvosta tilausmäärän  $q$  funktiona.  $q \in [0, 500]$ ,  $p = 120$  ja  $c = 30$ .



## Kotitehtävä: Newsvendor-malli

2. Välttämätön ehto optimaaliselle tilausmäärälle  $q^*$  on

$$\frac{d\mathbb{E}[\pi(q^*)]}{dq} = 0 \quad (7)$$

Derivoi odotusarvon lauseke ja ratkaise nollakohta

**Solve**-komennolla.

- ✎ Mikä on optimaalisen tilausmäärän lauseke?
- ✎ Sijoita lausekkeeseen  $p = 120$  ja  $c = 30$ . Mikä on tällöin optimaalinen tilausmäärä?