

```
# -*- coding: utf-8 -*-  
"""
```

## Cap 4

```
@author: campioni  
"""
```

```
#EQUAZIONI DI LORENZ  
#USO DEL METODO ITERATIVO PER IL CALCOLO DEL MASSIMO ESPONENTE DI LYAPUNOV  
import numpy as np  
import matplotlib.pyplot as plt  
import math  
from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D  
from matplotlib import cm  
from pylab import figure, show, setp  
from termcolor import colored
```

```
def intero_num(x):  
    while True:  
        try:  
            a=int(input(x))  
            return a  
        except ValueError:  
            print()  
            print (colored('Non è un numero valido (intero). Riprova...','red'))
```

```
def virgola_num(x):  
    while True:  
        try:  
            a=float(input(x))  
            return a  
        except ValueError:  
            print()  
            print (colored('Non è un numero valido (virgola mobile).  
Riprova...','red'))
```

```
print()  
h=virgola_num('passo h = ')  
n=intero_num('numero massimo dei passi = ')  
tmax=n*h  
print()  
print(' Immissione dei valori iniziali di x , y , z')  
print()  
x10=virgola_num('Valore iniziale x1 = ')  
print()  
y10=virgola_num('Valore iniziale y1 = ')  
print()  
z10=virgola_num('Valore iniziale z1 = ')  
print()  
print()  
e=virgola_num('Perturbazione epsilon = ')  
x20=x10+e  
y20=y10+e  
z20=z10+e  
print()  
print()
```

```
A , B , C =float(10), float(28), float(8/3) # valori scelti
```

```
# definisce le 3 equazioni di Lorenz  
def fx(x,y,z,t): return A*(y-x)  
def fy(x,y,z,t): return (B*x-y-x*z)  
def fz(x,y,z,t): return (x*y-C*z)  
#a) Definisce il metodo classico di Runge-Kutta del 4° ordine
```

```

def RK45(x, y, z, fx, fy, fz, t, h):
    k1x, k1y, k1z=h*fx(x, y, z, t), h*fy(x, y, z, t), h*fz(x, y, z, t)
    k2x, k2y, k2z=h*fx(x+k1x/2, y+k1y/2, z+k1z/2, t+h/2), h*fy(x+k1x/2, y+k1y/2, z+k1z/
2, t+h/2), h*fz(x+k1x/2, y+k1y/2, z+k1z/2, t+h/2)
    k3x, k3y, k3z=h*fx(x+k2x/2, y+k2y/2, z+k2z/2, t+h/2), h*fy(x+k2x/2, y+k2y/2, z+k2z/
2, t+h/2), h*fz(x+k2x/2, y+k2y/2, z+k2z/2, t+h/2)

    k4x, k4y, k4z=h*fx(x+k3x, y+k3y, z+k3z, t+h), h*fy(x+k3x, y+k3y, z+k3z, t+h), h*fz(x+k3x, y
+k3y, z+k3z, t+h)
    return x+(k1x+2*k2x+2*k3x+k4x)/6, y+(k1y+2*k2y+2*k3y+k4y)/6, z+
(k1z+2*k2z+2*k3z+k4z)/6
tmax=n*h
t=np.linspace(0, tmax, n) #per diagrammi nel tempo
x1=np.zeros(n)
y1=np.zeros(n)
z1=np.zeros(n)
x2=np.zeros(n)
y2=np.zeros(n)
z2=np.zeros(n)
V=np.zeros(n)
V[0]=math.sqrt(3)*e
#Condizioni iniziali del punto 1
x1[0],y1[0],z1[0] = x10, y10, z10
#Condizioni iniziali del punto 2
x2[0],y2[0],z2[0] = x20, y20, z20
for i in range(1, n):
    x1[i],y1[i],z1[i] = RK45(x1[i-1],y1[i-1],z1[i-1], fx,fy,fz, t[i-1], h)
    x2[i],y2[i],z2[i] = RK45(x2[i-1],y2[i-1],z2[i-1], fx,fy,fz, t[i-1], h)
    a=(x2[i]-x1[i])
    b=(y2[i]-y1[i])
    c=(z2[i]-z1[i])
    a1=math.sqrt (a**2+b**2+c**2)
    V[i]=a1 #lista della distanza tra le due traiettorie
    x2[i]=x1[i]+a*V[0]/V[i] #normalizza ad ogni passo
    y2[i]=y1[i]+b*V[0]/V[i]
    z2[i]=z1[i]+c*V[0]/V[i]
Ls=0
for i in range (2000,n): #calcola dopo 2000 passi
    Lf=math.log(abs(V[i]/V[0]))
    Ls +=Lf
Lyapunov=Ls/(n+1-2000)/h
print()
plt.subplots(facecolor='olive')
plt.rcParams['axes.facecolor'] = 'azure'
print(colored("-L'esponente maggiore di Lyapunov è %.5f"%(Lyapunov),'red'))
plt.title("DISTANZA TRA I DUE PUNTI. Lorenz") # diagramma x , y
plt.xlabel(' tempo')
plt.ylabel('Distanze')
plt.grid()
plt.plot(t,V,linewidth=.5, color='r' )
plt.show()

```