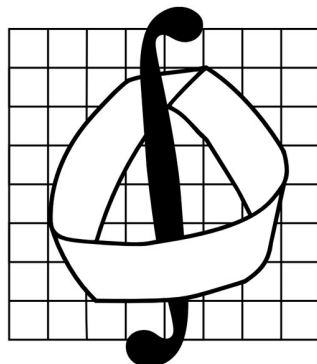


Московский государственный университет имени М. В. Ломоносова  
Механико-математический факультет  
Кафедра Теории Вероятностей



Отчёт  
студента 409 группы  
Сидоренко Артура Павловича

**Численное решение одного уравнения второго порядка**

Москва, 2020

# 1 Постановка задачи

Дана краевая задача

$$-u''(x) + b(x)u(x) = f(x), u(0) = 0, u'(1) = 0. \quad (1)$$

Требуется составить разностную схему для поиска решения задачи на отрезке  $[0, 1]$  и численно её апробировать. Предлагается использовать смещённую вправо сетку на  $[0, 1]$  из  $N$  узлов с шагом  $h = 2/(2N - 1)$ ,  $x_k = kh$ .

## 2 Разностная схема

Я буду руководствоваться определениями в [1], стр. 254-259 и [2], стр.27-32.

Предложим следующую разностную схему:

$$-\frac{u_{k+1} - 2u_k + u_{k-1}}{h^2} + b_k u_k = f_k, k = 1, \dots, N - 1 \quad (2)$$

$$u_0 = 0, \quad (3)$$

$$u_{N-1} = u_N, \quad (4)$$

где

$$x_k = kh, \quad (5)$$

$$h = \frac{2}{2N - 1}, \quad (6)$$

$$f_k = f(x_k), \quad (7)$$

$$b_k = b(x_k). \quad (8)$$

Проверим свойство аппроксимации на решении. Подставим в (2)  $u_k = u(x_k)$ , где  $u$  - решение (1). По формуле Тейлора

$$u(x_{k+1}) = u(x_k) + u'(x_k)h + \frac{h^2}{2}u''(x_k) + \frac{h^3}{3}u'''(x_k) + \frac{h^4}{24}u^{IV}(x_k + \xi), \quad (9)$$

$$u(x_{k+1}) = u(x_k) - u'(x_k)h + \frac{h^2}{2}u''(x_k) - \frac{h^3}{3}u'''(x_k) + \frac{h^4}{24}u^{IV}(x_k - \eta). \quad (10)$$

После вычитаний получим выражение

$$-u''(x_k) - \frac{h^2}{24}(u^{IV}(x_k + \xi) + u^{IV}(x_k - \eta)) + b(x_k)u(x_k) - f(x_k), k = 1, \dots, N - 1. \quad (11)$$

Свойство, что  $u$  - решение, позволяет сократить часть слагаемых, и останется лишь  $\frac{h^2}{24}(u^{IV}(x_k + \xi) + u^{IV}(x_k - \eta))$ . Эта выкладка даёт аппроксимацию  $\|L_h(u)_h - f_h\|_{C_h} = O(h^2)$ . Из этого сразу следует  $\|L_h(u)_h - f_h\|_{L_h^2} = O(h^2)$ , где норма  $L_h^2$  порождена скалярным произведением  $(u, v) = \sum_1^{N-1} u_k v_k$ . Эта выкладка доказывает следующую теорему.

**Theorem 2.1.** *Схема (2) – (4) обеспечивает второй порядок аппроксимации задачи (1).*

Следующий шаг - это проверка устойчивости схемы. Выкладка приведена в разделе 5.

Теорема Филиппова позволяет объединить аппроксимацию и устойчивость для случая линейных дифференциальных операторов и получить вывод о сходимости приближённых решений к настоящему.

**Theorem 2.2.** *Схема (2)-(2) имеет второй порядок сходимости.*

*Доказательство.* Немедленно следует из теоремы Филиппова, см. [1], стр.259. □

### 3 Приведение разностной задачи к системе линейных уравнений

Вначале перепишем изначальное условие разностной задачи. Заметим, что  $u_0$  И  $u_N$  определяются однозначно по другим компонентам  $u$ . Положим  $\tilde{u} = (u_k)_{k=1, \dots, N-1}$ . Тогда мы можем переписать (2) – (4) в виде

$$A\tilde{u} + B\tilde{u} = f, \tag{12}$$

$$u_0 = 0, \tag{13}$$

$$u_{N-1} = u_N, \tag{14}$$

где  $B = \text{diag}(b_1, \dots, b_N - 1)$ ,

$$A = \begin{pmatrix} 2/h^2 & -1/h^2 & 0 & \dots & 0 \\ -1/h^2 & 2/h^2 & -1/h^2 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \\ \dots & \dots & \dots & -1/h^2 & 1/h^2 \end{pmatrix}. \tag{15}$$

Для краткости положим  $A + B = D$ .

В следующих двух секциях обсудим два подхода к решению этой системы

### 4 Метод прогонки

Данный метод является частным случаем метода Гаусса для случая трёхдиагональных матриц. Он обеспечивает время решения  $O(N)$ . Выпишем основные формулы.

Пусть дана СЛУ  $Cy = f$ , где  $f = (f_0, \dots, f_N)^T$ ,

$$C = \begin{pmatrix} c_0 & -b_0 & 0 & 0 & \dots & \dots & \dots & \dots \\ -a_1 & c_1 & -b_1 & 0 & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & -a_2 & c_2 & -b_2 & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & -a_{N-2} & c_{N-2} & b_{N-2} & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & 0 & -a_{N-1} & c_{N-1} & b_{N-1} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & 0 & 0 & -a_N & c_N \end{pmatrix}. \quad (16)$$

Идея в том, чтобы выразить

$$y_k = \alpha_k y_k + 1 + \beta_k y_k + 1, k = 0, \dots, N \quad (17)$$

После некоторых расчётов (см. [2], стр. 54-55), можно убедиться, что

$$\alpha_{k+1} = \frac{b_k}{c_k - \alpha_k a_k}, \quad (18)$$

$$\beta_{k+1} = \frac{f_k + a_k \beta_k}{c_k - \alpha_k a_k}, \quad (19)$$

$$\alpha_0 = \beta_0 = 0. \quad (20)$$

Алгоритм вначале выделяет память под два массива для  $\alpha$  и  $\beta$  и высчитывает числа. Далее идёт обратный ход. Начиная с  $y_N = \beta_{N+1}$ , последовательно ищутся все  $y_k$  по формуле (17).

## 5 Метод Фурье

Другой возможный метод требует предварительного знания о матрице, с которой надо работать. Поэтому мы разберём только случай  $b(x) = \text{const}$ , т.е.  $B = bI$ . Для матрицы  $A$ , опеределённой в (15), можно решить спектральную задачу и получить следующий ответ.

**Theorem 5.1.** *Собственные числа матрицы  $A$  - это*

$$\lambda_j = \frac{4}{h^2} \sin^2\left(\frac{1}{2}\pi h\left(j - \frac{1}{2}\right)\right), j = 1, \dots, N-1 \quad (21)$$

*а собственные векторы  $y^j$  - это*

$$y_k^j = \sqrt{2} \sin\left(\pi h\left(j - \frac{1}{2}\right)k\right). \quad (22)$$

*Если ввести скалярное произведение  $(u, v) = \sum_1^{N-1} u_k v_k h$ , то тогда (22) образуют ортобазис в  $\mathbb{R}^{N-1}$ .*

Вернёмся к системе  $(A + B)y = f$ . Разложим  $y$  по базису собственных векторов:  $y = \sum_1^{N-1} c_j y^j$ ,  $c_j = (y, y^j)$ . Скалярно дмножив обе части на  $y^j$ , получим  $\lambda_j c_j + b c_j = (f, y^j)$ , откуда

$$c_j = \frac{(f, y^j)}{\lambda_j + b}. \quad (23)$$

Данный метод требует аналитического исследования конкретной матрицы, так что выгода есть только в конвейерном использовании одной и той же матрицы. Время работы алгоритма составляет  $O(N^2)$ , что хуже метода прогонки.

Приведём доказательство устойчивости схемы, применяя технику, показанную выше.

**Theorem 5.2.** *Схема (2)-(2) устойчива.*

*Доказательство.* Доказывать мы будем для случая, когда  $b$  переменна.

Примем  $B = \text{diag}(b_k)$ . Тогда (2) перепишется в виде

$$Ay + By = f. \quad (24)$$

По теореме 5.1 имеем

$$y = \sum_j a_j y^j, f = \sum_j c_j y^j, \quad (25)$$

где  $y^j$  - собственные вектора. Заметим, что

$$Ay = \sum_j a_j \lambda_j y^j, By = \sum_j a_j B y^j. \quad (26)$$

Скалярное умножение (24) на  $y^k$  даст  $\lambda_k a_k + a_k (B y^k, y^k) = c_k$ , откуда

$$a_k = \frac{c_k}{\lambda_k + (B y^k, y^k)}. \quad (27)$$

Заметим, что  $(B y^k, y^k) \geq 0$ . Далее,

$$\|y\|_h^2 = \sum_j a_j^2 \leq \frac{1}{\lambda_{min}^2} c_j^2 \leq \frac{\|f\|_h^2}{\lambda_{min}^2}. \quad (28)$$

Заметим, что по первому замечательному пределу

$$\lambda_{min} = \frac{4}{h^2} \sin^2\left(\frac{1}{4}\pi h\right) \rightarrow \frac{\pi^2}{4} > 0, \quad (29)$$

так что имеем, что для всех  $h$  верно  $\|y\|_h \leq M \|f\|_h$ , где  $M$  не зависит от  $h$ . Таким образом, при небольшом изменении правой части решение не сильно меняется.

Теперь исследуем устойчивость по граничным условиям. Положим  $y_0 = \epsilon_0$ . Тогда при замене  $z_n = y_n - \epsilon_0$  в (2) выносится слагаемое вида  $b_k \epsilon_0$ , которое будет ограничено в норме  $\|\dots\|_h$ , так что всё сводится к предыдущему случаю. Для другого граничного условия всё аналогично.

□

## 6 Численное решение

Все эти методы были реализованы в программе на C++11. Кратко опишем её работу.

Для хранения массивов используется стандартный контейнер `std::vector`, что позволяет не следить за отчиской памяти во время работы. Данные разностной задачи содержатся в структуре `task`, данные же для решения системы линейных уравнений – в структуре `lin_sys`. Функция `progonka` осуществляет решение СЛУ методом прогонки, функция `prerepare_progonka` переводит разностную задачу на язык СЛУ, а затем запускается `progonka`. Функция `fourier` осуществляет решение разностной задачи при помощи метода Фурье. При этом `fourier` работает только если параметр  $b$  есть константа, иначе – выводит исключение `std::invalid_argument`.

Результатом работы являются выходные файлы `output_zero.txt`, `output_10k.txt` и `output_var.txt`, состоящие из нескольких колонок. Проверка велась на уравнениях с правой частью такой, что точным решением будем  $u(x) = xe^x - 2ex$ . Выбирались  $b = 0$ ,  $b = 10^4$  и переменная  $b(x) = \sqrt{x + 0.42} \sin(x + 0.4242)e^x$ .

Опишем строение выходных файлов. Столбец `Number of segments` – это параметр  $N$ , `L2 norm between Exact and Progonka` – это  $L_h^2$  - норма разности между точным решением и решением, полученным методом прогонки, `L2 norm between Exact and Fourier` –  $L_h^2$ -норма разности между точным решением и решением, полученным методом Фурье. Колонка `L2 norm between Progonka and Fourier` показывает разницу между двумя приближёнными решениями. Этого и предыдущего столбца нет в `output_var.txt`. Она должна быть равна нулю с точностью до вычислительной погрешности. Последняя колонка `Factor(L2 norm / h ** 2)` – это частное колонки `L2 norm between Exact and Progonka` и  $h^2$ . Результат в этой колонке выходит на константу с ростом  $N$ , что подтверждает факт о втором порядке точности метода.

## Список литературы

- [1] Н.С. Бахвалов, А.А. Корнев, Е.В. Чижонков, *Численные методы. Задачи и упражнения*, Москва, Дрофа, 2009.
- [2] А.А. Корнев, *Лекции по курсу 'Численные методы'*, Москва, Издательство попечительского совета механико-математического факультета МГУ, 2018.