

Вопрос 1.14

Решение линейного и нелинейного уравнений теплопроводности разностными методами в одномерном и многомерном случаях. Метод прогонки. Понятие о методах расщепления.

Г л а в а II

РАЗНОСТНЫЕ СХЕМЫ ДЛЯ УРАВНЕНИЙ С ПОСТОЯННЫМИ КОЭФФИЦИЕНТАМИ

В этой главе изучаются разностные схемы для простейших нестационарных уравнений: одномерного уравнения теплопроводности и уравнения колебаний струны. Построены двухслойные и трехслойные схемы с погрешностью аппроксимации $O(\tau + h^2)$, $O(\tau^2 + h^2)$ и $O(\tau^2 + h^4)$ для первой, второй и третьей краевых задач. Излагаются два способа исследования устойчивости разностных схем: метод разделения переменных и метод энергетических неравенств.

§ 1. Уравнение теплопроводности с постоянными коэффициентами

Для выяснения методов построения разностных схем в случае нестационарных задач, а также методов их исследования рассмотрим одномерное уравнение теплопроводности с постоянными коэффициентами.

1. Исходная задача. Процесс распространения тепла на прямой описывается уравнением теплопроводности (см., например, А. Н. Тихонов и А. А. Самарский [6])

$$c\rho \frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial x} \left(k \frac{\partial u}{\partial x} \right) + \bar{f}, \quad (1)$$

где $u = u(x, t)$ — температура, c — теплоемкость единицы массы, ρ — плотность, k — коэффициент теплопроводности, \bar{f} — плотность тепловых источников, т. е. количество тепла, выделяющегося в единицу времени на единице длины. Коэффициенты теплопроводности и теплоемкости могут зависеть не только от x , t , но и от температуры u (в этом случае уравнение называется ква-

зилинейным). Если k и $c\rho$ постоянны, то уравнение (1) записывают в виде

$$\frac{\partial u}{\partial t} = a^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \tilde{f}, \quad a^2 = \frac{k}{c\rho}, \quad \tilde{f} = \frac{\bar{f}}{c\rho}, \quad (2)$$

где a^2 — коэффициент температуропроводности.

Без ограничения общности можно считать $a = 1$ и записывать уравнение (2) в виде

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + f. \quad (3)$$

В самом деле, вводя $x' = x/a$ и вновь обозначая x' через x , получим (3). Если ищется решение уравнения (2) на отрезке $0 \leq x \leq l$, то обычно пользуются безразмерными переменными

$$x' = x/l, \quad t' = a^2 t/l^2.$$

В этих переменных уравнение (2) записывается в виде (3), причем $0 \leq x' \leq 1$, а $f = l^2 \tilde{f}/a^2$.

Мы будем рассматривать первую краевую задачу для уравнения (3) в прямоугольнике

$$\bar{D} = (0 \leq x \leq 1, 0 \leq t \leq T).$$

Требуется найти непрерывное в \bar{D} решение $u = u(x, t)$ задачи

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial t} &= \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + j(x, t), \quad 0 < x < 1, \quad 0 < t \leq T, \\ u(x, 0) &= u_0(x), \quad 0 \leq x \leq 1, \\ u(0, t) &= u_1(t), \quad u(1, t) = u_2(t), \quad 0 \leq t \leq T. \end{aligned} \right\} \quad (I)$$

2. Семейство шеститочечных схем. Введем сетки

$$\bar{\omega}_h = \{x_i = ih, i = 0, 1, \dots, N\}, \quad \omega_\tau = \{t_j = j\tau, j = 0, 1, \dots, j_0\}$$

и сетку в \bar{D} :

$$\bar{\omega}_{h\tau} = \bar{\omega}_h \times \omega_\tau = \{(ih, j\tau), i = 0, 1, \dots, N, j = 0, 1, \dots, j_0\}$$

с шагами $h = 1/N$ и $\tau = T/j_0$. Обозначим через y_i^j значение в узле (x_i, t_j) сеточной функции y , определенной на $\bar{\omega}_{h\tau}$. Заменяя производную $\frac{\partial u}{\partial t}$ первой разностной производной, а $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$ — второй разностной производной $u_{\bar{x}\bar{x}}$ и вводя произвольный вещественный параметр σ , рассмотрим однопараметрическое семейство разностных схем

$$\frac{y_i^{j+1} - y_i^j}{\tau} = \Lambda(\sigma y_i^{j+1} + (1 - \sigma) y_i^j) + \varphi_i^j, \quad 0 < i < N, \quad 0 \leq j < j_0. \quad (4)$$

Схему (4) будем называть иногда *схемой с весами*.

Краевые и начальные условия аппроксимируем точно

$$y_0^l = u_1^l, \quad y_N^l = u_2^l, \quad (5)$$

$$y_i^0 = y(x_i, 0) = u_0(x_i). \quad (6)$$

Здесь φ_i^l — сеточная функция, аппроксимирующая правую часть f уравнения (3), например,

$$\varphi_i^l = f(x_i, t_{j+0.5}), \quad t_{j+0.5} = t_j + 0.5\tau,$$

а

$$\Lambda y_i = y_{\bar{x}, i} = (y_{i-1} - 2y_i + y_{i+1})/h^2.$$

Разностную задачу, определяемую условиями (4) — (6), будем называть задачей (II).

Разностная схема (4) написана на шеститочечном шаблоне, состоящем из узлов

$$(x_{i \pm 1}, t_{j+1}), \quad (x_i, t_{j+1}), \quad (x_{i \pm 1}, t_j), \quad (x_i, t_j)$$

(см. рис. 5, в) с центром в точке (x_i, t_{j+1}) . Уравнение (4) пишется в узлах (x_i, t_{j+1}) , $i = 1, 2, \dots, N-1$, $j+1 = 1, 2, \dots, j_0$, называемых внутренними узлами. Множество всех внутренних узлов сетки $\bar{\omega}_{ht}$ будем обозначать

$$\omega_{ht} = \{(x_i, t_j), 1 \leq i \leq N-1, 1 \leq j \leq j_0\}.$$

Краевые и начальные условия (5) и (6) пишутся в граничных узлах сетки $\bar{\omega}_{ht}$.

Множество узлов сетки $\bar{\omega}_{ht}$, лежащих на прямой $t = t_j$, обычно называют *слоем*. Схема (4) содержит значения искомой функции y на двух слоях и поэтому называется *двухслойной* схемой.

От выбора параметра σ , как мы убедимся в дальнейшем, зависят точность и устойчивость схемы (4).

Рассмотрим схемы, соответствующие частным значениям σ . При $\sigma = 0$ получаем четырехточечную схему (рис. 5, а)

$$\frac{y_i^{l+1} - y_i^l}{\tau} = \Lambda y_i^l + \varphi_i^l,$$

или

$$y_i^{l+1} = (1 - 2\gamma) y_i^l + \gamma(y_{i-1}^l + y_{i+1}^l) + \tau\varphi_i^l, \quad \gamma = \tau/h^2, \quad (7)$$

определенную на шаблоне (x_i, t_{j+1}) , (x_i, t_j) , $(x_{i \pm 1}, t_j)$. Значение y_i^{l+1} в каждой точке слоя $t = t_{j+1}$ (нового слоя) выражается по явной формуле (7) через значения y_i^l на слое $t = t_j$ (на старом слое). Так как при $t = 0$ задано начальное значение $y_i^0 = u_0(x_i)$, то формула (7) позволяет последовательно определить значения y на любом слое. Схема (7) называется *явной*.

Если $\sigma \neq 0$, то схема (4) называется *неявной двухслойной схемой*. При $\sigma \neq 0$ для определения y_i^{l+1} на новом слое получаем систему алгебраических уравнений

$$\sigma \Lambda y_i^{l+1} - \frac{1}{\tau} y_i^{l+1} = -F_i^l, \quad F_i^l = \frac{1}{\tau} y_i^l + (1 - \sigma) \Lambda y_i^l + \Phi_i^l, \quad (8)$$

$$i = 1, \dots, N-1$$

с краевыми условиями

$$y_0^{l+1} = u_1^{l+1}, \quad y_N^{l+1} = u_2^{l+1}.$$

Решение этой системы находится методом прогонки (см. гл. I, § 1, п. 9). Укажем еще две схемы.

При $\sigma = 1$ имеем *схему с опережением* или *чисто неявную схему*

$$\frac{y_i^{l+1} - y_i^l}{\tau} = \Lambda y_i^{l+1} + \Phi_i^l. \quad (9)$$

При $\sigma = 0,5$ получаем *шеститочечную симметричную схему*

$$\frac{y_i^{l+1} - y_i^l}{\tau} = \frac{1}{2} \Lambda (y_i^{l+1} + y_i^l) + \Phi_i^l \quad (10)$$

(называемую иногда схемой Кранка — Никольсона).

Перейдем к выяснению вопросов о погрешности аппроксимации и точности схемы с весами (4).

3. Погрешность аппроксимации. Чтобы ответить на вопрос о точности схемы (4) — (6), нужно сравнить решение $y = y_i^l$ задачи (4) — (6) с решением $u = u(x, t)$ задачи (I). Так как $u(x, t)$ — непрерывное решение задачи (I), то положим $u_i^l = u(x_i, t_l)$ и рассмотрим разность

$$z_i^l = y_i^l - u_i^l.$$

Для оценки сеточной функции z_i^l на слое выберем некоторую норму $\|\cdot\|$, например, одну из следующих норм:

$$\|z\| = \|z\|_C = \max_{0 \leq i \leq N} |z_i|, \quad \|z\| = \left(\sum_{i=1}^{N-1} z_i^2 h \right)^{1/2}.$$

Перейдем к безиндексным обозначениям, полагая (см. гл. I, § 1, п. 2)

$$y_i^l = y, \quad y_i^{l+1} = \hat{y}, \quad y_t = (\hat{y} - y)/\tau.$$

Перепишем задачу (4) — (6) в виде

$$\left. \begin{aligned} y_t &= \Lambda (\sigma \hat{y} + (1 - \sigma) y) + \Phi, & (x, t) &\in \omega_{h\tau}, \\ y(0, t) &= u_1(t), \quad y(1, t) = u_2(t), & t &\in \omega_\tau, \\ y(x, 0) &= u_0(x), & x &\in \bar{\omega}_h. \end{aligned} \right\} \quad (II)$$

Найдем условия, определяющие $z = y - u$. Подставляя $y = z + u$ в (II) и считая u заданной функцией, получим для z задачу

$$\left. \begin{aligned} z_t &= \Lambda(\sigma \hat{z} + (1 - \sigma)z) + \psi, & (x, t) \in \omega_{h\tau}, \\ z(0, t) &= z(1, t) = 0, & t \in \omega_\tau, \\ z(x, 0) &= 0, & x \in \bar{\omega}_h, \end{aligned} \right\} \quad (\text{III})$$

где

$$\psi = \Lambda(\sigma \hat{u} + (1 - \sigma)u) - u_t + \varphi \quad (11)$$

— погрешность аппроксимации схемы (II) на решении $u = u(x, t)$ уравнения (I).

Напомним определение порядка аппроксимации (см. гл. I, § 1, п. 3). Схема (II) аппроксимирует уравнение (I) с порядком (m, n) или имеет аппроксимацию $O(h^m + \tau^n)$ на решении $u = u(x, t)$ уравнения (I), если $\|\psi(x, t)\|_{(2)} = O(h^m + \tau^n)$ или $\|\psi\|_{(2)} \leq M(h^m + \tau^n)$ для всех $t \in \omega_\tau$, где M — положительная постоянная, не зависящая от h и τ , а норма $\|\cdot\|_{(2)}$ — некоторая норма на сетке ω_h .

Перейдем к оценке порядка аппроксимации схемы (II), предполагая, что $u = u(x, t)$ имеет нужное по ходу изложения число производных по x и t . Будем пользоваться обозначениями:

$$\dot{u} = \frac{\partial u}{\partial t}, \quad u' = \frac{\partial u}{\partial x}, \quad \bar{u} = u(x_i, t_{j+0.5}).$$

Разложим $u = u(x, t)$ по формуле Тейлора в окрестности точки $(x_i, \bar{t} = t_{j+0.5})$. Пользуясь формулами

$$\hat{u} = 0.5(\hat{u} + u) + 0.5(\hat{u} - u) = 0.5(\hat{u} + u) + 0.5\tau u_t,$$

$$u = 0.5(\hat{u} + u) - 0.5\tau u_t,$$

$$\sigma \hat{u} + (1 - \sigma)u = 0.5(\hat{u} + u) + (\sigma - 0.5)\tau u_t,$$

перепишем ψ в виде

$$\psi = 0.5\Lambda(\hat{u} + u) + (\sigma - 0.5)\tau \Lambda u_t - u_t + \varphi.$$

Подставляя сюда выражения

$$\Lambda u = u'' + \frac{h^2}{12} u^{(4)} + O(h^4) = Lu + \frac{h^2}{12} L^2 u + O(h^4), \quad Lu = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2},$$

$$\hat{u} = \bar{u} + 0.5\tau \dot{\bar{u}} + \frac{\tau^2}{8} \ddot{\bar{u}} + O(\tau^3),$$

$$u = \bar{u} - 0.5\tau \dot{\bar{u}} + \frac{\tau^2}{8} \ddot{\bar{u}} + O(\tau^3),$$

$$0.5(\hat{u} + u) = \bar{u} + \frac{\tau^2}{8} \ddot{\bar{u}} + O(\tau^3), \quad u_t = \dot{\bar{u}} + O(\tau^2),$$

получим

$$\psi = (L\bar{u} - \dot{\bar{u}} + \varphi) + (\sigma - 0.5)\tau L\dot{\bar{u}} + \frac{h^2}{12} L^2 \bar{u} + O(\tau^2 + h^4). \quad (12)$$

Отсюда видно, что $\psi = (\sigma - 0,5) \tau L\bar{u} + O(h^2 + \tau^2)$ при $\varphi = \bar{f} = f(x, t_{j+0,5})$, так как $\dot{u} = Lu + f$. Учитывая, что $L\dot{u} = L^2u + Lf = u^{(4)} + f''$ и $L^2u = L\dot{u} - Lf$, из (12) получаем

$$\psi = (\varphi - \bar{f}) + \left[(\sigma - 0,5) \tau + \frac{h^2}{12} \right] L\bar{u} - \frac{h^2}{12} L\bar{f} + O(h^4 + \tau^2). \quad (13)$$

Приравняем нулю выражение в квадратных скобках и найдем

$$\sigma = \frac{1}{2} - \frac{h^2}{12\tau} = \sigma_*. \quad (14)$$

При этом значении $\sigma = \sigma_*$ и φ , равном

$$\varphi = \bar{f} + \frac{h^2}{12} L\bar{f},$$

схема (II) имеет аппроксимацию $O(h^4 + \tau^2)$, т. е. $\psi = O(h^4 + \tau^2)$. Порядок аппроксимации схемы не нарушится, если мы заменим f'' выражением $\hat{f}_{xx} = \Lambda \hat{f}$, т. е. положим $\varphi = \bar{f} + (h^2 \Lambda \bar{f})/12$ или

$$\varphi_i^j = \frac{5}{6} \hat{f}_i^{j+1/2} + \frac{1}{12} (\hat{f}_{i-1}^{j+1/2} + \hat{f}_{i+1}^{j+1/2}). \quad (15)$$

Эта формула удобней для вычислений.

Пусть $C_n^m(\bar{D})$ — класс функций, имеющих m производных по x и n производных по t , непрерывных в \bar{D} . Из формул (13) и (14) ясно, что схема (II) имеет аппроксимацию 1) $O(h^2 + \tau^2)$ при $\sigma = 0,5$, $\varphi = \bar{f}$ или $\varphi = \bar{f} + O(h^2 + \tau^2)$, если $u \in C_3^4$, 2) $O(h^2 + \tau)$ при любом $\sigma \neq 0,5$, $\varphi = \bar{f} + O(h^2 + \tau)$, например, $\varphi = \hat{f}$ или $\varphi = f$, если $u \in C_2^4$, 3) $O(h^4 + \tau^2)$ при $\sigma = \sigma_*$ и φ , заданной формулой (15), если $u \in C_3^6$.

Схему (II) с $\sigma = \sigma_*$ и $\varphi = \bar{f} + \frac{h^2}{12} \Lambda \bar{f}$ называют обычно *схемой повышенного порядка точности*.

Выбор правой части φ должен быть подчинен требованию соблюдения порядка аппроксимации при данном σ . Так, при $\sigma = 0,5$ можно полагать φ равным $\varphi = 0,5(\hat{f} + f)$, $\varphi = \bar{f}$ и т. д.

Из (13) видно, что погрешность $O(h^2 + \tau^2)$ может достигаться и при $\sigma \neq 0,5$, если положить

$$\sigma = 0,5 + h^2 \alpha / \tau,$$

где α — любая постоянная, не зависящая от h и τ . В этом случае σ зависит от h и τ . Произвол в выборе α ограничен условием устойчивости схемы (достаточно взять $\alpha > -1/4$, см. п. 4).

Метод прогонки

Для решения систем $Ax = b$ с трехдиагональной матрицей наиболее часто применяется *метод прогонки*, являющийся адаптацией метода Гаусса к этому случаю.

Запишем систему уравнений

$$\begin{aligned} d_1 x_1 + e_1 x_2 &= b_1 \\ c_2 x_1 + d_2 x_2 + e_2 x_3 &= b_2 \\ c_3 x_2 + d_3 x_3 + e_3 x_4 &= b_3 \\ \dots &\dots \dots \\ c_{n-1} x_{n-2} + d_{n-1} x_{n-1} + e_{n-1} x_n &= b_{n-1} \\ c_n x_{n-1} + d_n x_n &= b_n \end{aligned}$$

в матричном виде: $A x = b$ где

$$A = \begin{bmatrix} d_1 & e_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ c_2 & d_2 & e_2 & 0 & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & \dots & 0 & c_{n-1} & d_{n-1} & e_{n-1} \\ 0 & \dots & 0 & 0 & c_n & d_n \end{bmatrix}$$

Выпишем формулы метода прогонки в порядке их применения.

1. Прямой ход метода прогонки (вычисление вспомогательных величин):

$$\alpha_2 = -e_1 / d_1$$

$$\beta_2 = b_1 / d_1$$

$$\alpha_{i+1} = -e_i / [d_i + c_i \alpha_i], i=2, \dots, n-1$$

$$\beta_{i+1} = [-c_i \beta_i + b_i] / [d_i + c_i \alpha_i], i=2, \dots, n-1$$

(1.9)

2. Обратный ход метода прогонки (нахождение решения):

$$x_n = [-c_n \beta_n + b_n] / [d_n + c_n \alpha_n]$$

$$x_i = \alpha_{i+1} x_{i+1} + \beta_{i+1}, i = n-1, \dots, 1$$

(1.10)

Метод прогонки можно применять, если нигде в формулах знаменатели не равны нулю. В [\[2, стр.134\]](#) доказано следующее

УТВЕРЖДЕНИЕ 1.1 Для применимости формул метода прогонки достаточно выполнения условий диагонального преобладания у матрицы A , то есть

$$|d_i| \geq |c_i| + |e_i|$$

причем хотя бы одно неравенство должно быть строгим.

Методы расщепления

8.1. Понятие о методах расщепления

Рассмотрим дифференциальную задачу для уравнения в частных производных с постоянными коэффициентами:

$$\frac{\partial u}{\partial t} + Au = 0; x \in \Omega_x, t \in \Omega_t, u|_{\Gamma} = u_{\Gamma}, u(t_0) = u_0. \quad (8.1)$$

Здесь оператор $A \geq 0$ — положительный дифференциальный оператор с постоянными коэффициентами. В запись оператора A входят производные по пространственным переменным. Для любого ненулевого элемента выполнено $(A\varphi, \varphi) \geq 0$. Γ — граница области интегрирования Ω_x ; Λ — разностный оператор, аппроксимирующий A . Можно проверить, что разностное уравнение

$$\frac{u^{n+1} - u^n}{\tau} + \Lambda \frac{u^{n+1} - u^n}{2} = 0, u^0 = u_0 \quad (8.2)$$

аппроксимирует (8.1) со вторым порядком по τ (схема Кранка - Никольсон). Заметим, что (8.2) можно трактовать как результат попеременного применения явной и неявной схем первого порядка аппроксимации, записанных на интервалах $[t^n, t^{n+1/2}]$, $[t^{n+1/2}, t^{n+1}]$

$$\begin{aligned} \frac{u^{n+1/2} - u^n}{\tau/2} + \Lambda u^n &= 0, \\ \frac{u^{n+1} - u^{n+1/2}}{\tau/2} + \Lambda u^{n+1} &= 0. \end{aligned} \quad (8.3)$$

Исключая из уравнений (8.3) значения функции на промежуточном слое по времени (с полуцелым индексом), получим (8.2). Если $A = A(t)$, то

$$\frac{u^{n+1} - u^n}{\tau} + \Lambda^n \frac{u^{n+1} + u^n}{2} = 0 \quad (8.4)$$

при этом разностный оператор также является положительным:

$$(\Lambda_n u, u) \geq 0,$$

а решение на следующем слое по времени может быть записано в операторном виде следующим образом:

$$u^{n+1} = (E + \frac{\tau}{2} \Lambda^n)^{-1} (E - \frac{\tau}{2} \Lambda^n) u^n,$$

или

$$u^{n+1} = T^n u^n,$$

где

$$T^n = (E + \frac{\tau}{2} \Lambda^n)^{-1} (E - \frac{\tau}{2} \Lambda^n).$$

Для доказательства устойчивости полученного разностного уравнения умножим скалярно (8.4) на $(u^n + u^{n+1})/2$, получим

$$\frac{(u^{n+1}, u^{n+1}) - (u^n, u^n)}{2\tau} - \left(\Lambda^n \frac{u^{n+1} + u^n}{2}, \frac{u^{n+1} + u^n}{2} \right) = 0 \quad (8.5)$$

Так как в силу положительности разностного оператора $(\Lambda^n u, u) \geq 0$, то из (8.5) следует, что $\|u^{n+1}\| \leq \|u^n\|$, чем и обеспечена устойчивость схемы. Если разностный оператор Λ (пространственные разности) выбран в виде полусуммы разностных операторов на верхнем и нижнем слоях по времени

$$\frac{1}{2}(\Lambda^{n+1/2} + \Lambda^n) = \Lambda^{n+1/2},$$

то схема имеет второй порядок аппроксимации по τ .

8.2. Метод расщепления первого и второго порядка точности по τ

8.2.1. Локально - одномерные схемы

Положим, что дифференциальный оператор A и соответствующий ему разностный оператор Λ можно представить в виде суммы операторов, каждый из которых включает производные лишь по одной пространственной переменной и разности лишь вдоль одного направления соответственно. Всего пространственных направлений N . Такие дифференциальные и разностные операторы будем называть **локально - одномерными**. И дифференциальный, и разностный операторы записываются в виде суммы локально - одномерных:

$$A = \sum_{i=1}^N A_i, \Lambda = \sum_i \Lambda_i.$$

Для однородной задачи можно выписать схему **расщепления по направлениям**:

$$\begin{aligned} \frac{u^{n+1/N} - u^n}{\tau} + \Lambda_1 u^{n+1/N} &= 0, \\ \frac{u^{n+2/N} - u^{n+1/N}}{\tau} + \Lambda_2 u^{n+2/N} &= 0, \\ &\dots \\ \frac{u^{n+1} - u^{n-(N-1)/N}}{\tau} + \Lambda_N u^{n+1} &= 0. \end{aligned}$$

Получена система разностных уравнений, каждое из которых не аппроксимирует исходное дифференциальное, но может быть легко решено (методом прогонки вдоль соответствующего направления, если разностные операторы содержат лишь первые и вторые разности). Тем не менее, последовательно примененные друг за другом, они дают на следующем слое по времени решение с разумной точностью. Говорят, что имеет место **суммарная аппроксимация** — результирующий оператор послойного перехода получился аппроксимирующим. Описанный выше способ называется иногда методом дробных шагов, и уже встречался при решении многомерного уравнения теплопроводности.

Для неоднородной задачи один из возможных вариантов схемы расщепления имеет вид

$$\begin{aligned}
& \frac{u^{n+1/N} - u^n}{\tau} + \Lambda_1 u^{n+1/N} = 0, \\
& \frac{u^{n+2/N} - u^{n+1/N}}{\tau} + \Lambda_2 u^{n+2/N} = 0, \\
& \dots \\
& \frac{u^{n+1} - u^{n+(N-1)/N}}{\tau} + \Lambda_n u^{n+1} = f^n.
\end{aligned}$$

Возможны и другие способы учета правой части, например, введение ее во все уравнения с весовыми множителями, которые подбираются из условий наилучшей суммарной аппроксимации (минимизации ошибки аппроксимации на следующем слое по времени).

Приведенные выше схемы расщепления по направлениям абсолютно устойчивы.