

## 3. МЕТОД КОНЕЧНЫХ РАЗНОСТЕЙ

### 3.1. Понятие о сеточных методах

Наряду с аналитическими методами для решения задач математической физики активно используют численные методы. Роль этих методов возросла в связи с развитием вычислительной техники. Разумеется, богатые возможности современных компьютеров — серьезный аргумент в пользу численных методов. Но это не уменьшает роль аналитических методов. Скорее, каждое из направлений математической физики заняло свою естественную нишу: аналитические методы позволяют упростить математическое описание исследуемого процесса и провести качественный анализ его течения. Численные методы позволяют получить конкретное числовое описание протекающего процесса, но по этому описанию трудно, если вообще возможно, делать какие-либо заключения о качественных особенностях исследуемого процесса.

Чтобы довести решение задачи "до числа", нужно вписаться в особенности процесса вычислений. Решить задачу численно можно лишь с конечным числом неизвестных. Поэтому для численного решения задачи математической физики, для которой характерно изменение некоторой величины в некоторой пространственно-временной области, ее необходимо приближенно заменить некоторым дискретным аналогом. Для этого в пространственно-временной области выбирают конечное число точек. Всю совокупность точек называют **сеткой**, а каждую отдельную точку — **узлом сетки**. Дифференциальное уравнение, граничные и начальные условия заменяют соотношениями между значениями искомой величины в узлах сетки. Например, в задаче о распространении тепла в объеме  $V \subset \mathbb{R}^3$  в течение времени  $0 \leq t \leq T$  необходимо найти функцию  $u(x, t)$ , описывающую температуру в точке  $x \in V$  в момент времени  $t$ . В четырехмерной области  $V \times [0, T]$  выбирают набор узлов  $(x_i, t_i)$ ,  $i = \overline{1, N}$ , и вместо уравнений исходной задачи формируют уравнения, связывающие значения  $u_i = u(x_i, t_i)$  температуры в выбранных узлах. Таким образом, краевая задача, содержащая дифференциальное (а возможно, и интегральное) уравнение, заменяется системой в общем случае нелинейных уравнений.

Описанная процедура, называемая **дискретизацией**, позволяет в случае успеха получить значения неизвестной функции в узлах сетки. Если эти значения достаточно точны, а узлы сетки расположены достаточно часто в пространственно-временной области, то значения неизвестной функции в других точках области можно получить с помощью методов интерполяции, позволяющих воссоздать функцию по ее значениям в некотором конечном наборе точек.

Такова общая схема. Описанная схема не единственна. Возможны другие подходы к приближенному решению краевой задачи, не связанные с выбором сетки в пространственно-временной области. Если численный метод следует предложенной схеме, т.е. основан на выборе сетки, то его относят к **сеточным методам**. Сеточные методы различаются по способу выбора сетки и правилам формирования уравнений, связывающих значения неизвестной функции в узлах сетки.

Не следует рассчитывать на то, что в результате дискретизации задачи математической физики мы получим систему уравнений, которая даст точные значения неизвестной функции в узлах сетки. Уравнения, связывающие значения искомой величины в узлах сетки, строят на основе каких-либо общих принципов, которые позволяют приближенно заменить дифференциальное уравнение и краевые условия соотношениями между значениями величины в близлежащих узлах. Эти принципы позволяют надеяться лишь на то, что при увеличении количества узлов и при уменьшении расстояний между соседними узлами ошибка, возникающая при дискретизации, будет неограниченно уменьшаться.

Это означает, что в конкретном сеточном методе речь идет не о выборе фиксированной сетки и формировании уравнений, связывающих значения величины в узлах, а о выборе бесконечной серии  $\{S^N\}$  сеток, такой, что количество узлов в этих сетках неограниченно возрастает, а расстояние между ближайшими узлами сеток стремится к нулю. Метод также должен определять формирование сеточных уравнений для каждой сетки в выбранной серии. В таком случае мы будем говорить о **сеточной схеме**, понимая под этим набор правил формирования серии сеток и соответствующих систем сеточных уравнений. Качество сеточной схемы (и сеточного метода вообще) определяется тем, как быстро решение дискретной задачи для сетки с номером  $N$  при  $N \rightarrow \infty$  сходится к решению краевой задачи (и сходится ли вообще).

Исходную краевую задачу можно записать как операторное уравнение  $Lu = f$ , в котором  $u$  — неизвестная функция,  $L$  — оператор, объединяющий левые части дифференциального уравнения и краевых условий, а  $f$  — правые части дифференциального уравнения и краевых условий. Например, для одномерной краевой задачи

$$\begin{cases} u_t - a^2 u_{xx} = \gamma(x, t), \\ u(x, 0) = \varphi(x), \\ u(0, t) = \mu(t), \\ u(l, t) = \nu(t) \end{cases}$$

можно рассмотреть линейное пространство дважды непрерывно дифференцируемых функций  $u(x, t)$  и в нем линейный оператор  $L$ , который каждой функции  $u(x, t)$  ставит в соответствие упорядоченный набор

$$L(u) = (u_t - a^2 u_{xx}, u(x, 0), u(0, t), u(l, t)),$$

являющийся элементом соответствующего линейного пространства. Тогда краевую задачу можно записать в виде  $Lu = f$ , где  $f$  — это упорядоченный набор

$$f = (\gamma(x, t), \varphi(x), \mu(t), \nu(t)).$$

Рассматриваемые линейные пространства бесконечномерны. При дискретизации операторное уравнение  $Lu = f$  заменяется серией уравнений  $\hat{L}_N \hat{u}_N = \hat{f}_N$ , в котором  $\hat{u}_N$  — **сеточная функция**, т.е. некоторая функция, определенная в узлах сетки  $S^N$ ,  $\hat{L}_N$  — векторная функция, описывающая левые части сеточных уравнений, а  $\hat{f}_N$  — вектор, описывающий правые части сеточных уравнений.

Сравнить решение исходной краевой задачи с решением ее дискретного аналога можно лишь в узлах сетки. Пусть  $u_N$  — сеточная функция, определенная на сетке  $S^N$ , значениями которой являются значения в узлах сетки решения  $u$  краевой задачи  $L(u) = f$ . Решение дискретного аналога тем точнее, чем меньше величина  $\|\hat{u}_N - u_N\|_N$ , где  $\|\cdot\|_N$  — какая-либо норма в линейном пространстве сеточных функций на сетке  $S^N$ . Если  $\|\hat{u}_N - u_N\|_N \rightarrow 0$  при  $N \rightarrow \infty$ , то говорят, что **сеточная схема сходится** к решению краевой задачи.

Описанный способ оценки точности дискретизации не является единственно возможным. Как правило, сравнение сложных математических объектов осуществляется в рамках того или иного линейного пространства, зачастую бесконечномерного, и строится на базе той или иной нормы. Чтобы сравнить функцию  $u(x, t)$  непрерывных аргументов с сеточной функцией  $\hat{u}_N$ , их надо привести к какому-то одному виду. Если есть оператор  $P$ , действующий из пространства функций  $u(x, t)$  в пространство сеточных функций  $\hat{u}_N$ , то отличие функции  $u(x, t)$  от  $\hat{u}_N$  можно характеризовать величиной  $\|P(u) - \hat{u}_N\|_N$ . Сужение функции  $u(x, t)$  на узлы сетки как раз и играет роль оператора  $P$ .

Сходимость сеточной схемы к решению краевой задачи означает адекватность дискретной математической модели, получаемой в рамках этой схемы, соответствующей непрерывной математической модели, т.е. краевой задаче. Качество сеточной схемы характеризуется еще одним свойством — ее **устойчивостью**. Под это понимается непрерывная зависимость решения

сеточной задачи от исходных данных. Под исходными данными понимаются значения правых частей краевой задачи, левые части краевой задачи характеризуют закон развития соответствующего процесса и закон взаимодействия с окружающей средой. При дискретизации исходные данные включаются в систему нелинейных уравнений как значения правых частей и коэффициентов уравнений. Незначительное изменение исходных данных означает, что произошли незначительные изменения в начальном состоянии процесса или в состоянии окружающей среды. Такие изменения не должны приводить к резкому, скачкообразному изменению решения дискретной задачи. Устойчивость сеточной схемы — ее внутреннее свойство, никак не связанное с краевой задачей, для которой используется эта схема. Просто некоторые коэффициенты в системе нелинейных уравнений могут варьироваться, а устойчивость означает непрерывную зависимость решения системы от этих коэффициентов.

Исследовать сеточную схему на сходимость — достаточно сложное дело. В этом исследовании помогают **аппроксимирующие свойства** схемы. Под этим понимается следующее. Сужение  $u_N$  решения  $u$  исходной краевой задачи  $Lu = f$  на сетку  $S^N$  не совпадает с решением  $\hat{u}_N$  дискретной задачи  $\hat{L}\hat{u}_N = \hat{f}_N$ , но близко к нему. Подставив  $u_N$  в дискретное операторное уравнение, т.е. вычислив  $\hat{L}u_N$ , мы не получим правую часть уравнения  $\hat{f}_N$ , но значение будет близким к нему, т.е. величина  $\|\hat{L}u_N - \hat{f}_N\|_N$  будет мала. Эту величину называют **невязкой**. Невязка характеризует близость сеточных функций  $u_N$  и  $\hat{u}_N$ . При некоторых дополнительных предположениях можно утверждать, что величина  $\|u_N - \hat{u}_N\|_N$  мала тогда и только тогда, когда мала невязка. Поэтому о сходимости сеточной схемы можно судить по степени убывания к нулю невязки, соответствующей этой схеме.

Невязка интересна тем, что ее во многих случаях можно оценить в зависимости от некоторого параметра  $h_N$ , характеризующего расстояния между близкими узлами сетки, причем такая оценка, как правило, имеет вид  $o(h_N^k)$ , т.е. характеризуется порядком малости невязки по отношению к параметру  $h_N$ . В этом случае  $k$  называют **порядком аппроксимации** сеточной схемы. Оценка невязки затем используется для доказательства сходимости сеточной схемы.

Итак, анализ различных сеточных схем базируется на трех китах: сходимости, устойчивости и порядке аппроксимации. Основными являются первые два свойства, а третье носит вспомогательную роль, помогая проверить наличие первых двух.

### 3.2. Разностная аппроксимация производных

Одним из способов формирования сеточной схемы является замена частных производных в дифференциальном уравнении их разностными аналогами. Например, рассмотрим функцию одного переменного  $f(x)$ . Согласно определению производной

$$f'(x_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}.$$

Поэтому в качестве приближенного значения производной  $f'(x_0)$  в данной точке  $x_0$  можно взять отношение

$$\frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}$$

с достаточно малым значением  $h$ . В качестве приближенного значения  $f'(x_0)$  можно также использовать отношения

$$\frac{f(x_0) - f(x_0 - h)}{h} \quad \text{и} \quad \frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{2h}.$$

Качество этих разностных аналогов производной можно оценить с помощью формулы Тейлора с остаточным членом в форме Пеано. Действительно, согласно этой формуле

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + f'(x_0)h + \frac{1}{2}f''(x_0)h^2 + o(h^2).$$

и

$$f(x_0 - h) = f(x_0) - f'(x_0)h + \frac{1}{2}f''(x_0)h^2 + o(h^2).$$

Поэтому

$$\frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} - f'(x_0) = \frac{1}{2}f''(x_0)h + o(h) = O(h).$$

Аналогично

$$\frac{f(x_0) - f(x_0 - h)}{h} - f'(x_0) = -\frac{1}{2}f''(x_0)h + o(h) = O(h).$$

Оказывается, что симметричная разность дает больший порядок аппроксимации:

$$\frac{f(x_0 + h) - f(x_0 - h)}{h} - f'(x_0) = o(h) = O(h^2).$$

В этих оценках предполагается, что функция  $f(x)$  по меньшей мере дважды дифференцируема. Это не жесткое требование, так как решения краевых задач, как правило, удовлетворяют ему.

По тем же правилам можно строить приближенные формулы для производных второго порядка. Наиболее употребительной является следующая формула:

$$f''(x_0) \approx \frac{f(x_0 - h) - 2f(x_0) + f(x_0 + h)}{h^2}.$$

Оценим точность этой формулы, снова используя формулу Тейлора, но более высокой степени:

$$f(x_0 + h) = f(x_0) + f'(x_0)h + \frac{1}{2}f''(x_0)h^2 + \frac{1}{6}f'''(x_0)h^3 + O(h^4).$$

Заменяя  $h$  на  $-h$  и затем складывая две формулы, получаем

$$f(x_0 + h) + f(x_0 - h) = 2f(x_0) + f''(x_0)h^2 + O(h^4).$$

Следовательно,

$$\frac{f(x_0 - h) - 2f(x_0) + f(x_0 + h)}{h^2} - f''(x_0) = O(h^2).$$

Вообще подобные формулы можно строить следующим образом. Выберем, например, два дополнительных узла  $x_1$  и  $x_2$  и образуем выражение  $a_0f(x_0) + a_1f(x_1) + a_2f(x_2)$ . Коэффициенты  $a_i$  попробуем выбрать так, что это выражение будет близко к  $f'(x_0)$ . Для этого положим  $h_1 = x_1 - x_0$ ,  $h_2 = x_2 - x_0$  и применим формулу Тейлора соответствующей степени:

$$f(x_1) = f(x_0 + h_1) = f(x_0) + f'(x_0)h_1 + \frac{1}{2}f''(x_0)h_1^2 + o(h_1^2),$$

$$f(x_2) = f(x_0 + h_2) = f(x_0) + f'(x_0)h_2 + \frac{1}{2}f''(x_0)h_2^2 + o(h_2^2).$$

Подставив эти представления в выражение, получим

$$\begin{aligned} a_0f(x_0) + a_1f(x_1) + a_2f(x_2) &= \\ &= (a_0 + a_1 + a_2)f(x_0) + (a_1h_1 + a_2h_2)f'(x_0) + \frac{1}{2}(a_1h_1^2 + a_2h_2^2)f''(x_0) + o(h_1^2) + o(h_2^2). \end{aligned}$$

Наилучшая аппроксимация будет в том случае, когда коэффициенты  $a_i$  удовлетворяют системе уравнений

$$\begin{cases} a_0 + a_1 + a_2 = 0, \\ a_1h_1 + a_2h_2 = 1, \\ a_1h_1^2 + a_2h_2^2 = 0. \end{cases}$$

В этом случае

$$a_0f(x_0) + a_1f(x_1) + a_2f(x_2) - f'(x_0) = o(h_1^2) + o(h_2^2).$$

Записанная система при любых различных  $h_1 \neq 0$  и  $h_2 \neq 0$  имеет решение, так как определитель этой системы равен  $h_1h_2(h_2 - h_1)$ . В частном случае  $h_1 = -h_2 = h > 0$  мы придем к симметрической разности.

### 3.3. Одномерное уравнение теплопроводности

Сеточный метод, основанный на замене в дифференциальном уравнении производных конечными разностями, называют **методом конечных разностей**, а сеточную схему такого метода — **разностной схемой**<sup>\*</sup>. Метод конечных разностей накладывает определенные ограничения на структуру сетки, так как конечные разности должны составляться из значений функции в узлах сетки. Для метода конечных разностей характерно расположение узлов слоями по переменным. В простейших ситуациях (задачи с неподвижными границами) диапазон изменения времени  $t$  не связан с областью изменения пространственных переменных  $x, y, z$ . Поэтому естественно выбрать сетку следующим образом. В пространственной области  $D$  изменения переменных  $x, y, z$  выберем некоторое множество узлов  $\mathbf{x}^1, \mathbf{x}^2, \dots, \mathbf{x}^k$ . В качестве узлов пространственно-временной сетки выбираем точки  $(\mathbf{x}^i, t_j)$ , где  $t_j = t_0 + \tau j, j = 1, \dots, M$ ;  $t_0$  — начальный момент времени,  $\tau$  — шаг временной переменной, некоторое фиксированное число. Подобное расположение узлов упрощает аппроксимацию производной по времени. Совокупность узлов, соответствующих одному моменту времени, называют **временным слоем сетки**. Расположение узлов  $\mathbf{x}^i$  может определяться формой области  $D$ , видом дифференциального уравнения и граничных условий, в каких координатах они записаны (декартовых, цилиндрических, сферических).

Детали метода конечных разностей рассмотрим на конкретном примере

$$\begin{cases} c\rho \frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial x} \left( K(u(x)) \frac{\partial u}{\partial x} \right), & x \in (0, l), \quad t > 0; \\ u(x, 0) = \varphi(x); \\ u(0, t) = \mu(t); \\ K(u) \frac{\partial u}{\partial x} \Big|_{x=l} = W(t). \end{cases}$$

Сформулированная краевая задача описывает процесс распространения тепла в однородном стержне, теплоизолированном с боковых сторон. В ней  $c$  — удельная линейная теплоемкость материала стержня,  $\rho$  — линейная плотность материала стержня,  $K(u)$  — коэффициент теплопроводности, зависящий от температуры.

Мы имеем дело с нелинейным дифференциальным уравнением<sup>\*\*</sup>. На левом конце стержня ( $x = 0$ ) поддерживается определенная температура  $\mu(t)$ . На правом конце задан режим теплообмена, при котором в стержень поступает поток тепла  $W(t)$ . Функция  $\varphi(x)$  описывает начальное распределение температур.

**Разностная схема.** Для сформулированной задачи наиболее простой является прямоугольная сетка  $W_h^\tau$  с узлами  $w_i^j = (x_i, t_j)$ ,  $i = 0, \bar{N}, j = 0, \bar{M}$ , где  $x_i = ih, t = j\tau$ , параметры  $h$  и  $\tau$  определяют шаг сетки по переменным  $x$  и  $t$ . В области определения должно уместиться целое число шагов сетки, т.е. должно выполняться соотношение  $l = hN$ , величина  $T = \tau M$  — это период времени, на котором решается задача.

Сеточная функция  $\mathbf{v}$  в данном случае представляет собой двумерный массив (матрицу)  $\{v_i^j\}$ , в котором значение  $v_i^j$  соответствует узлу  $w_i^j$ . Выбор сетки упрощает аппроксимацию дифференциального уравнения, так как узлы сетки расположены слоями по переменным. Аппроксимация производной по времени не вызывает затруднений — об этом чуть позже. Обсудим, как аппроксимировать дифференциальный оператор по переменному  $x$ . Сложность состоит в том, что в него входит неизвестная функция. Один из возможных вариантов — следующая формула:

$$\frac{\partial}{\partial x} \left( K(u) \frac{\partial u}{\partial x} \right) (x_i, t_j) \sim \frac{1}{h} \left( K_{i+}^j \frac{u_{i+1}^j - u_i^j}{h} - K_{i-}^j \frac{u_i^j - u_{i-1}^j}{h} \right),$$

<sup>\*</sup>Часто термин "разностная схема" отождествляют с термином "сеточная схема", так как сеточные методы, основанные на конечных разностях, наиболее распространенные.

<sup>\*\*</sup>Если  $K$  зависит от  $x$ , но не от  $u$ , то это линейное дифференциальное уравнение.

в которой задействованы три узла сетки. В ней величины  $K_{i+}^j$  и  $K_{i-}^j$  символизируют в некотором смысле среднее значение  $K(u)$  на отрезках  $[x_j, x_{j+1}]$  и  $[x_{j-1}, x_j]$ . Про  $K(u)$  ничего не известно, кроме ее значений в узлах сетки  $K_i^j = K(u_i^j)$ . Но, с другой стороны, речь идет о приближении. Поэтому естественно считать, что

$$K_{i+}^j = \frac{K_{i+1}^j + K_i^j}{2}, \quad K_{i-}^j = \frac{K_i^j + K_{i-1}^j}{2}.$$

Частную производную по времени можно аппроксимировать одной из формул

$$\frac{\partial u}{\partial t}(x_i, t_j) \sim \frac{u_i^{j+1} - u_i^j}{\tau}, \quad \frac{\partial u}{\partial t}(x_i, t_j) \sim \frac{u_i^j - u_i^{j-1}}{h},$$

В результате мы для каждого внутреннего узла сетки получим уравнение, связывающее значение сеточной функции в этом узле со значениями сеточной функции в трех соседних узлах. При этом в зависимости от выбора аппроксимации для производной по времени появляется две разностные схемы. В первом случае уравнение связывает три смежных узла  $j$ -го слоя сетки с одним узлом  $(j+1)$ -го слоя (рис. 3.1). Во втором случае сеточное уравнение связывает один узел  $j$ -го слоя сетки с тремя смежными узлами  $(j+1)$ -го слоя (рис. 3.2). Конфигурацию узлов, входящих в сеточное уравнение, называют **шаблоном сетки**.

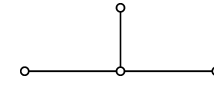


Рис. 3.1

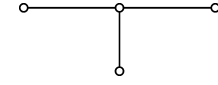


Рис. 3.2

Шаблон на рис. 3.1 соответствует сеточному уравнению

$$\frac{u_i^{j+1} - u_i^j}{\tau} = \frac{K_{i+}^j (u_{i+1}^j - u_i^j) - K_{i-}^j (u_i^j - u_{i-1}^j)}{h^2},$$

а шаблон на рис. 3.2 — сеточному уравнению

$$\frac{u_i^{j+1} - u_i^j}{\tau} = \frac{K_{i+}^{j+1} (u_{i+1}^{j+1} - u_i^{j+1}) - K_{i-}^{j+1} (u_i^{j+1} - u_{i-1}^{j+1})}{h^2},$$

Замена начального условия достаточно очевидна:  $u_i^0 = \varphi(x_i)$ ,  $i = \overline{0, N}$ . При такой замене значения сеточной функции на нулевом временном слое оказываются известными. Точно так же можно заменить граничное условие первого рода, которое в рассматриваемой задаче поставлено на левом конце:  $u_0^j = \mu(t_j)$ ,  $j = \overline{0, M}$ . В граничное условие второго рода (на правом конце) входит производная по  $x$ , которую естественно заменить конечной разностью, и коэффициент теплопроводности  $K(u)$ , который интерпретируем так же, как и при составлении сеточного уравнения. В результате приходим к "усеченным" сеточным уравнениям

$$K_{N-}^j \frac{u_N^j - u_{N-1}^j}{h} = W(t_j).$$

Для аппроксимации производной по времени можно было бы использовать симметричную конечную разность, дающую большую точность. Однако выигрыш в точности аппроксимации перечеркивается проигрышем, который возникает из-за того, что в сеточное уравнение будет входить не два, а три временных слоя. В результате сеточное уравнение усложняется.

Послойный характер сеточных взаимосвязей подсказывает порядок решения системы уравнений. Она распадается на  $M$  систем, каждая из которых соответствует одному временному слою. Действительно, если известны значения сеточной функции на  $j$ -м слое, то сеточные уравнения для узлов этого слоя плюс два граничных условия для  $(j+1)$ -го слоя составляют полную

систему уравнений для узлов  $(j+1)$ -го слоя, из которой можно найти значения сеточной функции во всех узлах этого слоя. Таким образом, процесс вычислений напоминает естественное течение процесса распространения тепла: от одного момента времени к другому. Наиболее привлекательна разностная схема с шаблоном на рис. 3.1. Для этой схемы значения сеточной функции в узлах  $(j+1)$ -го слоя находятся простым пересчетом. А в случае разностной схемы с шаблоном на рис. 3.2 мы имеем систему уравнений с  $M$  неизвестными, причем это нелинейная система, так как в сеточные уравнения входят параметры  $K_{i+}^{j+1}$  и  $K_{i-}^{j+1}$ , являющиеся функциями неизвестных значений  $(j+1)$ -го слоя. В теории разностных схем первую называют **явной разностной схемой**, а вторую — **неявной разностной схемой**. Поскольку сеточные уравнения и той, и другой разностной схемы связывают значения функции на двух слоях, о них говорят как о **двуслойных разностных схемах**. Упомянутая выше разностная схема, в которой производная по времени аппроксимируется симметричной разностью, является **трехслойной разностной схемой**.

Хотя кажется очевидным, что явная разностная схема имеет преимущество, на самом деле это не так: явная схема проигрывает неявной в вопросах устойчивости. Детали обсудим чуть позже, а здесь лишь подчеркнем, что ни той, ни другой разностной схеме нельзя отдать предпочтение: выигрыш в одном приводит к проигрышу в другом. Отметим также, что возможна смешанная разностная схема, которая получается, если в каждом внутреннем узле сетки сложить сеточные уравнения явной и неявной разностных схем с дополнительными масштабными коэффициентами (ее шаблон показан на рис. 3.3).

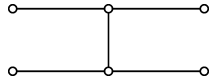


Рис. 3.3

Для дальнейшего обсуждения условимся о некоторых обозначениях. Пусть  $\Omega_h$  — линейное пространство одномерных сеточных функций, принимающих значения в точках  $x_i$ ,  $i = 0, \bar{N}$ . Элемент  $\mathbf{f}$  этого линейного пространства можно записать как  $(N+1)$ -мерный вектор  $\mathbf{f} = (f_0, \dots, f_N)$ , компоненты которого — значения сеточной функции, т.е.  $f_i = \mathbf{f}(x_i)$ ,  $i = 0, \bar{N}$ . Совокупность сеточных уравнений для  $j$ -го слоя, включая аппроксимацию граничных условий, можно рассматривать как оператор  $\Lambda^j$ , который сеточной функции  $\mathbf{f} = (f_0, \dots, f_N)$  ставит в соответствие сеточную функцию  $\mathbf{g} = (g_0, \dots, g_N)$  с компонентами

$$\begin{aligned} g_0 &= \mu(t_{j+1}), \\ g_i &= \frac{K_{i+}^j(f_{i+1} - f_i) - K_{i-}^j(f_i - f_{i-1})}{h^2}, \quad i = \overline{1, N}, \\ g_N &= K_{N-}^{j+1} \frac{f_N - f_{N-1}}{h} \end{aligned}$$

Видно, что граничные условия носят несколько инородный характер. Поэтому желательно их исключить (напомним, что в краевой задаче при рассмотрении ее как операторного уравнения граничные условия не включают в это уравнения, интерпретируя их как ограничение множества допустимых функций). Вместо  $\Omega_h$  введем другое линейное пространство  $\Omega_h^0$  сеточных функций, которые определены во внутренних узлах пространственной сетки  $x_i$ ,  $i = \overline{1, N-1}$ . Изменим сеточные уравнения для 1-го и  $(N-1)$ -го пространственных узлов, учтя граничные условия:

$$g_1 = \frac{K_{1+}^j(f_2 - f_1) - K_{1-}^j(f_1 - \mu^j)}{h^2}, \quad g_{N-1} = \frac{hW^j - K_{(N-1)-}^j(f_{N-1} - f_{N-2})}{h^2},$$

где  $\mu^j = \mu(t_j)$ ,  $W^j = W(t_j)$ . В результате приходим к оператору  $\Lambda^j$ , действующему в линейном пространстве  $\Omega_h^0$ . При этом связь сеточных функций  $\mathbf{v}^j, \mathbf{v}^{j+1} \in \Omega_h^0$ , соответствующих двум

соседним временным слоям, можно записать в виде

$$\frac{\mathbf{v}^{j+1} - \mathbf{v}^j}{\tau} = \Lambda^j \mathbf{v}^j$$

для явной разностной семы и в виде

$$\frac{\mathbf{v}^{j+1} - \mathbf{v}^j}{\tau} = \Lambda^{j+1} \mathbf{v}^j$$

для неявной разностной схемы. Смешанную разностную схему можно записать в виде

$$\frac{\mathbf{v}^{j+1} - \mathbf{v}^j}{\tau} = \alpha \Lambda^{j+1} \mathbf{v}^j + (1 - \alpha) \Lambda^j \mathbf{v}^j,$$

где  $\alpha \in [0, 1]$ , причем  $\alpha = 0$  соответствует явной схеме, а  $\alpha = 1$  — неявной.

**Устойчивость.** Для поставленной нами задачи требование устойчивости налагает ограничение на параметры сетки  $h$  и  $\tau$ . Рассмотрим смешанную разностную схему, рассматривая явную и неявную схемы как частный случай смешанной. Основной вывод здесь состоит в том, что смешанная схема, определяемая параметром  $\alpha$ , является устойчивой, если

$$\left(\frac{1}{2} - \alpha\right) \max_{x \in [0, l]} K(u(x)) \frac{\tau}{h^2} \leq 1.$$

Отсюда, в частности, следует, что смешанная разностная схема при  $\alpha \geq 1/2$ , в том числе неявная схема, устойчивы при любых соотношениях  $h$  и  $\tau$ . Смешанная разностная схема при  $\alpha < 1/2$ , в том числе явная схема, устойчивы лишь при определенных сочетаниях параметров  $h$  и  $\tau$ .

Чтобы упростить выкладки, рассмотрим частный случай краевой задачи, когда коэффициент теплопроводности не зависит от температуры, т.е.  $K(u) \equiv K$ . В этом случае все операторы  $\Lambda^j$  одинаковы и определяются соотношениями

$$(\Lambda \mathbf{f})_i = \frac{K}{h^2} (f_{i-1} - 2f_i + f_{i+1}), \quad i = \overline{1, N-1}.$$

Смешанная разностная схема определяется операторным уравнением

$$\frac{\mathbf{u}^{j+1} - \mathbf{u}^j}{\tau} = \alpha \Lambda \mathbf{u}^{j+1} + (1 - \alpha) \Lambda \mathbf{u}^j, \quad (3.1)$$

граничными условиями

$$u_0^j = \mu^j, \quad K \frac{u_N^j - u_{N-1}^j}{h} = W^j, \quad j = \overline{1, M}, \quad (3.2)$$

и начальным условием

$$\mathbf{u}^0 = \varphi.$$

Эту задачу удобно свести к случаю однородных граничных условий, заменяя операторное уравнение неоднородным. Такое преобразование аналогично преобразованию непрерывной задачи: достаточно придумать функцию  $u_0$ , удовлетворяющую поставленным граничным условиям и провести замену  $u = v + u_0$ . Тогда функция  $v$  будет удовлетворять однородным граничным условиям, а в операторном уравнении появится дополнительное слагаемое, соответствующее функции  $u_0$ . В нашем случае пусть  $\mathbf{z}$  удовлетворяет граничным условиям (3.2). В операторное уравнение подставим  $\mathbf{u} = \mathbf{v} + \mathbf{z}$ . Тогда

$$\frac{\mathbf{v}^{j+1} - \mathbf{v}^j}{\tau} = \alpha \Lambda \mathbf{v}^{j+1} + (1 - \alpha) \Lambda \mathbf{v}^j + \mathbf{f}^j,$$

где

$$\mathbf{f}^j = \alpha \Lambda \mathbf{z}^{j+1} + (1 - \alpha) \Lambda \mathbf{z}^j - \frac{\mathbf{z}^{j+1} - \mathbf{z}^j}{\tau}.$$

Функцию  $\mathbf{z}$  легко выбрать. Например, можно положить  $z_i^j = 0$  при  $1 \leq i \leq N-1$ ,  $z_0^j = \mu^j$  и  $z_N^j = hW^j/K$ . Множество одномерных сеточных функций, удовлетворяющих однородным граничным условиям, т.е. функций  $\mathbf{f} \in \Omega_h$ , для которых  $f_0 = 0$  и  $f_{N-1} = f_N$ , есть подпространство в  $\Omega_h$ . Поскольку такие функции однозначно определяются своими значениями во внутренних узлах, это подпространство можно отождествить с  $\Omega_h^0$ .

Для оценки близости сеточных функций в  $\Omega_h^0$  необходимо в этом линейном пространстве ввести норму. Поскольку оно конечномерное, выбор нормы не является существенным и может проводиться из соображений удобства. В  $\Omega_h^0$  можно ввести скалярное произведение

$$(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \sum_{i=1}^{N-1} u_i v_i h$$

и норму  $|\mathbf{u}| = \sqrt{(\mathbf{u}, \mathbf{u})}$ , индуцированную скалярным произведением. Мы также будем оперировать нормой

$$\|\mathbf{u}\|_c = \max\{|u_1|, |u_2|, \dots, |u_{N-1}|\}.$$

Ошибка, получаемая при вычислении  $(j+1)$ -го слоя формируется ошибками, входящими в значения функций  $\mathbf{v}^j$  и  $\mathbf{f}^j$ . Будем считать, что эти функции имеют вид  $\mathbf{v}^j + \delta \mathbf{v}^j$  и  $\mathbf{f}^j + \delta \mathbf{f}^j$ , где символ  $\delta$  указывает на погрешность функции. Тогда основное уравнение будет иметь вид

$$\frac{(\mathbf{v}^{j+1} + \delta \mathbf{v}^{j+1}) - (\mathbf{v}^j + \delta \mathbf{v}^j)}{\tau} = \alpha \Lambda (\mathbf{v}^{j+1} + \delta \mathbf{v}^{j+1}) + (1 - \alpha) \Lambda (\mathbf{v}^j + \delta \mathbf{v}^j) + \mathbf{f}^j + \delta \mathbf{f}^j.$$

Считая, что "истинные" функции  $\mathbf{v}^j$ ,  $\mathbf{v}^{j+1}$  и  $\mathbf{f}^j$  также связаны операторным уравнением, заключаем, что

$$\frac{\delta \mathbf{v}^{j+1} - \delta \mathbf{v}^j}{\tau} = \alpha \Lambda (\delta \mathbf{v}^{j+1}) + (1 - \alpha) \Lambda (\delta \mathbf{v}^j) + \delta \mathbf{f}^j,$$

т.е. погрешности связаны тем же уравнением. Из последнего уравнения находим

$$\delta \mathbf{v}^{j+1} - \tau \alpha \Lambda (\delta \mathbf{v}^{j+1}) = \delta \mathbf{v}^j + \tau(1 - \alpha) \Lambda (\delta \mathbf{v}^j) + \tau \delta \mathbf{f}^j,$$

или

$$(E - \tau \alpha \Lambda) \delta \mathbf{v}^{j+1} = (E + \tau(1 - \alpha) \Lambda) \delta \mathbf{v}^j + \tau \delta \mathbf{f}^j.$$

Если оператор  $E - \tau \alpha \Lambda$  имеет обратный, то

$$\delta \mathbf{v}^{j+1} = (E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} (E + \tau(1 - \alpha) \Lambda) \delta \mathbf{v}^j + \tau (E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} \delta \mathbf{f}^j. \quad (3.3)$$

Как мы видим, в погрешность  $\delta \mathbf{v}^{j+1}$  входят две компоненты. Первая связана с ошибкой предыдущего слоя, а вторая — с ошибками в граничных условиях. Отметим, что оператор  $\Lambda$  является самосопряженным, так как в стандартном базисе (т.е. базисе из сеточных функций  $\mathbf{e}^k$ , для которых  $e_i^k = \delta_i^k$ ,  $i, k = \overline{1, N-1}$ , где  $\delta_i^k$  — символ Кронекера) матрица этого оператора симметрическая:

$$[\Lambda]_e = \frac{K}{h^2} \begin{pmatrix} -2 & 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -2 & \dots & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 & -1 \end{pmatrix}$$

Такой оператор приводится к диагональному виду, причем элементы соответствующей матрицы — собственные числа — могут быть найдены как решения характеристического уравнения  $\det(\Lambda - \mu E) = 0$ . Операторы

$$L = (E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} (E + \tau(1 - \alpha) \Lambda), \quad F = (E - \tau \alpha \Lambda)^{-1}$$

также являются самосопряженными. Характеристическое уравнение для  $L$  имеет вид

$$\begin{aligned} \det(L - \mu E) &= \det((E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} (E + \tau(1 - \alpha) \Lambda) - \mu E) = \\ &= \det(E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} \cdot \det((E + \tau(1 - \alpha) \Lambda) - \mu(E - \tau \alpha \Lambda)) = \\ &= \det(E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} \cdot \det(\tau(1 - \alpha + \alpha \mu) \Lambda - (\mu - 1)E) = 0. \end{aligned}$$

Следовательно, если оператор  $E - \tau \alpha \Lambda$  обратим, то уравнение  $\det(L - \mu E) = 0$  равносильно уравнению

$$\det\left(\Lambda - \frac{\mu - 1}{\tau(1 - \alpha + \alpha \mu)} E\right) = 0.$$

откуда следует, что собственные числа  $\mu_i$  оператора  $L$  связаны с собственными числами  $\lambda_i$  оператора  $\Lambda$  соотношениями

$$\frac{\mu_i - 1}{\tau(1 - \alpha + \alpha \mu_i)} = \lambda_i.$$

или

$$\mu_i = 1 + \frac{\tau \lambda_i}{1 - \alpha \tau \lambda_i}.$$

Характеристическое уравнение для оператора  $F$  имеет вид

$$\det(F - \nu E) = \det((E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} - \nu E) = \det(E - \tau \alpha \Lambda)^{-1} \cdot \det(\tau \alpha \nu \Lambda - (\nu - 1)E) = 0,$$

откуда

$$\det\left(\Lambda - \frac{\nu - 1}{\tau \alpha \nu} E\right) = 0.$$

Следовательно, собственные числа  $\nu_i$  оператора  $F$  можно найти через собственные числа  $\lambda_i$  оператора  $\Lambda$  по формулам

$$\nu_i = \frac{1}{1 - \tau \alpha \lambda_i}.$$

Найдем собственные числа оператора  $\Lambda$ . Для этого необходимо найти все нетривиальные сеточные функции  $\mathbf{v}$  из пространства  $\Omega_h^0$ , удовлетворяющие операторному уравнению  $\Lambda \mathbf{v} = \lambda \mathbf{v}$ . Оператор  $\Lambda$  на сеточных функциях является аналогом оператора  $\frac{d^2}{dx^2}$  на непрерывных функциях. Поэтому и решения операторного уравнения можно найти по аналогии. Ищем решения указанного операторного уравнения в виде

$$v_i = A \sin \omega i + B \cos \omega i, \quad i = \overline{1, N-1}.$$

Используя вид оператора  $\Lambda$ , находим

$$(\Lambda \mathbf{v})_i = \frac{K}{h^2} (v_{i-1} - 2v_i + v_{i+1}) = \frac{K}{h^2} (2 \cos \omega - 2) (A \sin \omega i + B \cos \omega i).$$

Нам остается найти среди этих функций те, которые попадают в  $\Omega_h^0$ , т.е. удовлетворяют однородным граничным условиям  $v_0 = 0$  и  $v_N = v_{N-1}$ . Из первого равенства следует, что  $B = 0$ , а из второго заключаем, что  $\sin \omega N = \sin \omega(N-1)$ , или  $2 \sin \frac{\omega}{2} \cos \omega \left(N - \frac{1}{2}\right) = 0$ . Решениями полученного уравнения будет последовательность

$$\omega_k = \frac{(2k-1)\pi}{2N-1}, \quad k \in \mathbb{Z}.$$

Они определяют  $N - 1$  независимых сеточных функций  $\mathbf{v}^k$  в соответствии с формулой

$$v_i^k = \sin \frac{(2k-1)\pi i}{2N-1}, \quad i, k = \overline{1, N-1}.$$

Собственными числами найденных собственных функций будут числа

$$\lambda_k = \frac{K}{h^2} \left( 2 \cos \frac{(2k-1)\pi}{2N-1} - 2 \right) = -\frac{4K}{h^2} \sin^2 \frac{(2k-1)\pi}{2(2N-1)}, \quad k = \overline{1, N-1}$$

В частности, получаем  $-4K/h^2 \leq \lambda_k \leq 0$ , а максимальное по модулю собственное число равно

$$\lambda_{\max} = -\frac{4K}{h^2} \cos^2 \frac{\pi}{2N-1}.$$

Оператор  $E - \tau\alpha\Lambda$  обратим, так как уравнение  $(E - \tau\alpha\Lambda)\mathbf{v} = 0$  имеет только тривиальное решение. Действительно, это уравнение равносильно уравнению  $\Lambda\mathbf{v} = (\tau\alpha)^{-1}\mathbf{v}$ , но линейный оператор  $\Lambda$  не имеет положительных собственных чисел, а значит, и  $(\tau\alpha)^{-1}$  не является собственным числом  $\Lambda$ .

Поскольку оператор  $E - \tau\alpha\Lambda$  обратим, все ранее выписанные равенства, базирующиеся на предположении обратимости этого оператора, корректны.

Перейдем к оценке ошибки  $\mathbf{v}^{j+1}$ . Из равенства (3.3) получаем

$$|\delta\mathbf{v}^{j+1}| \leq |L(\delta\mathbf{v}^j)| + \tau|F(\delta\mathbf{f}^j)| \leq \|L\| |\delta\mathbf{v}^j| + \tau\|F\| |\delta\mathbf{f}^j|. \quad (3.4)$$

Евклидовы нормы операторов  $L$  и  $F$  легко находятся через их собственные числа (собственно, именно для этого и определялся их спектр):

$$\|L\| = \max |\mu_i| = \max \left\{ 1 - \frac{\frac{4K\tau}{h^2} \sin^2 \frac{\pi}{2(2N-1)}}{1 + \alpha \frac{4K\tau}{h^2} \sin^2 \frac{\pi}{2(2N-1)}}, \left| 1 - \frac{\frac{4K\tau}{h^2} \cos^2 \frac{\pi}{2N-1}}{1 + \alpha \frac{4K\tau}{h^2} \cos^2 \frac{\pi}{2N-1}} \right| \right\},$$

$$\|F\| = \max |\nu_i| = \max \frac{1}{1 - \tau\alpha\lambda_i} = \frac{1}{1 + \alpha \frac{4K\tau}{h^2} \sin^2 \frac{\pi}{2(2N-1)}} \leq 1.$$

Два слагаемых в правой части неравенства (3.4) имеют разный характер. Первое является итерационным и в простейшей ситуации  $\mathbf{f}^j = 0$  получаем

$$|\delta\mathbf{v}^j| \leq \|L\|^j |\delta\mathbf{v}^0|$$

Чтобы погрешность оставалась ограниченной, необходимо выполнение условия  $\|L\| \leq 1$ . Но это выполняется, если

$$\frac{\frac{4K\tau}{h^2}}{1 + \alpha \frac{4K\tau}{h^2}} \leq 2.$$

что равносильно неравенству

$$\left( \frac{1}{2} - \alpha \right) \frac{4K\tau}{h^2} \leq 1. \quad (3.5)$$

При этом условии, применяя итерационно неравенство (3.4) и учитывая, что  $\|F\| \leq 1$ , получаем

$$|\mathbf{v}^j| \leq |\mathbf{v}^0| + \tau \sum_{k=0}^{j-1} |\delta\mathbf{f}^k| \leq |\mathbf{v}^0| + \tau j \max_{k=0, j-1} |\delta\mathbf{f}^k| \leq |\mathbf{v}^0| + T \max_{k=0, M-1} |\delta\mathbf{f}^k|,$$

что и означает устойчивость разностной схемы.

В общем случае ( $K = K(u)$ ) анализ разностной схемы на устойчивость усложняется, так как операторы  $\Lambda^j$  уже не будут линейными. Но в конечном счете все сводится к получению оценок типа условия Липшица  $|f(x) - f(y)| \leq C|x - y|$ . Причем такие оценки можно сперва получать в малом, когда  $K$  можно считать постоянным, а затем объединять оценки по всей области. В конечном счете условие устойчивости разностной схемы в нелинейном случае получается в следующем виде:

$$\left( \frac{1}{2} - \alpha \right) \frac{4K_{\max}\tau}{h^2} \leq 1, \quad (3.6)$$

где  $K_{\max}$  — максимальное значение коэффициента теплопроводности в области  $[0, l] \times [0, T]$ .

Вместо значения  $K_{\max}$ , которое можно определить лишь, зная искомую функцию  $u(x, t)$ , следует использовать какую-либо оценку сверху этой величины. Отметим, что в силу послыного характера разностной схемы в условии устойчивости можно вместо  $K_{\max}$  использовать на каждом  $j$ -м шаге максимальное значение  $K$  в области  $t_j \leq t \leq t_{j+1}$ . Это значение близко максимальному значению  $K_{\max}^j$  на прямой  $t = t_j$ . Учитывая это, можно использовать, например, явную схему с переменным шагом по времени, который подбирается так, что выполняется условие устойчивости

$$\left( \frac{1}{2} - \alpha \right) \frac{4K_{\max}^j\tau}{h^2} \leq 1.$$

Это обеспечивает устойчивость разностной схемы, поскольку погрешность вычислений при переходе на очередной слой не возрастает.

**Аппроксимация и сходимость.** Для установления сходимости рассматриваемой разностной схемы к решению исходной непрерывной задачи необходимо оценить разность сеточной функции  $\hat{u}$  — решения разностной задачи  $\hat{L}\hat{u} = \hat{f}$  — и сеточной функции  $u_s$  — сужения функции  $u$  на сетку  $S$  (индекс  $N$  сетки опущен). Различие оценивается по норме, т.е. величиной  $|u_s - \hat{u}|$ . Как отмечалось, об этой величине можно судить по невязке  $\hat{L}(u_s - \hat{u}) = \hat{L}u_s - \hat{f}$ . В самом деле, в данном контексте устойчивость означает существование обратного оператора  $\hat{L}^{-1}$ , являющегося непрерывным. Поскольку в рассматриваемой ситуации (краевая задача для уравнения теплопроводности с  $K = \text{const}$ ) оператор  $\hat{L}$  является линейным, непрерывность равносильна ограниченности. Здесь мы имеем

$$|u_s - \hat{u}| \leq \|\hat{L}^{-1}\| |\hat{L}u_s - \hat{f}|,$$

и скорость сходимости к нулю невязки такая же, как и скорость сходимости разности  $|u_s - \hat{u}|$ .

Учитывая метод дискретизации задачи, заключаем, что замена дифференциального уравнения разностным происходит с порядком аппроксимации  $O(\tau + h^2)$ . Это верно для любого смешанного варианта разностной схемы, но при  $\alpha = 1/2$  из-за дополнительной симметрии порядок аппроксимации равен  $O(\tau^2 + h^2)$ .

Однако в краевой задаче кроме дифференциального уравнения имеются граничные условия. В данном случае на левом конце краевое условие дискретной задачи в точности соответствует условию непрерывной задачи. А на правом конце в граничное условие входит первая производная, которая при дискретизации заменяется разностью. Порядок такой аппроксимации  $O(h)$ . Это хуже, чем порядок аппроксимации дифференциального уравнения, что, разумеется, ухудшает качество разностной схемы. На практике используют более сложные аппроксимации граничного условия второго рода, обеспечивающие порядок  $O(h^2)$ . Мы такие аппроксимации рассматривать не будем, тем более что погоня за высоким порядком аппроксимации — палка о двух концах: поскольку дискретизация позволяет считать значения искомой функции только в узловых точках, значения в других точках вычисляют методами интерполяции. Точность интерполяции напрямую зависит от того, насколько плавно меняется функция. Выигрывая в высоком порядке аппроксимации на разностной схеме, мы можем все потерять на интерполяции.

**Решение разностной задачи.** Метод решения разностной задачи зависит от того, какой вариант разностной схемы выбран. В случае явной схемы речь идет о простом пересчете, так

как значения сеточной функции на очередном слое явно выражаются через значения сеточной функции на предыдущем слое. Этим явная схема привлекательна, но при этом (как и для смешанных схем с  $\alpha < 1/2$ ) необходимо обеспечивать устойчивость соответствующим подбором параметров  $h$  и  $\tau$ . В нелинейном случае трудность состоит в том, что такой подбор нельзя обеспечить заранее, так как в условие устойчивости входит неизвестная функция (через  $K$ ). Возможен вариант с меняющимся от слоя к слою значением  $\tau$ : вычислив очередной слой, мы можем рассчитать значения  $K_i^j$  и найти среди них максимальное. Используя найденное значение, можно рассчитать предельное значение  $\tau$  для текущего слоя, при котором разностная схема сохраняет устойчивость. Подобный подход может привести к слишком малым расстояниям между временными слоями и в конечном счете оказаться неэффективным. Его можно признать удовлетворительным, когда зависимость  $K$  от  $u$  невысокая.

В случае смешанной или неявной схемы решение разностной задачи приводит к решению системы уравнений при переходе от слоя к слою. Рассмотрим сначала случай  $K = \text{const}$ . В этом случае переход от слоя к слою связан с решением системы линейных уравнений, определяемых операторным уравнением

$$(E - \tau\alpha\Lambda)\mathbf{v}^{j+1} = (E + \tau(1 - \alpha)\Lambda)\mathbf{v}^j$$

относительно вектора неизвестных  $\mathbf{v}^{j+1}$ . Это уравнение связывает значения сеточной функции во внутренних узлах сетки, и к нему необходимо добавить два граничных условия. В результате получаем систему линейных уравнений

$$\begin{cases} v_0^j = \mu^j, \\ ((E - \tau\alpha\Lambda)\mathbf{v}^{j+1})_i = (E + \tau(1 - \alpha)\Lambda)\mathbf{v}^j_i, & i = \overline{1, N-1}, \\ -v_{N-1} + V_N = \frac{h}{K}W^j, \end{cases}$$

где

$$(\Lambda\mathbf{f})_i = \frac{K}{h^2}(f_{i-1} - 2f_i + f_{i+1}).$$

Положим  $\rho = \frac{K\tau}{h^2}$ ,  $b_0^j = \mu^j$ ,  $b_i^j = (E + \tau(1 - \alpha)\Lambda)\mathbf{v}^j_i$ ,  $i = \overline{1, N-1}$ ,  $B_N = \frac{h}{K}W^j$ . Тогда система линейных уравнений будет иметь вид  $A\mathbf{v}^{j+1} = \mathbf{b}^j$  с трехдиагональной матрицей

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ -\alpha\rho & 1 + 2\alpha\rho & -\alpha\rho & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\alpha\rho & 1 + 2\alpha\rho & \dots & 0 & 0 & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & -\alpha\rho & 1 + 2\alpha\rho & -\alpha\rho \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Системы с трехдиагональной матрицей решают методом прогонки (он описан ниже).

В нашем случае  $K$  зависит от неизвестной функции. В разностное уравнение смешанной схемы для  $j$ -го слоя входят параметры  $K_{i+}^{j+1}$  и  $K_{i-}^{j+1}$ , выражающиеся через неизвестные значения  $v_i^{j+1}$ . Для решения получающейся системы нелинейных уравнений можно использовать следующую итерационную процедуру. На первом шаге в качестве приближений параметров  $K_{i+}^{j+1}$  и  $K_{i-}^{j+1}$  используем их аналоги  $j$ -го слоя  $K_{i+}^j$  и  $K_{i-}^j$ . Это превращает систему уравнений в линейную с соответствующей трехдиагональной матрицей, которую можно решить методом прогонки. Решением системы будет сеточная функция  $\mathbf{v}^{j,1}$ , близкая к  $\mathbf{v}^{j+1}$ . С помощью  $\mathbf{v}^{j,1}$  уточним значения параметров  $K_{i+}^{j+1}$  и  $K_{i-}^{j+1}$  и снова решим линейную систему, получив сеточную функцию  $\mathbf{v}^{j,2}$ . Опять уточняем значения и решаем систему и т.д.

Поскольку в процессе решения разностной задачи мы получаем лишь приближенное решение, причем, как правило, невысокой точности (две-три значащие цифры), то в рамках этого

итерационного процесса также не следует добиваться высокой точности. Практически достаточно провести две-три итерации.

**Метод прогонки.** Систему линейных уравнений с трехдиагональной матрицей можно записать в следующем виде

$$\begin{cases} v_0 - \varkappa_1 v_1 = \mu_1, \\ a_i v_{i-1} - c_i v_i + b_i v_{i+1} = -f_i, & i = \overline{1, N-1}, \\ -\varkappa_2 v_{N-1} + v_N = \mu_2. \end{cases} \quad (3.7)$$

Для решения такой системы используют **метод прогонки**, который представляет собой частный случай метода Гаусса.

Из первого уравнения выразим  $v_0$  и подставим во второе уравнение. Получим уравнение, связывающее переменные  $v_1$  и  $v_2$ . Из этого уравнения выразим  $v_1$  и подставим в третье уравнение и т.д. На каждом шаге мы получаем уравнение

$$v_i = \alpha_{i+1} v_{i+1} + \beta_{i+1}. \quad (3.8)$$

Коэффициенты  $\alpha_i$  и  $\beta_i$  можно определить по соответствующим формулам, которые можно вывести следующим образом. Предположим, что на  $(i-1)$ -м шаге получено уравнение  $v_{i-1} = \alpha_i v_i + \beta_i$ . Подставим это представление  $v_{i-1}$  в основное уравнение системы  $a_i v_{i-1} - c_i v_i + b_i v_{i+1} = -f_i$ . В результате получим

$$(\alpha_i a_i - c_i) v_i + b_i v_{i+1} + f_i + \beta_i a_i = 0,$$

откуда

$$v_i = \frac{b_i}{c_i - \alpha_i a_i} v_{i+1} + \frac{f_i + \beta_i a_i}{c_i - \alpha_i a_i}.$$

Таким образом, сравнивая с (3.8), заключаем, что

$$\alpha_{i+1} = \frac{b_i}{c_i - \alpha_i a_i}, \quad \beta_{i+1} = \frac{f_i + \beta_i a_i}{c_i - \alpha_i a_i}, \quad i = \overline{1, N-1}.$$

На первом шаге  $\alpha_1 = \varkappa_1$  и  $\beta_1 = \mu_1$ .

На последнем  $(N-1)$ -м шаге получаем уравнение  $v_{N-1} = \alpha_N v_N + \beta_N$ . Значение  $v_{N-1}$  из него подставляем в последнее уравнение системы. Получим  $-\varkappa_2(\alpha_N v_N + \beta_N) + v_N = \mu_2$ , откуда

$$v_N = \frac{\mu_2 + \beta_N \varkappa_2}{1 - \alpha_N \varkappa_2}.$$

Найденное значение  $V_N$  затем позволяет по формулам (3.8) найти остальные значения неизвестных.

Система (3.7) определена, т.е. имеет и притом единственное решение, если выполняются соотношения

$$\begin{aligned} |\varkappa_i| &\geq 1, & i = 1, 2, & \quad |\varkappa_1| + |\varkappa_2| > 2, \\ |c_i| &\geq |a_i| + |b_i|, & i = \overline{1, N-1}. \end{aligned}$$

(в этом случае говорят, что матрица имеет диагональное преобладание).

### 3.4. Одномерное волновое уравнение

Рассмотрим задачу малых колебаний однородной струны длины  $l$ , для которой заданы начальное положение и начальные скорости, а также законы движения концов струны. В рамках математической физики такая задача формулируется следующим образом:

$$\begin{cases} u_{tt} = a^2 u_{xx}, & 0 < x < l, \quad t > 0; \\ u|_{t=0} = \varphi(x), & u_t|_{t=0} = \psi(x), \\ u|_{t=0} = \mu(t), & u|_{x=l} = \nu(t). \end{cases}$$

Для решения этой задачи сеточным методом выберем равномерную прямоугольную сетку с узлами  $(x_i, t_j)$ ,  $i = \overline{0, N}$ ,  $j = \overline{0, M}$ , где  $x_i = ih$ ,  $t_j = j\tau$ ,  $h = \frac{l}{N}$ ,  $\tau = \frac{T}{M}$ . Частные производные заменим соответствующими конечными разностями. В результате дифференциальное уравнение заменится разностным уравнением

$$\frac{u_i^{j+1} - 2u_i^j + u_i^{j-1}}{\tau^2} = a^2 \frac{u_{i-1}^j - 2u_i^j + u_{i+1}^j}{h^2}, \quad i = \overline{1, N-1}, \quad j = \overline{1, M-1},$$

а начальное условие  $u_t|_{t=0} = \psi(x)$  — разностным соотношением

$$\frac{u_i^1 - u_i^0}{\tau} = \psi_i, \quad i = \overline{1, N-1}.$$

Другое начальное условие и граничные условия в разностной задаче реализуются точно:

$$u_i^0 = \varphi_i, \quad i = \overline{0, N}; \quad u_0^j = \mu^j, \quad u_N^j = \nu^j, \quad j = \overline{1, M}.$$

Получена полная система уравнений, связывающая значения сеточной функции  $u_i^j$  в узлах выбранной сетки. Эта система, как и в случае уравнения теплопроводности может решаться послойно. По начальному положению струны определяются значения сеточной функции на нулевом слое, т.е. при  $j = 0$ . По начальным скоростям определяются значения сеточной функции на первом слое. Наконец, по разностному уравнению можно вычислить значения сеточной функции во внутренних узлах  $(j+1)$ -го слоя по уже известным значениям двух предыдущих слоев. Значения в граничных узлах  $(j+1)$ -го слоя находятся из граничных условий.

Учитывая вид разностного уравнения, заключаем, что полученная разностная схема явная. Разностное уравнение связывает пять узлов сетки: узел  $(x_i, t_j)$  и четыре прилегающих узла. Соответствующий шаблон называется „крестом“ (рис. 3.4). Как и в случае уравнения теплопроводности, явная разностная схема оказывается условно устойчивой, т.е. она устойчива только при определенных соотношениях шагов  $h$  и  $\tau$  сетки.

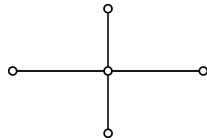


Рис. 3.4

Аппроксимация производных конечными разностями дает порядок аппроксимации  $O(h^2 + \tau^2)$  для дифференциального уравнения и  $O(h^2 + \tau)$  для второго начального условия (начальных скоростей). Чтобы повысить порядок аппроксимации начального условия до такого же, как и порядок аппроксимации дифференциального уравнения, можно использовать два примыкающих узла сетки. В соответствии с формулой Тейлора

$$\frac{u_i^1 - u_i^0}{\tau} = \psi_i + \frac{\tau}{2} u_{tt}(x_i, t_j) + O(\tau^2).$$

Заменив неизвестное значение  $u_{tt}$  с помощью дифференциального уравнения на  $a^2 u_{xx}$ , а затем частную производную по  $x$  — второй конечной разностью, получим следующий вариант аппроксимации второго начального условия с порядком  $O(h^2 + \tau^2)$ :

$$\frac{u_i^1 - u_i^0}{\tau} = \psi_i + \frac{\tau}{2} \frac{u_{i-1}^0 - 2u_i^0 + u_{i+1}^0}{h^2}.$$

**Устойчивость разностной схемы „крест“.** Для исследования полученной разностной схемы модифицируем ее так, чтобы граничные условия были однородными. Это равносильно замене в разностном уравнении граничных узлов известными значениями. После этого в разностном уравнении граничные узлы будут отсутствовать, что равносильно нулевым значениям сеточной функции в них. Но при этом разностное уравнение станет неоднородным:

$$\frac{u_i^{j+1} - 2u_i^j + u_i^{j-1}}{\tau^2} = a^2 \frac{u_{i-1}^j - 2u_i^j + u_{i+1}^j}{h^2} + f_i^j, \quad i = \overline{1, N-1}, \quad j = \overline{1, M-1},$$

где

$$f_i^j = \begin{cases} \frac{a^2 \mu^j}{h^2}, & i = 1; \\ 0, & 1 < i < N-1; \\ \frac{a^2 \nu^j}{h^2}, & i = N-1. \end{cases}$$

Далее, введем обозначение  $\mathbf{u}^j$  для  $j$ -го временного слоя. Тогда разностное уравнение примет вид

$$\frac{\mathbf{u}^{j+1} - 2\mathbf{u}^j + \mathbf{u}^{j-1}}{\tau^2} = \frac{a^2}{h^2} \Lambda \mathbf{u}^j + \mathbf{f}^j,$$

где  $(\Lambda \mathbf{u})_i = u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}$ , а  $\mathbf{f}^j$  — временной слой сеточной функции  $f_i^j$ .

Поскольку разностное уравнение линейное, задача оценки погрешности решения разностной задачи распадается на две: задачу учета погрешности начальных условий, которые можно представить как ошибки  $\delta \mathbf{u}^0$  и  $\delta \mathbf{u}^1$  на первых двух слоях, вычисляемых с помощью начальных условий, и задачу учета ошибок  $\delta \mathbf{f}^j$  сеточной функции  $\mathbf{f}^j$ , вытекающих из ошибок граничных условий. Рассмотрим первую из этих задач. Считаем, что сеточная функция задана точно, а начальные условия имеют ошибки  $\delta \mathbf{u}^0$  и  $\delta \mathbf{u}^1$ . Тогда ошибки  $\delta \mathbf{u}^j$  связаны однородным разностным уравнением

$$\frac{\delta \mathbf{u}^{j+1} - 2\delta \mathbf{u}^j + \delta \mathbf{u}^{j-1}}{\tau^2} = \frac{a^2}{h^2} \Lambda \delta \mathbf{u}^j, \quad j = \overline{1, M-1}. \quad (3.9)$$

Для решения поставленной задачи выберем такой базис  $\mathbf{e}^k$  в линейном пространстве сеточных функций  $\mathbf{u}^j$  с нулевыми значениями в граничных узлах, в котором оператор  $\Lambda$  имеет диагональную матрицу. Если ввести скалярное произведение

$$(\mathbf{u}, \mathbf{v})_h = \sum_{i=1}^{N-1} u_i v_i h,$$

то оператор  $\Lambda$  будет самосопряженным, а выбранный базис  $\mathbf{e}^k$  — ортогональным. При обсуждении уравнения теплопроводности было показано, как найти собственные векторы  $\mathbf{e}^k$ . В данном случае мы можем считать, что

$$(\mathbf{e}^k)_j = \sin \frac{k\pi j}{N}, \quad j = \overline{1, N-1}, \quad k = \overline{1, N-1}.$$

Непосредственный подсчет показывает, что

$$|\mathbf{e}^k|^2 = h \sum_{j=1}^{N-1} \sin^2 \frac{k\pi j}{N} = \frac{Nh}{2} = \frac{l}{2},$$

где  $l$  — длина струны. При этом векторам  $\mathbf{e}^k$ ,  $k = \overline{1, N-1}$ , соответствуют собственные значения  $\lambda_k = -4 \sin^2 \frac{k\pi}{2N}$ .



Разностное уравнение в силу диагональности матрицы оператора  $\Lambda$  распадается на независимые одномерные уравнения

$$\frac{v_i^{(j+1)} - 2v_i^{(j)} + v_i^{(j-1)}}{\tau^2} = \frac{a^2}{h^2} \lambda_i v_i^{(j)}, \quad i = \overline{1, N-1}, \quad (3.10)$$

в которых  $v_i^{(j)}$ ,  $i = \overline{1, N-1}$ , — координаты сеточной функции  $\delta \mathbf{u}^j$  в базисе  $\mathbf{e}^i$ . Решение одномерного разностного уравнения (3.10) ищем в виде сеточной функции  $q^j$  (степенная функция — по аналогии с линейным дифференциальным уравнением второго порядка). Подставив  $q^j$  вместо  $v_i^{(j)}$ , получим

$$\frac{q^{j+1} - 2q^j + q^{j-1}}{\tau^2} = \frac{a^2}{h^2} \lambda_i q^j,$$

или после сокращения на  $q^{j-1}$

$$q^2 - \left(2 + \frac{a^2 \tau^2}{h^2} \lambda_i\right) q + 1 = 0. \quad (3.11)$$

Полученное уравнение имеет два корня, дающее два независимых решения разностного уравнения второго порядка. Общее решение разностного уравнения получается в виде линейной комбинации  $C_1 q_1^j + C_2 q_2^j$ , где  $q_{i1}$ ,  $q_{i2}$  — корни квадратного уравнения (3.11). Постоянные  $C_1$  и  $C_2$  определяются по первым двум известным значениям функции  $v_i^{(j)}$  (т.е. при  $j = 0$  и  $j = 1$ ). Поскольку  $v_i^{(j)}$  — координаты сеточной функции  $j$ -го слоя в ортогональном базисе, норма сеточной функции  $\delta \mathbf{u}^j$  определяется по формуле

$$\|\delta \mathbf{u}^j\|^2 = \sum_{i=1}^{N-1} |v_i^j|^2 |\mathbf{e}^i|^2 = \frac{l}{2} \sum_{i=1}^{N-1} |v_i^j|^2.$$

Нетрудно заметить, что последовательность  $\|\delta \mathbf{u}^j\|$  остается ограниченной при возрастании  $j$  в том и лишь в том случае, когда и  $q_{i1}$ , и  $q_{i2}$  для любого  $i$  по модулю не превышают единицы. Однако из квадратного уравнения (3.11) вытекает, что  $q_1 q_2 = 1$ . Оба условия будут выполняться тогда, когда корни  $q_{i1}$  и  $q_{i2}$  являются комплексными, т.е. при

$$-2 \leq 2 + \frac{a^2 \tau^2}{h^2} \lambda_i \leq 2.$$

Правое неравенство выполняется, поскольку линейный оператор  $\Lambda$  имеет только отрицательные собственные значения. А левое неравенство означает, что

$$\frac{a^2 \tau^2}{h^2} \leq \frac{4}{|\lambda_i|}$$

для каждого собственного значения  $\lambda_i$  оператора  $\Lambda$ . Чтобы это имело место, необходимо и достаточно выполнения неравенства

$$\frac{a^2 \tau^2}{h^2} \leq \frac{4}{|\lambda_{\max}|},$$

где  $\lambda_{\max}$  — максимальное по модулю собственное значение оператора  $\Lambda$ . Из анализа этого оператора, проведенного выше, следует, что  $|\lambda_{\max}| = 4 \cos^2 \frac{\pi}{2N}$  близко к 4 и при росте  $N$  стремится к 4. Поэтому рассматриваемая разностная схема устойчива, если

$$\frac{a^2 \tau^2}{h^2} \leq 1.$$

Найденное условие означает, что для любого собственного значения  $\lambda_i$  оба корня  $q_{i1}$ ,  $q_{i2}$  по модулю не превышают единицы. Это необходимое условие устойчивости: если оно не выполняется, то некоторые координаты, а следовательно, и норма, неограниченно возрастают от слоя к слою. Убедимся в том, что это условие является и достаточным.

Используя решения  $q_{i1}$  и  $q_{i2}$  уравнения (3.11), заключаем, что

$$v_i^j = C_{i1} q_{i1}^j + C_{i2} q_{i2}^j,$$

где постоянные  $C_{i1}$  и  $C_{i2}$  определяются из системы уравнений

$$\begin{cases} C_{i1} + C_{i2} = v_i^0, \\ C_{i1} q_{i1} + C_{i2} q_{i2} = v_i^1. \end{cases}$$

Из этой системы находим

$$C_{i1} = \frac{q_{i2} v_i^{(0)} - v_i^{(1)}}{q_{i2} - q_{i1}}, \quad C_{i2} = -\frac{q_{i1} v_i^{(0)} - v_i^{(1)}}{q_{i2} - q_{i1}}.$$

Следовательно,

$$v_i^{(j)} = v_i^{(1)} \frac{q_{i2}^j - q_{i1}^j}{q_{i2} - q_{i1}} - v_i^{(0)} \frac{q_{i2}^{j-1} - q_{i1}^{j-1}}{q_{i2} - q_{i1}}.$$

При большом количестве временных слоев величины  $|q_{i2}^j - q_{i1}^j|$  и  $|q_{i2}^{j-1} - q_{i1}^{j-1}|$  могут принимать практически любое значение от 0 до 2. Наилучшей оценкой в данном случае является

$$|v_i^{(j)}| \leq 2 \frac{|v_i^{(1)}| + |v_i^{(0)}|}{|q_{i2} - q_{i1}|} = \frac{|v_i^{(1)}| + |v_i^{(0)}|}{\frac{2a\tau}{h} \sin \frac{i\pi}{2N} \sqrt{1 - \frac{a^2 \tau^2}{h^2} \sin^2 \frac{i\pi}{2N}}} \leq \frac{|v_i^{(1)}| + |v_i^{(0)}|}{\frac{2a\tau}{h} \sin \frac{i\pi}{2N} \sqrt{1 - \sin^2 \frac{i\pi}{2N}}} \leq \frac{|v_i^{(1)}| + |v_i^{(0)}|}{\frac{a\tau}{h} \sin \frac{\pi}{N}}.$$

Суммируя с учетом неравенства  $(x+y)^2 \leq 2x^2 + 2y^2$ , заключаем, что

$$\|\delta \mathbf{u}^j\|^2 \leq \frac{2h^2 (\|\delta \mathbf{u}^0\|^2 + \|\delta \mathbf{u}^1\|^2)}{a^2 \tau^2 \sin^2 \frac{\pi}{N}}.$$

Если  $\|\delta \mathbf{u}^0\| < \varepsilon$  и  $\|\delta \mathbf{u}^1\| < \varepsilon$ , то

$$\|\delta \mathbf{u}^j\| \leq \frac{2h\varepsilon}{a\tau \sin \frac{\pi}{N}}.$$

Мы видим, что с уменьшением шага сетки (увеличением  $N$ ) погрешность, связанная с погрешностями начальных данных растет, хотя и не так быстро, как геометрическая прогрессия: рост составляет порядка  $N$ , или порядка  $1/h$ . С учетом порядка невязки  $O(h^2 + \tau^2)$  приходим к выводу, что с измельчением сетки погрешность приближенного решения стремится к нулю. Отметим также, что занижение величины  $\frac{a\tau}{h}$  приводит к увеличению погрешности. Оптимальный вариант — значение, равное единице или чуть меньше единицы. В этом случае можно пользоваться приближенной формулой

$$\|\delta \mathbf{u}^j\| \approx \frac{2\varepsilon}{\sin \frac{\pi}{N}} \approx \frac{2l\varepsilon}{\pi h}.$$

Теперь помимо погрешностей начальных условий учтем погрешности в граничных условиях. Уравнение на погрешности будет иметь вид

$$\frac{\delta \mathbf{u}^{j+1} - 2\delta \mathbf{u}^j + \delta \mathbf{u}^{j-1}}{\tau^2} = \frac{a^2}{h^2} \Lambda \delta \mathbf{u}^j + \delta \mathbf{f}^j.$$

Из этого уравнения находим

$$\delta \mathbf{u}^{j+1} = \left( 2E + \frac{\tau^2 a^2}{h^2} \Lambda \right) \delta \mathbf{u}^j - \delta \mathbf{u}^{j-1} + \tau^2 \delta \mathbf{f}^j.$$

Это уравнение отличается от (3.9) лишь дополнительным слагаемым, которое можно рассматривать как часть ошибки, имеющейся в сеточной функции на  $(j-1)$ -м слое. Используя сеточные функции  $\delta \mathbf{u}^j$  и  $\delta \mathbf{u}^{j-1} + \tau^2 \delta \mathbf{f}^j$  как начальные условия для разностной задачи, заключаем, что на  $k$ -м слое погрешность  $\tau^2 \delta \mathbf{f}^j$  приведет к дополнительной погрешности порядка  $\frac{h\tau \|\delta \mathbf{f}^j\|}{a \sin(\pi/N)} \approx \frac{\tau}{\pi} \|\delta \mathbf{f}^j\|$ . На этом слое складываются погрешности, возникающие на всех предыдущих слоях, что (при условии  $\|\delta \mathbf{f}^j\| < \varepsilon$ ) приводит к дополнительной суммарной погрешности порядка  $\frac{T}{\pi} \varepsilon$  ( $T$  — период вермени, на котором рассматривается разностная аппроксимация).

Все проведенные подсчеты показывают, что, несмотря на фактическое отсутствие устойчивости разностной схемы, при  $N \rightarrow \infty$  решение разностной задачи в узлах сетки стремится к решению краевой задачи, т.е. разностная схема обладает свойством сходимости.

### 3.5. Уравнение Пуассона

Рассмотрим краевую задачу

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + f(x, y) = 0, \quad 0 < x < a, \quad 0 < y < b,$$

$$u|_{x=0} = \mu(y), \quad u|_{x=a} = \nu(y),$$

$$u|_{y=0} = \varphi(x), \quad u|_{y=b} = \psi(x).$$

Выберем сетку  $(x_i, y_j)$ , где  $x_i = ih_x$ ,  $i = \overline{0, N}$ ,  $y_j = jh_y$ ,  $j = \overline{0, N}$ . Разностную схему построим, аппроксимируя частные производные 2-го порядка вторыми разностями. Пусть  $u_{ij} = u(x_i, y_j)$ ,  $f_{ij} = f(x_i, y_j)$ . Тогда

$$\frac{u_{i-1,j} - 2u_{ij} + u_{i+1,j}}{h_x^2} + \frac{u_{i,j-1} - 2u_{ij} + u_{i,j+1}}{h_y^2} + f_{ij} = 0, \quad (3.12)$$

$$u_{0j} = \mu_j, \quad u_{Nj} = \nu_j, \quad u_{i0} = \varphi_i, \quad u_{iN} = \psi_i.$$

Здесь неизвестными являются значения сеточной функции во внутренних узлах, т.е. при  $i, j = \overline{1, N-1}$ , поскольку в граничных узлах значения сеточной функции даны. Порядок аппроксимации в данном случае равен  $O(h_x^2 + h_y^2)$ .

Каждое из уравнений разностной задачи связывает текущий узел  $(i, j)$  сетки с четырьмя ближайшими узлами. Шаблон разностной схемы, называемой **разностной схемой „крест“**, показан на рис. 3.4.

Этот шаблон совпадает с шаблоном разностной схемы для волнового уравнения, но эти разностные схемы различаются принципиально: в случае волнового уравнения решение можно было проводить послойно, в то время как в случае уравнения Пуассона это невозможно.

**Анализ разностной схемы.** Как и в других случаях, проведем анализ разностной схемы на устойчивость. Заключение о сходимости разностной схемы можно будет сделать исходя и ее устойчивости и порядка аппроксимации.

Так как аппроксимация привела к системе линейных уравнений, то анализ на устойчивость сводится к анализу свойств линейного оператора  $L = \Lambda_x + \Lambda_y$ , где

$$(\Lambda_x u)_{ij} = \frac{u_{i-1,j} - 2u_{ij} + u_{i+1,j}}{h_x^2}, \quad (\Lambda_y u)_{ij} = \frac{u_{i,j-1} - 2u_{ij} + u_{i,j+1}}{h_y^2}.$$

Из системы линейных уравнений удалим граничные условия, подставив их непосредственно в уравнения для приграничных узлов (т.е. когда один из индексов 1 или  $N-1$ ). В результате получим систему уравнений, соответствующую однородной разностной задаче. В этом случае ищется сеточная функция, принимающая в граничных узлах нулевые значения. Множество таких функций есть линейное пространство размерности  $(N-1)^2$ . На этом линейном пространстве введем скалярное произведение по формуле

$$(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \sum_{i=1}^{N-1} \sum_{j=1}^{N-1} u_{ij} v_{ij} h_x h_y.$$

В этом случае стандартный базис (т.е. система сеточных функций, которые в одном узле имеют значение 1, а в остальных 0), будет представлять собой ортогональный базис, причем квадрат нормы любой базисной функции будет равен  $h_x h_y$ .

Можно показать, что в рассматриваемом евклидовом пространстве линейный оператор  $L$  является самосопряженным, непосредственно используя определение самосопряженного оператора. Проще однако записать матрицу этого оператора в стандартном базисе, установив порядок среди векторов базиса. Обозначим через  $\mathbf{e}^{ij}$  базисную функцию, принимающую значение 1 в узле  $(i, j)$ . Установим следующий порядок базисных функций:

$$\mathbf{e}^{11}, \mathbf{e}^{12}, \dots, \mathbf{e}^{1,N-1}, \mathbf{e}^{21}, \dots, \mathbf{e}^{N-1,N-1}.$$

В матрице оператора в строке, соответствующей узлу  $(i, j)$ , т.е. в строке с номером  $(i-1)*(N-1) + j$  диагональным элементом будет коэффициент, который в уравнении (3.12) соответствует узловому значению  $u_{ij}$ , коэффициенты при  $u_{i,j-1}$  и  $u_{i,j+1}$  будут расположены рядом с диагональным левее и правее, а коэффициенты при  $u_{i-1,j}$  и  $u_{i+1,j}$  будут отстоять от диагонального влево и вправо на  $N-1$  мест. Такую матрицу удобно записать как блочно-трехдиагональную, состоящую из квадратных блоков порядка  $N-1$ :

$$[L] = \begin{pmatrix} A & \frac{1}{h_x^2} E & 0 & \dots & 0 \\ \frac{1}{h_x^2} E & A & \frac{1}{h_x^2} E & \dots & 0 \\ 0 & \frac{1}{h_x^2} E & A & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & A \end{pmatrix},$$

где

$$A = \begin{pmatrix} -\frac{2}{h_x^2} - \frac{2}{h_y^2} & \frac{1}{h_y^2} & 0 & \dots & 0 \\ \frac{1}{h_y^2} & -\frac{2}{h_x^2} - \frac{2}{h_y^2} & \frac{1}{h_y^2} & \dots & 0 \\ 0 & \frac{1}{h_y^2} & -\frac{2}{h_x^2} - \frac{2}{h_y^2} & \dots & 0 \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & -\frac{2}{h_x^2} - \frac{2}{h_y^2} \end{pmatrix},$$

а  $E$  — единичная матрица порядка  $N-1$ .

Поскольку полученная матрица линейного оператора в ортогональном базисе симметрична, этот оператор является самосопряженным\*.

\*Строго говоря, требуется, чтобы базис был ортонормированным. Однако в данном случае все векторы базиса имеют одинаковую норму. Нетрудно проверить, что правило „самосопряженный, если матрица симметрична“ остается верным.

Собственные функции рассматриваемого линейного оператора можно найти, проведя аналогию с непрерывным случаем. В данном случае собственные функции можно искать в виде  $g_{ij} = \sin \omega_x i \sin \omega_y j$ . Учет однородных граничных условий позволяет найти частоты  $\omega_x$  и  $\omega_y$ . В результате получаем систему функций  $g^{kl}$ ,  $k, l = \overline{1, N-1}$ , со значениями

$$g_{ij}^{kl} = \sin \frac{k\pi i}{N} \sin \frac{l\pi j}{N}.$$

Все эти функции попарно ортогональны, как собственные функции, отвечающие различным собственным значениям. Они имеют одинаковые нормы:

$$\|g^{kl}\|^2 = h_x h_y \sum_{i=1}^{N-1} \sum_{j=1}^{N-1} \sin^2 \frac{k\pi i}{N} \sin^2 \frac{l\pi j}{N} = h_x h_y \left( \sum_{i=1}^{N-1} \sin^2 \frac{k\pi i}{N} \right) \left( \sum_{j=1}^{N-1} \sin^2 \frac{l\pi j}{N} \right) = \frac{N^2}{4} h_x h_y = \frac{ab}{4}.$$

Собственной функции  $g^{kl}$  отвечает собственное значение

$$\lambda_{kl} = -\frac{4}{h_x^2} \sin^2 \frac{k\pi}{2N} - \frac{4}{h_y^2} \sin^2 \frac{l\pi}{2N}.$$

Отметим минимальное  $\lambda_{\min}$  и максимальное  $\lambda_{\max}$  собственные значения:

$$\lambda_{\min} = -\left( \frac{4}{h_x^2} + \frac{4}{h_y^2} \right) \sin^2 \frac{\pi}{2N}, \quad \lambda_{\max} = -\left( \frac{4}{h_x^2} + \frac{4}{h_y^2} \right) \cos^2 \frac{\pi}{2N}.$$

Рассматриваемую разностную задачу можно интерпретировать как операторное уравнение  $Lu + f = 0$ . Для оценки устойчивости разностной схемы нужно оценить норму оператора  $L^{-1}$ , поскольку ошибка правой части  $\delta f$  и ошибка решения  $\delta u$  связаны соотношением  $\delta u = -L^{-1} \delta f$ , а их нормы — неравенством  $\|\delta u\| \leq \|L^{-1}\| \|\delta f\|$ .

Известно, что норма самосопряженного оператора  $L$  совпадает с максимумом модулей его собственных чисел, т.е.  $\|L\| = \lambda_{\max}$ . Линейный оператор  $L^{-1}$  также самосопряженный, а его максимальное по модулю собственное число есть  $1/\lambda_{\min}$ . Таким образом,

$$\|L^{-1}\| = 1/\lambda_{\min} = \frac{h_x^2 h_y^2}{4(h_x^2 + h_y^2) \sin^2 \frac{\pi}{2N}} = \frac{a^2 b^2}{a^2 + b^2} \frac{1}{4N^2 \sin^2 \frac{\pi}{2N}} \approx \frac{a^2 b^2}{\pi^2 (a^2 + b^2)}.$$

Видно, что с ростом  $N$  норма оператора  $L^{-1}$  остается ограниченной. Это и означает, что построенная разностная схема является устойчивой. Поскольку порядок аппроксимации равен  $O(1/N^2)$ , заключаем, что при  $N \rightarrow \infty$  разностная схема сходится со вторым порядком.

**Замечание.** Однако не все так хорошо, как кажется с первого взгляда. Схема абсолютно устойчива. Но приходится решать систему линейных уравнений  $Lu + f = 0$ . Качество системы линейных уравнений (ее чувствительность к ошибкам правых частей) определяется **числом обусловленности**  $\text{cond } L$ , равным  $\|L\| \|L^{-1}\|$ . Увеличение числа обусловленности ведет к усилению влияния на результат ошибок округления, а в итерационном процессе — к увеличению числа итераций. В данном случае

$$\text{cond } L = \frac{|\lambda_{\max}|}{|\lambda_{\min}|} = \text{ctg}^2 \frac{\pi}{2N} \approx \frac{4N^2}{\pi^2}.$$

**Методы решения системы линейных уравнений.** Система линейных уравнений, возникающая при дискретизации краевой задачи, как правило, имеет большой порядок. Уже при  $N = 50$  получаем систему с 2500 неизвестными. Для таких систем редко используют точные методы решения типа метода Гаусса. Предпочтение отдают итерационным методам.

Ряд итерационных методов решения системы  $Cu = f$ , где  $C = -L$ , укладывается в единую схему. Составим так называемое эволюционное уравнение

$$B \frac{u^{k+1} - u^k}{\tau} + Cu^k = f. \quad (3.13)$$

Нетрудно увидеть, что если  $u^k \rightarrow u^*$  при  $k \rightarrow \infty$ , то левая часть уравнения стремится к  $Cu^*$ . Переход к пределу в равенстве приводит к соотношению  $Cu^* = f$ , т.е. если **итерационная последовательность**  $\{u^k\}$  сходится, то ее пределом является решение системы  $Cu = f$ .

Сходимость итерационной последовательности обеспечивается путем подходящего выбора матрицы  $B$  и коэффициента  $\tau$ .

Из уравнения (3.13) можем в матричной форме выразить сеточную функцию  $u^{k+1}$ :

$$u^{k+1} = (E - \tau B^{-1}C)u^k + \tau B^{-1}f.$$

Пусть  $u^*$  — решение системы  $Cu = f$ . Положим  $x^k = u^k - u^*$ . Тогда  $u^k = x^k + u^*$ . Подставив это представление в уравнение (3.13) и учитывая равенство  $Cu^* = f$ , получаем

$$B \frac{x^{k+1} - x^k}{\tau} + Cx^k = 0,$$

откуда

$$x^{k+1} = (E - \tau B^{-1}C)x^k. \quad (3.14)$$

Из полученного равенства видно, что сходимость итерационного процесса связана со свойствами линейного оператора  $T = E - \tau B^{-1}C$ . Точнее, из равенства (3.14) вытекает, что

$$x^k = T^k x^0.$$

Достаточным условием сходимости к нулю последовательности  $\{x^k\}$  является сходимость к нулю последовательности норм  $\{\|x^k\|\}$ . Из курса линейной алгебры известно, что всегда существует предел

$$\rho(T) = \lim_{k \rightarrow \infty} \sqrt[k]{\|T^k\|},$$

называемый **спектральным радиусом**, который совпадает с максимумом модулей корней характеристического уравнения линейного оператора  $T$ . Следовательно, достаточным условием сходимости к нулю  $\{\|x^k\|\}$  является  $\rho(T) < 1$ , причем чем меньше  $\rho(T)$ , тем выше скорость сходимости. Таким образом, построение итерационных методов и их анализ сводится к анализу спектра линейного оператора  $T = E - \tau B^{-1}C$ , т.е. в данном случае совокупности его собственных значений.

Полагая  $B = E$ , приходим к **методу простой итерации**. В этом методе  $T_{\text{пр}} = E - \tau C$ , а собственные значения  $\mu_i$  оператора  $T_{\text{пр}}$  связаны с собственными значениями  $\lambda_i$  оператора  $-C = L$  равенствами  $\mu_i = 1 + \tau \lambda_i$  (напомним, что все  $\lambda_i$  отрицательны). Следовательно, собственные значения  $\mu_i$  располагаются левее 1 от  $\mu_{\min}$ , соответствующего собственному значению  $\lambda_{\min}$  до самого левого значения  $\mu_{\max}$ , соответствующего значению  $\lambda_{\max}$ . Исходя из такого расположения собственных значений  $\mu_i$  делаем вывод, что условие  $\rho(T_{\text{пр}}) < 1$  равносильно неравенству  $\mu_{\max} > -1$ , или  $1 + \tau \lambda_{\max} > -1$ . таким образом, метод простой итерации сходится, если

$$\tau < \frac{2}{|\lambda_{\max}|}.$$

Варьируя параметр  $\tau$ , можно не только добиться выполнения условия  $\rho(T_{\text{пр}}) < 1$ , но и оптимизировать метод простой итерации, обеспечив наименьшее значение спектрального радиуса.

\*Это верно в случае евклидовой нормы и легко устанавливается для самосопряженного оператора.

Из простых соображений в данном случае нетрудно понять, что минимум  $\rho(T_{\text{пр}})$  достигает при выполнении условия  $-\mu_{\text{max}} = \mu_{\text{min}}$ , равносильного равенству  $-1 - \tau\lambda_{\text{max}} = 1 + \tau\lambda_{\text{min}}$ . Отсюда находим

$$\tau = \frac{2}{|\lambda_{\text{max}}| + |\lambda_{\text{min}}|} = \frac{h_x^2 h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)}.$$

Вычисления в методе простой итерации строятся согласно формуле  $\mathbf{u}^{k+1} = (E - \tau C)\mathbf{u}^k + \tau \mathbf{f} = \mathbf{u}^k + \tau L\mathbf{u}^k + \tau \mathbf{f}$ . В координатной форме это дает следующее равенство:

$$u_{ij}^{k+1} = \frac{h_x^2 h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} \left( \frac{u_{i-1,j}^k + u_{i+1,j}^k}{h_x^2} + \frac{u_{i,j-1}^k + u_{i,j+1}^k}{h_y^2} \right) + \frac{h_x^2 h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} f_{ij},$$

или

$$u_{ij}^{k+1} = \frac{h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} (u_{i-1,j}^k + u_{i+1,j}^k) + \frac{h_x^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} (u_{i,j-1}^k + u_{i,j+1}^k) + \frac{h_x^2 h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} f_{ij}.$$

Матрицу  $C$  разделим на три части  $C = S + D + R$ , где  $S$  включает все элементы матрицы  $C$  под главной диагональю,  $D$  — элементы главной диагонали,  $R = S^T$  — элементы над главной диагональю. В **методе Якоби** полагают  $B = D$  и  $\tau = 1$ . В рассматриваемом случае все диагональные элементы матрицы  $C = -L$  одинаковы и равны  $d = \frac{2}{h_x^2} + \frac{2}{h_y^2}$ . Следовательно  $D = dE$ , а расчетная формула выглядит следующим образом:

$$\mathbf{u}^{k+1} = (E - d^{-1}C)\mathbf{u}^k + \mathbf{f}.$$

Видно, что эта формула есть частный случай метода простой итерации, в котором в качестве  $\tau$  выбрано значение  $d^{-1}$ . Более того, в рассматриваемой разностной схеме  $d^{-1}$  совпадает с оптимальным значением  $\tau_{\text{пр}}$  параметра метода простой итерации. Поэтому в данном случае метод Якоби совпадает с оптимизированным методом простой итерации.

В **методе Зейделя** полагают  $B = S + D$ ,  $\tau = 1$ . Выбор в качестве матрицы  $B$  нижней треугольной облегчает ее обращение (на самом деле решение системы  $B\mathbf{u}^{k+1} = (B - C)\mathbf{u}^k + \mathbf{f}$ ). Применение прямого хода метода Гаусса сразу дает решение и может быть реализовано в виде явных расчетных формул. В самом деле, имеем

$$S\mathbf{u}^{k+1} + D\mathbf{u}^{k+1} = -S^T\mathbf{u}^k + \mathbf{f}.$$

Произведение  $S\mathbf{u}^{k+1}$  содержит к моменту вычисления  $i$ -й компоненты вектора  $\mathbf{u}^{k+1}$  только предыдущие компоненты. Переносим это произведение в правую часть как известное, получим

$$D\mathbf{u}_{k+1} = -S\mathbf{u}^{k+1} - S^T\mathbf{u}^k + \mathbf{f}.$$

Сравним с формулой метода Якоби

$$D\mathbf{u}_{k+1} = -S\mathbf{u}^k - S^T\mathbf{u}^k + \mathbf{f}.$$

Видно, что расчетные формулы метода Зейделя получаются из формул метода Якоби заменой  $k$ -го временного слоя во всех предшествующих узлах  $(k+1)$ -м. В исходной двухиндексной нумерации получаем

$$u_{ij}^{k+1} = \frac{h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} (u_{i-1,j}^{k+1} + u_{i+1,j}^k) + \frac{h_x^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} (u_{i,j-1}^{k+1} + u_{i,j+1}^k) + \frac{h_x^2 h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} f_{ij}.$$

Метод Зейделя сходится быстрее, чем метод Якоби (он же оптимизированный метод простой итерации). Но оказывается, что метод Зейделя можно усилить, используя дополнительное значение  $u_{ij}^k$ , которое не вошло в формулы метода Зейделя. Это достигается введением в метод

Зейделя дополнительного параметра, позволяющего разделить матрицу  $D$  на две части, одна из которых относится к  $(k+1)$ -му слою (как в методе Зейделя), а вторая — к  $k$ -му слою. Положив  $B = S + \frac{1}{\omega}D$ ,  $\tau = 1$ , придем к **методу верхней релаксации**. Метод Зейделя вписывается в метод верхней релаксации как частный случай  $\omega = 1$ .

Подставив в уравнение  $B\mathbf{u}^{k+1} - B\mathbf{u}^k + C\mathbf{u}^k = \mathbf{f}$  выбранный вариант матрицы  $B$ , получим

$$\left( S + \frac{1}{\omega}D \right) \mathbf{u}^{k+1} + \left( S^T + \left( 1 - \frac{1}{\omega} \right) D \right) \mathbf{u}^k = \mathbf{f}.$$

Учитывая, что произведение  $S\mathbf{u}^{k+1}$  можно считать известным, выразим  $\mathbf{u}^{k+1}$ :

$$D\mathbf{u}^{k+1} = -\omega(S\mathbf{u}^{k+1} + S^T\mathbf{u}^k) + \omega\mathbf{f} + (1 - \omega)D\mathbf{u}^k.$$

Таким образом,

$$\mathbf{u}^{k+1} = \omega D^{-1}(-S\mathbf{u}^{k+1} - S^T\mathbf{u}^k + \mathbf{f}) + (1 - \omega)\mathbf{u}^k.$$

Первое слагаемое в правой части равенства (без  $\omega$ ) соответствует расчету по методу Зейделя. Расчет по методу верхней релаксации можно представить как двухступенчатый. На первой ступени вычисляем

$$\mathbf{u}^{k+1/2} = D^{-1}(-S\mathbf{u}^{k+1} - S^T\mathbf{u}^k + \omega\mathbf{f})$$

по формулам метода Зейделя, а затем на второй ступени получаем узловое значение на  $(k+1)$ -м слое:

$$\mathbf{u}^{k+1} = \omega\mathbf{u}^{k+1/2} + (1 - \omega)\mathbf{u}^k.$$

В координатной форме это дает следующие формулы:

$$u_{ij}^{k+1/2} = \frac{h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} (u_{i-1,j}^{k+1} + u_{i+1,j}^k) + \frac{h_x^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} (u_{i,j-1}^{k+1} + u_{i,j+1}^k) + \frac{h_x^2 h_y^2}{2(h_x^2 + h_y^2)} f_{ij},$$

$$u_{ij}^{k+1} = \omega u_{ij}^{k+1/2} + (1 - \omega)u_{ij}^k.$$

**Анализ итерационных методов.** В методе Якоби (оптимизированном методе простой итерации) имеем

$$\rho(T_{\text{пр}}) = 1 + \tau_{\text{пр}}\lambda_{\text{min}} = 1 - 2\sin^2 \frac{\pi}{2N} = \cos \frac{\pi}{N}.$$

Отклонение  $\mathbf{x}^k$  итерационной последовательности от точного решения оценивается неравенством  $\|\mathbf{x}^k\| \leq \rho^k \|\mathbf{x}^0\|$ . Записав  $\rho^k \|\mathbf{x}^0\| \leq \varepsilon$ , находим

$$k \geq \frac{\ln(\varepsilon / \|\mathbf{x}^0\|)}{\ln \rho}.$$

В методе Якоби

$$\ln \rho = \ln \cos \frac{\pi}{N} \approx -\frac{\pi^2}{2N^2}.$$

Значит, требуемое количество итераций составляет порядка  $\frac{2K}{\pi^2} N^2$ , где  $K = \ln(\varepsilon / \|\mathbf{x}^0\|)$  отражает выбранные начальное приближение и требуемую точность, не связанные с конкретным итерационным методом.

Метод верхней релаксации (в том числе метод Зейделя) проанализировать можно, определив собственные числа матрицы  $T_\omega = E - \tau B^{-1}C$  этого метода. Составим характеристическое уравнение  $\det(T_\omega - \sigma E) = 0$  и преобразуем его, используя вид матрицы  $T_\omega$ :

$$\det(E - B^{-1}C - \sigma E) = \det((1 - \sigma)E - B^{-1}C) = \det B^{-1} \cdot \det((1 - \sigma)B - C) = 0.$$

Сомножитель  $\det B^{-1}$  можно отбросить. Далее,

$$(1 - \sigma)B - C = (1 - \sigma)S + \frac{1 - \sigma}{\omega}D - S - D - S^T = \frac{1 - \sigma - \omega}{\omega}D - \sigma S - S^T.$$

Поэтому характеристическое уравнение имеет вид:

$$\det\left(\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}}D - \sqrt{\sigma}S - \frac{1}{\sqrt{\sigma}}S^T\right) = 0.$$

Можно показать, что блочно-трехдиагональная матрица  $\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}}D - \sqrt{\sigma}S - \frac{1}{\sqrt{\sigma}}S^T$  подобна матрице  $\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}}D - S - S^T$ . Поэтому характеристическое уравнение эквивалентно следующему:

$$\det\left(\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}}D - S - S^T\right) = 0,$$

или

$$\det\left(\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}}E - D^{-1}(S + S^T)\right) = 0.$$

Отметим, что  $-D^{-1}(S + S^T)$  есть матрица  $T_{\text{np}}$ , поскольку

$$T_{\text{np}} = E - d^{-1}C = d^{-1}(D - C) = D^{-1}(-S - S^T).$$

Следовательно, число  $\sigma$  является корнем характеристического уравнения оператора  $T_{\omega}$  тогда и только тогда, когда число  $-\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}}$  является собственным значением оператора  $T_{\text{np}}$ , т.е. совпадает с одним из  $\mu_i$ :

$$\frac{1 - \sigma - \omega}{\omega\sqrt{\sigma}} = -\mu_i.$$

Записанное уравнение является квадратным относительно  $\sqrt{\sigma}$ :

$$\sigma + \mu\omega\sqrt{\sigma} + \omega - 1 = 0$$

Решая его, получим зависимость  $\sigma$  от  $\mu_i$  и  $\omega$ . Для решения следует рассмотреть два случая: дискриминант  $\Delta$  уравнения отрицательный и неотрицательный. Поскольку  $\Delta = \mu^2\omega^2 - 4(\omega - 1)$ , заключаем, что квадратное уравнение имеет действительные корни при  $\mu^2\omega^2 \geq 4(\omega - 1)$  и комплексные при  $\mu^2\omega^2 < 4(\omega - 1)$ . Нас интересует не само значение  $\sigma$ , а его модуль. При отрицательном дискриминанте оба комплексных корня имеют одинаковые модули и при  $\mu^2\omega^2 < 4(\omega - 1)$  имеем  $|\sigma| = \omega - 1$ . При  $\mu^2\omega^2 \geq 4(\omega - 1)$  выбираем наибольший по модулю корень, что дает:

$$|\sigma| = \left(\frac{|\mu|\omega + \sqrt{\Delta}}{2}\right)^2.$$

Выясним, при каких значениях параметров  $\mu$  и  $\omega$  выполняется условие  $|\sigma| < 1$ . Если  $\Delta < 0$ , то  $|\sigma| = (\omega - 1)^2$  и условие  $|\sigma| < 1$  равносильно неравенствам  $0 < \omega < 2$ . Если  $\Delta > 0$ , то имеем неравенство

$$\left(\frac{|\mu|\omega + \sqrt{\Delta}}{2}\right)^2 < 1.$$

откуда  $\sqrt{\Delta} < 2 - |\mu|\omega$ . Возводя в квадрат с дополнительными условиями  $\Delta > 0$  и  $2 - |\mu|\omega > 0$  приходим к системе неравенств

$$\begin{cases} |\mu|\omega < 2, \\ |\mu|\omega < \omega, \\ \mu^2\omega^2 > 4(\omega - 1). \end{cases}$$

Из первого и третьего неравенств вытекает, что  $\omega < 2$ , второе неравенство оказывается сильнее первого, и мы приходим к следующим соотношениям:

$$\begin{cases} |\mu| < 1, \\ \mu^2\omega^2 > 4(\omega - 1). \end{cases}$$

В совокупности два случая (комплексных и действительных корней квадратного уравнения) приводят к следующему. Необходимыми и достаточными условиями выполнения неравенства  $|\sigma| < 1$  являются  $0 < \omega < 2$  и  $|\mu| < 1$ . На рис. 3.5 показана плоскость  $(\omega, \mu)$ , на которой затенена та область, в которой  $\Delta < 0$ , а пунктиром выделен квадрат  $0 < \omega \leq 2, |\mu| \leq 1$ , в котором выполняется неравенство  $|\sigma| < 1$ . Обратим внимание на разделительную линию  $\mu^2\omega^2 = 4(\omega - 1)$ . Анализ показывает, что  $|\sigma|(\omega, \mu)$  при фиксированном  $\mu, |\mu| \leq 1$ , убывает слева от разделительной линии и возрастает справа. Значит, на каждой горизонтальной прямой точка разделительной линии есть точка минимума значения  $|\sigma|$ .

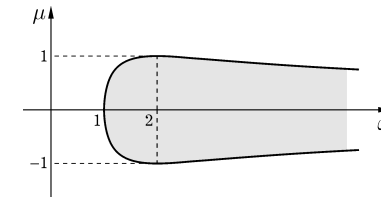


Рис. 3.5

По простой зависимости в затененной области заключаем, что на разделительной линии  $|\sigma| = \omega - 1$ . Наихудший вариант для  $|\sigma|$  соответствует  $\mu_{\max}$  (или  $\mu_{\min}$ ). Поскольку  $|\mu_{\max}| = \cos \frac{\pi}{N}$ , из уравнения  $\mu^2\omega^2 - 4\omega + 4 = 0$  находим (выбираем меньший корень, попадающий в выделенный прямоугольник)

$$\omega = \frac{2 - \sqrt{4 - 4\mu^2}}{\mu^2} = \frac{2}{1 + \sqrt{1 - \mu^2}} = \frac{2}{1 + \sin \frac{\pi}{N}}.$$

Этому значению  $\omega$  соответствует значение

$$|\sigma| = \omega - 1 = \frac{1 - \sin \frac{\pi}{N}}{1 + \sin \frac{\pi}{N}} \approx 1 - \frac{2\pi}{N}.$$

Следовательно, количество итераций для метода верхней релаксации оценивается следующим образом:

$$k_{\text{рел}} = \frac{K}{2\pi}N.$$

Для метода Зейделя  $\omega = 1$ . Поэтому  $|\sigma_{\max}| = \mu_{\max}^2 = \cos^2 \frac{\pi}{N}$ . Это дает

$$k_3 = \frac{K}{\pi^2}N^2,$$

т.е. всего в два раза быстрее, чем метод Якоби. Метод верхней релаксации дает ускорение по сравнению с методом Якоби в  $N$  раз.

**Условие останова.** Хотя формулы для подсчета количества итераций во всех методах приведены, проще оценивать близость очередного приближения к точному решению по результатам последних двух итераций.

Поскольку

$$T\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^{k+1} = T(\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k),$$

то

$$\mathbf{x}^{k+1} = (T - E)^{-1}T(\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k).$$

Следовательно,

$$\|\mathbf{x}^{k+1}\| \leq \|(E - T)^{-1}\| \|T\| \|\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k\|$$

Остается оценить норму  $\|(E - T)^{-1}\| \|T\|$ . Так как

$$\|(E - T)\mathbf{x}\| \geq \|\mathbf{x}\| - \|T\| \|\mathbf{x}\| = (1 - \|T\|) \|\mathbf{x}\|,$$

то  $\|(E - T)^{-1}\| \leq \frac{1}{1 - \|T\|}$ . В результате получаем, что

$$\|\mathbf{x}^{k+1}\| \leq \frac{\|T\|}{1 - \|T\|} \|\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k\|$$

Оценивая норму  $\|T\|$  спектральным радиусом, при оптимальном выборе параметра  $\omega$  равным  $\rho = \omega - 1$ , для метода верхней релаксации находим

$$\|\mathbf{x}^{k+1}\| \leq \frac{(\omega - 1)}{2 - \omega} \|\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k\| \leq \frac{1}{2 - \omega} \|\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k\|.$$

Отсюда заключаем, что неравенство  $\|\mathbf{x}^{k+1}\| < \varepsilon$  будет выполняться, если

$$\|\mathbf{x}^{k+1} - \mathbf{x}^k\| < (2 - \omega)\varepsilon.$$

Это неравенство и следует использовать в качестве условия останова.