微分方程数值解 Project2 作业报告

褚朱钇恒 3200104144

1 运行说明

本项目需要调用jsoncpp与eigen3库,故请在运行此项目前安装好这两个包。 您可以使用以下命令进行安装:

sudo apt-get install libeigen3-dev sudo apt-get install libjsoncpp-dev

在project目录下使用make命令即可编译运行整个项目并得到实验报告。(测试数据较多,可能需要大约 10min 的时间)

如果您只需要渲染文档,可以使用make report命令

2 程序设计思路

实现多重网格法计算的相关代码在头文件multigrid.h中,其中主要设计了 template <int dim> class Multigrid Method

根据 dim 的取值(1 或 2),Multigrid_Method 类将被特化成求解一维或二维的边值问题的类。

2.1 函数

- 构造函数:需要边界条件,限制算子,插值算子,迭代算法,停止条件,网格粗细,初始解,停止条件参数,最粗网格作为参数
- laplace: 对一个网格上的数值作拉普拉斯变换
- restriction: 限制算子, 实现了 injection 和 full_weighting 两种算法
- interpolation: 插值算子, 实现了 linear 和 quadratic 两种算法
- jacobi: 带权的雅各比迭代, 其中参数 $\omega = \frac{2}{3}$
- Vcycle与FMG: 两种迭代算法
- accuracy: 计算当前解的相对精度
- error_norm: 计算当前解的误差范数
- residual_norm: 计算当前解的残差范数
- solve: 制定 v_1 与 v_2 并进行求解

2.2 参数与变量说明

2.2.1 bound conditon

实现了三种边界条件: Dirichlet, Neumann, mixed。

其中,纯 Neumann 边界条件由于没有唯一解,计算时给定了区域中心点的具体点值使解唯一。

mixed 条件在一维时为左端点满足 Dirichlet 条件,右端点满足 Neumann 边界条件,二维时为上下边界满足 Dirichlet 条件,左右边界满足 Neumann 边界条件

2.2.2 stopping_criteria

实现了两种条件: max_iteration,rela_accuracy.

前者为限制最大迭代次数为 st_parm, 后者为迭代至相对误差小于 st_parm。

但为了避免死循环和减少不必要的迭代,当迭代时误差的收敛速度小于 1.01 时,也会停止 迭代。

2.3 实现细节说明

2.3.1 restriction 算子

一维状态下的 injection 和 full_weighting 和教材上的写法一致,二维状态下的 injection 是一维的简单推广。

特别说明以下二维的 full_weighting 算子的实现方式:

- 对于边界上的点, $I_{i,j}^{2h} = I_{i*2,j*2}^h$
- 对于中间区域的点, $I_{i,j}^{2h} = \frac{I_{i*2,j*2}^{h}*4 + I_{i*2,j*2-1}^{h} + I_{i*2,j*2+1}^{h} + I_{i*2-1,j*2}^{h} + I_{i*2-1,j*2}^{h} + I_{i*2+1,j*2}^{h}}{8}$

2.3.2 interpolation 算子

一维状态下的 linear 和教材上的写法一致, quadratic 即使用附近的三个粗网格上的点值插值得到二次函数计算细格点的值。

二维状态下的 linear 实现方式为:

- 对于粗网格上的已有的点, $I_{i*2,j*2}^h = I_{i,j}^{2h}$
- 对于粗网格线上的点, $I_{i*2,j*2+1}^h = \frac{I_{i,j}^{2h} + I_{i,j+1}^{2h}}{2}$ 或者 $I_{i*2+1,j*2}^h = \frac{I_{i,j}^{2h} + I_{i+1,j}^{2h}}{2}$
- 剩下的点,由于相邻的四个点已经可以计算,可以定义为 $I_{i,j}^h = \frac{I_{i,j+1}^h + I_{i,j-1}^h + I_{i+1,j}^h}{4}$

二维状态下的 quadratic 实现为一维的简单推广,即先将 x 轴方向加细,再将 y 轴方向加细。

3 程序测试结果

我选择的测试用的一维函数为:

- $f_1(x) = e^{\sin(x)} 1$
- $f_2(x) = sin(x)$
- $f_3(x) = e^{(x^2)}$

二维函数为:

- $f_1(x,y) = e^{x+\sin(y)}$
- $f_2(x,y) = \sin(3x + 3y)$
- $f_3(x,y) = e^{(x^3 + y^3)}$

data 文件夹下是测试的具体结果:

• cycle_iteration_convergence_rate_of_funX: 是一维函数 f_X 在所有参数组合下的每次迭代结果的误差范数、误差收敛速度、残差范数、误差收敛速度的结果。

- cycle_iteration_convergence_rate_of_fun2dX: 是二维函数 f_X 的对应结果
- four_grid_convergence_rate_of_funX: 是一维函数 f_X 在不同参数组合下,网格加细时的误差与残差结果和收敛速度
- four_grid_convergence_rate_of_fun2dX: 是二维函数 f_X 的对应结果
- cpu_time_of_mutigrid_and_LU_of_fun2dX: 是二维函数 f_X 在不同参数组合下, 网格加细时的多重网格法和 LU 分解法求解的时间和时间的比值

3.1 一维情形

3.1.1 V-Cycle 迭代的几个代表例子

cycle_iteration_convergence_rate_of_funX文件中有完整的数据, 此处挑选几个展示:

表 1: f1, N=32 Dirichlet full_weighting linear V_cycle

Iteration	Error	Ratio	Residual	Ratio
1	2.223e-02	0.000	9.132e-01	0.000
2	8.470e-04	26.250	2.589e-02	35.274
3	6.192e-05	13.679	7.783e-04	33.261
4	3.291e-05	1.882	2.561e-05	30.389
5	3.183e-05	1.034	8.781e-07	29.167
6	3.179e-05	1.001	3.084e-08	28.476
7	3.179e-05	1.000	1.093e-09	28.222
8	3.179e-05	1.000	3.892e-11	28.072
9	3.179e-05	1.000	1.408e-12	27.639
10	3.179e-05	1.000	1.697e-13	8.299
11	3.179e-05	1.000	1.381e-13	1.228
12	3.179e-05	1.000	1.306e-13	1.058
13	3.179e-05	1.000	1.113e-13	1.173
14	3.179e-05	1.000	8.585e-14	1.297
15	3.179e-05	1.000	1.280e-13	0.671
16	3.179e-05	1.000	1.460e-13	0.876
17	3.179e-05	1.000	1.118e-13	1.306
18	3.179e-05	1.000	1.266e-13	0.883
19	3.179e-05	1.000	1.193e-13	1.061
20	3.179e-05	1.000	1.276e-13	0.935

表 2: f2 , N=65536 Neumann full_weighting quadratic V_cycle

Iteration	Error	Ratio	Residual	Ratio
1	1.334e-01	0.000	1.639e + 03	0.000
2	6.688e-02	1.995	4.906e+01	33.417
3	2.571e-02	2.601	1.582e+00	31.011
4	8.213e-03	3.131	1.088e-01	14.536
5	2.303e-03	3.567	2.306e-02	4.719
6	5.890e-04	3.909	6.430e-03	3.587
7	1.413e-04	4.167	1.621e-03	3.966
8	3.246e-05	4.354	3.845e-04	4.217
9	7.237e-06	4.485	8.722e-05	4.408
10	1.582e-06	4.575	1.916e-05	4.553
11	3.414e-07	4.633	4.150e-06	4.617
12	7.375e-08	4.629	9.996e-07	4.151
13	1.803e-08	4.089	4.192e-07	2.385
14	5.369e-09	3.359	3.276e-07	1.280
15	1.900e-09	2.825	3.135e-07	1.045
16	9.988e-10	1.903	3.148e-07	0.996
17	5.938e-10	1.682	3.148e-07	1.000
18	4.559e-10	1.303	3.153e-07	0.998
19	4.794e-10	0.951	3.149e-07	1.001
20	4.246e-10	1.129	3.133e-07	1.005

表 3: f3 , N=512 mixed injection quadratic V_cycle

Iteration	Error	Ratio	Residual	Ratio
1	7.156e-02	0.000	3.961e+01	0.000
2	2.100e-02	3.407	1.391e+00	28.480
3	4.045e-03	5.192	5.999e-02	23.185
4	9.288e-04	4.355	3.995e-03	15.017
5	2.013e-04	4.614	5.381e-04	7.424
6	4.203e-05	4.790	1.048e-04	5.134
7	6.622e-06	6.347	2.260e-05	4.638
8	1.218e-06	5.439	4.992e-06	4.526
9	2.955e-06	0.412	1.105e-06	4.519
10	3.340e-06	0.885	2.448e-07	4.512
11	3.425e-06	0.975	5.425e-08	4.513
12	3.444e-06	0.995	1.202e-08	4.513
13	3.449e-06	0.999	2.665e-09	4.509
14	3.449e-06	1.000	6.014e-10	4.432
15	3.450e-06	1.000	1.616e-10	3.723
16	3.450e-06	1.000	8.564e-11	1.887
17	3.450e-06	1.000	7.376e-11	1.161
18	3.450e-06	1.000	7.663e-11	0.962
19	3.450e-06	1.000	7.482e-11	1.024
20	3.450e-06	1.000	7.301e-11	1.025

可以发现三种边值条件下,使用不同的限制算子和插值算子,残差和误差都能较快地收敛较高的较低的水平,算法实现基本正确。

3.1.2 误差范数关于 N 的收敛速度

cycle_iteration_convergence_rate_of_funX文件中有完整的数据, 此处挑选几个展示:

表 4: fl Dirichlet full_weighting quadratic V_cycle

. 1. 11 2 11 cm c ran_					
N	Error	Ratio	Residual	Ratio	
32	6.552 e-05	0.000	6.465e-14	0.000	
64	1.580e-05	4.148	3.526e-13	0.183	
128	3.876e-06	4.075	1.168e-12	0.302	
256	9.600e-07	4.038	5.910e-12	0.198	
512	2.389e-07	4.019	2.012e-11	0.294	
1024	5.957e-08	4.009	8.822e-11	0.228	
2048	1.488e-08	4.004	3.467e-10	0.254	
4096	3.713e-09	4.007	1.430e-09	0.242	
8192	9.280e-10	4.001	5.617e-09	0.255	
16384	2.936e-10	3.160	2.281e-08	0.246	
32768	2.041e-10	1.439	9.210e-08	0.248	
65536	5.506e-10	0.371	3.640e-07	0.253	

表 5: f2 Neumann injection quadratic V_cycle

N	Error	Ratio	Residual	Ratio
32	6.552e-05	0.000	6.465e-14	0.000
64	1.580e-05	4.148	3.526e-13	0.183
128	3.876e-06	4.075	1.168e-12	0.302
256	9.600e-07	4.038	5.910e-12	0.198
512	2.389e-07	4.019	2.012e-11	0.294
1024	5.957e-08	4.009	8.822e-11	0.228
2048	1.488e-08	4.004	3.467e-10	0.254
4096	3.713e-09	4.007	1.430e-09	0.242
8192	9.280e-10	4.001	5.617e-09	0.255
16384	2.936e-10	3.160	2.281e-08	0.246
32768	2.041e-10	1.439	9.210e-08	0.248
65536	5.506e-10	0.371	3.640e-07	0.253

表 6: f3 mixed full_weighting quadratic FMG

N	Error	Ratio	Residual	Ratio
32	5.974e-04	0.000	2.797e-03	0.000
64	1.472e-04	4.059	7.616e-04	3.673
128	3.573e-05	4.119	1.988e-04	3.830
256	8.572e-06	4.169	5.041e-05	3.945
512	2.037e-06	4.208	1.260e-05	4.000
1024	4.807e-07	4.238	3.155e-06	3.994
2048	1.128e-07	4.261	8.052e-07	3.918
4096	2.636e-08	4.280	2.165e-07	3.719
8192	6.106e-09	4.317	6.652e-08	3.255
16384	1.387e-09	4.401	8.285e-08	0.803
32768	4.624e-10	3.000	2.929e-07	0.283
65536	4.870e-10	0.950	1.095e-06	0.267

基本可以发现,不同方程使用不同算子和迭代算法,随着 N 的变大,一开始时 N 每扩大一倍,误差范数缩小为原来的四分之一,符合算法收敛阶为 2 的结论。

但当 N 变得更大时,由于机器精度的问题,误差无法无限缩小,误差范数逐渐稳定在 1e-10 左右。

一个奇怪的现象是使用 V_{cycle} 算法时残差会随着 N 的变大而变大,但使用 FMG 算法则相反,不知道为什么。

3.2 二维情形

3.2.1 V-Cycle 迭代的几个代表例子

cycle_iteration_convergence_rate_of_fun2dX文件中有完整的数据,此处挑选几个展示:

表 7: f1 , N=128 Dirichlet full_weighting linear V_cycle

Iteration	Error	Ratio	Residual	Ratio
1	2.047e-01	0.000	6.565e+01	0.000
2	1.401e-02	14.607	2.533e+00	25.921
3	9.706e-04	14.435	1.041e-01	24.319
4	6.883 e-05	14.101	4.937e-03	21.096
5	5.715e-06	12.044	2.641e-04	18.690
6	1.254 e-06	4.557	1.560e-05	16.936
7	9.366e-07	1.339	9.969e-07	15.644
8	9.139e-07	1.025	6.765e-08	14.737
9	9.123e-07	1.002	4.751e-09	14.238

表 8: f2 , N=256 Neumann injection linear V_cycle

Iteration	Error	Ratio	Residual	Ratio
1	5.640e-02	0.000	1.084e+00	0.000
2	1.217e-02	4.634	1.352e-01	8.012
3	3.432e-03	3.546	2.415e-02	5.601
4	2.046e-03	1.677	4.707e-03	5.130
5	1.302e-03	1.571	1.180e-03	3.991
6	8.386e-04	1.553	6.823 e-04	1.729
7	5.494e-04	1.526	4.254e-04	1.604
8	3.691e-04	1.489	2.653e-04	1.603
9	2.566e-04	1.438	1.655e-04	1.603
10	1.864e-04	1.376	1.032e-04	1.603
11	1.427e-04	1.307	6.435 e - 05	1.603
12	1.154e-04	1.236	4.013e-05	1.603
13	9.839e-05	1.173	2.503e-05	1.603
14	8.786e-05	1.120	1.561e-05	1.603
15	8.142e-05	1.079	9.735e-06	1.603
16	7.747e-05	1.051	6.071e-06	1.603
17	7.503e-05	1.032	3.786e-06	1.603
18	7.353e-05	1.020	2.361e-06	1.603
19	7.260e-05	1.013	1.473e-06	1.603
20	7.202e-05	1.008	9.184e-07	1.603

表 9: f3 , N=64 mixed injection quadratic V_cycle

Iteration	Error	Ratio	Residual	Ratio
1	5.204e-01	0.000	1.836e + 01	0.000
2	1.772e-01	2.936	2.598e+00	7.067
3	4.791e-02	3.699	5.374e-01	4.836
4	1.074e-02	4.459	1.324e-01	4.059
5	9.713e-04	11.061	3.451e-02	3.836
6	1.785e-03	0.544	8.977e-03	3.844

可以发现三种边值条件下,使用不同的限制算子和插值算子,残差和误差都能较快地收敛较高的较低的水平,算法实现基本正确。

3.2.2 误差范数关于 N 的收敛速度

cycle_iteration_convergence_rate_of_fun2dX文件中有完整的数据,此处挑选几个展示:

表 10: f1 , Dirichlet full_weighting linear V_cycle

N	Error	Ratio	Residual	Ratio
32	1.457e-05	0.000	3.521e-08	0.000
64	3.649e-06	3.992	4.952e-08	0.711
128	9.123e-07	4.000	4.751e-09	10.423
256	2.282e-07	3.998	6.287e-09	0.756

表 11: f2 ,Neumann full_weighting quadratic V_cycle

	N	Error	Ratio	Residual	Ratio
ſ	32	1.992e-03	0.000	2.208e-03	0.000
Ī	64	6.132e-04	3.249	4.545e-04	4.858
	128	1.571e-04	3.904	1.275e-04	3.565
	256	7.213e-05	2.178	1.087e-06	117.265

表 12: f3 ,mixed full_weighting linear V_cycle

N	Error	Ratio	Residual	Ratio
32	8.058e-03	0.000	2.235e-02	0.000
64	2.189e-03	3.682	5.205 e-03	4.295
128	5.560e-04	3.936	1.404e-03	3.708
256	1.361e-04	4.085	4.119e-04	3.408

基本可以发现,Dirichlet 边界条件和 Neumann 边界条件的数值结果基本符合算法收敛阶为 2 的结论。Neumann 边界条件时计算得到的误差收敛速度略小于二阶,可能是我用固定两点点值的方式构造的迭代矩阵谱半径较大而导致收敛速度慢导致的。

3.2.3 V-cycle 算法, FMG 算法和 LU 分解算法求解的速度比较

cpu_time_of_mutigrid_and_LU_of_fun2dX文件中有完整的数据,此处挑选几个展示:由于不同算子的运算速度差距不大,为了减少测试时间,此处多重网格法使用的限制算子和插值算子分别固定为 full_weighting 和 quadratic

表 13: f1 ,Dirichlet V cycle

N	MG_time	LU_time	$\frac{LU_time}{MG\ time}$
32	0.015625	0.078125	5
64	0.03125	0.421875	13.5
128	0.078125	2.35938	30.2
256	0.40625	13.2812	32.6923

表 14: f1 ,Dirichlet FMG

N	MG_time	LU_time	$\frac{LU_time}{MG_time}$
32	0.015625	0.078125	5
64	0.015625	0.421875	27
128	0.03125	2.34375	75
256	0.140625	13.3125	94.6667

表 15: f3 ,mixed V_cycle

		v	
N	MG_time	LU_time	$\frac{LU_time}{MG \ time}$
32	0	0.09375	inf
64	0.015625	0.421875	27
128	0.09375	2.34375	25
256	0.453125	13.2344	29.2069

容易发现随着 N 的变大,多重网格法的用时增长速度比 LU 分解法更慢,同时从用时倍数比可以发现,FMG 算法也比 V_cycle 算法的速度更快。