1 Уравнение Переноса

Уравнение переноса в общем случае имеет следующий вид:

$$\frac{\partial f}{\partial t} + \nabla \cdot (f \overrightarrow{u}) = 0 \tag{1}$$

Где и — векторное поле скоростей, f - переносимая скалярная величина, ∇ — оператор дивергенции. Определим f как функцию Хевисайда, принимающую значения 0 и 1:

$$f(x,t) = \begin{cases} 1 & \mathbf{x} \in liquid \\ 0 & \mathbf{x} \notin liquid \end{cases}$$
 (2)

В одномерном случае уравнение сводится к виду:

$$\frac{\partial f}{\partial t} + \frac{\partial (f u_x)}{\partial x} = 0 \tag{3}$$

2 Численное решение

2.1 Численное решение в общем случае

Для численного решения проводится дискретизация:

Отрезок [0;X], на котором рассматривается данное уравнение, разбивается на cellCount последовательных подотрезков, длиной Δx_i каждый — ячейки сетки. i=1..cellCount. Положения $x_{i-\frac{1}{2}},\,x_{i+\frac{1}{2}}$ являются узлами данной сетки (ребрами ячеек). $\Delta x_i = x_{i+\frac{1}{2}} - x_{i-\frac{1}{2}}$. Для реализации программы была выбрана равномерная сетка с ячейками равной длины Δx . Зададим длину временного шага Δt и построим схему для вычисления средних значений функции f(x,t) в каждой ячейке.

$$\overline{f}_{i}^{n} = \frac{1}{\Delta x_{i}} \int_{x_{i-\frac{1}{2}}}^{x_{i+\frac{1}{2}}} f(x, t_{n}) dx$$
(4)

- среднее по ячейке значение функции f(x,t) на i-ом отрезке Δx_i на n-ом временном шаге. В дальнейшем будем обозначать его как просто f_i^n .

Проинтегрируем уравнение переноса в одномерном случае (3) по времени на шаге $[t_n; t_{n+1}]$:

$$(f^{n+1} - f^n) + \int_{t_n}^{t_{n+1}} \frac{\mathrm{d}(fu)}{\mathrm{d}x} d\tau = 0$$

Для численного дифференцирования используем явную разностную схему 2 порядка:

$$\frac{d(fu)}{dx} = \frac{f_{i+\frac{1}{2}}u_{i+\frac{1}{2}} - f_{i-\frac{1}{2}}u_{i-\frac{1}{2}}}{\Delta x_i}$$

В результате уравнение переноса преобразуется к виду:

$$(f_i^{n+1} - f_i^n) + \frac{1}{\Delta x_i} \int_{t_n}^{t_{n+1}} f_{i+\frac{1}{2}} u_{i+\frac{1}{2}} d\tau - \frac{1}{\Delta x_i} \int_{t_n}^{t_{n+1}} f_{i-\frac{1}{2}} u_{i-\frac{1}{2}} d\tau = 0$$
 (5)

2.2 Поле скоростей твердого тела

Поле скоростей твердого тела связано по формуле Эйлера:

$$\overrightarrow{u}(\overrightarrow{r},t) = \overrightarrow{v_c}(t) + [\overrightarrow{\omega}(t) \times \overrightarrow{r}(t)]$$

Рассмотрим составляющие поля скоростей вдоль направлений X,Y,Z:

$$\overrightarrow{u}(\overrightarrow{r},t) = (u_x, u_y, u_z)(\overrightarrow{r},t)$$

$$\overrightarrow{r}(t) = (x - x_c(t), y - y_c(t), z - z_c(t))$$

Векторы $\overrightarrow{v_c}(t)$ и $\overrightarrow{\omega}(t)$ считаются заданными.

$$\overrightarrow{v_c}(t) = (v_{cx}(t), v_{cy}(t), v_{cz}(t))$$

$$\overrightarrow{\omega}(t) = (\omega_x(t), \omega_y(t), \omega_z(t))$$

$$u_x(t) = v_{cx}(t) + \omega_y(t)z - \omega_y(t)z_c(t) - \omega_z(t)y + \omega_z(t)y_c(t)$$

$$u_y(t) = v_{cy}(t) - \omega_x(t)z + \omega_x(t)z_c(t) + \omega_z(t)x - \omega_z(t)x_c(t)$$

$$u_z(t) = v_{cz}(t) + \omega_x(t)y - \omega_x(t)y_c(t) - \omega_y(t)x + \omega_y(t)x_c(t)$$

Таким образом, можно видеть, что скорости твердого тела вдоль каждого из направлений не зависят от координаты рассматриваемой точки на этом направлении. То есть, например, скорости u_x твердого тела вдоль направления OX не зависят от координаты x, а лишь от положения y и z и от времени t.

В таком случае, при решении уравнения переноса мы можем рассматривать скорость постоянной вдоль каждого из направлений, но зависящей от времени. Поэтому вместо $u_{i-\frac{1}{2}},\,u_{i+\frac{1}{2}}$ будем рассматривать u, зависящую от времени.

2.3 Численное решение для нестационарного поля скоростей твердого тела

Перепишем уравнение (5), полученное для произвольного поля скоростей, для поля скоростей твердого тела:

$$(f_i^{n+1} - f_i^n) + \frac{1}{\Delta x_i} \left(\int_{t_n}^{t_{n+1}} u f_{i+\frac{1}{2}} d\tau - \int_{t_n}^{t_{n+1}} u f_{i-\frac{1}{2}} d\tau \right) = 0$$

Интегралы

$$\Phi_{i+\frac{1}{2}} = \int_{t_n}^{t_{n+1}} u f_{i+\frac{1}{2}} d\tau \tag{6}$$

$$\Phi_{i-\frac{1}{2}} \int_{t_n}^{t_{n+1}} u f_{i-\frac{1}{2}} d\tau \tag{7}$$

представляют собой потоки через правую $x_{i+\frac{1}{2}}=x_R$ и левую $x_{i-\frac{1}{2}}=x_L$ грани ячейки $\Delta x_i=\Delta x$ соответственно.

Для вычисления значений $f_{x^*}^{t^*}$ необходимо построить подсеточную реконструкцию решения на соответствующей ячейке. При таком подходе значения $f_{x^*}^{t^*}$ считаются как значения интерполяционной функции, соответствующей методу решения.

$$f_{x^*}^{t^*} = \Psi_0(x^*, t^*)$$

Интерполяционная функция $\Psi_0(x^*, t^*)$:

$$\Psi_0(x^*, t^*) = \begin{cases} \Psi_L(x(x^*, \tau^*)) & \int_{t_n}^{t_{n+1}} u^{\tau} d\tau \ge 0\\ \Psi_R(x(x^*, \tau^*)) & \int_{t_n}^{t_{n+1}} u^{\tau} d\tau < 0 \end{cases}$$
(8)

Таким образом, реализуется метод upwind: расчета потоков через грани по направлению переноса. То есть, при вычислении потока Φ_{x^*} для положительной скорости u переноса на грани x^* ячейки в течение шага $[t_n;t_{n+1}]$, будет использована интерполяционная функция $\Psi_j(x(x^*,\tau^*))$, построенная на ячейке j слева от данной грани x^* , а при вычислении потока для отрицательной скорости u будет использована интерполяционная функция $\Psi_j(x(x^*,\tau^*))$, построенная на ячейке j справа от данной грани x^* .

В дальнейшем для выбора интерполяционной функции Ψ_j в исследовании будут рассмотрены такие методы, как метод MUSCL (линейная интерполяция), метод THINC (интерполяция гиперболическим тангенсом) и метод Jump Reconstruction (интерполяция скачком).

Выражение для расчета объемной доли переносимой скалярной величины через потоки в ячейке Δx_i на следующем временном шаге t_{n+1} имеет вид:

$$f_i^{n+1} = f_i^n - \frac{1}{\Delta x_i} (\Phi_{i+\frac{1}{2}} - \Phi_{i-\frac{1}{2}}) = 0$$
(9)

3 Метод характеристик

Рассмотрим решение уравнения переноса с помощью метода характеристик.

$$\frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}t} + \frac{\mathrm{d}(fu)}{\mathrm{d}x} = 0\tag{10}$$

Нам бы хотелось свести это дифференциальное уравнение в частных производных первого порядка к обыкновенному дифференциальному уравнению вдоль соответствующей кривой, то есть получить уравнение вида:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}s}f(x(s),t(s)) = F(f,x(s),t(s))$$

где кривая (x(s), t(s)) — характеристика.

Установим, что

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}s}f(x(s),t(s)) = \frac{\partial f}{\partial x}\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}s} + \frac{\partial f}{\partial t}\frac{\mathrm{d}t}{\mathrm{d}s}$$
(11)

Положим, что

$$\frac{\mathrm{d}t}{\mathrm{d}s} = 1$$

Следовательно, при $t(0)=0,\ s=t.$ И теперь будем составлять ОДУ, используя метод характеристик в виде:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}f(x(t),t) = F(f,x(t),t)$$

Будем искать решение вдоль характеристик, уравнение которых имеет вид:

$$\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t} = u(t)$$

В таком случае уравнение (11) можно переписать в виде:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}f(x(t),t) = u(t)\frac{\partial f}{\partial x} + \frac{\partial f}{\partial t}$$

таким образом, вдоль характеристики (x(t),t) исходное уравнение в частных производных превращается в ОДУ:

$$f_t' = F(f, x(t), t) = 0$$

Данное уравнение говорит о том, что вдоль характеристик решение постоянное. Таким образом, $f(x,t) = f(x_0,0)$, где точки (x,t) и $(x_0,0)$ лежат на одной характеристике. Видно, что для нахождения общего решения достаточно найти характеристики уравнения в виде:

$$\frac{\mathrm{d}x}{\mathrm{d}t} = u(t) \tag{12}$$

Будем искать решение на временном слое t_n .

au - время на слое $[t_n;t_{n+1}]$. То есть $au=0\Leftrightarrow t=t_n,\, au=\Delta t\Leftrightarrow t=t_{n+1}.$

Проинтегрируем уравнение (12) по t от t_n до $t_n + \tau$:

$$x(t_n + \tau) - x(t_n) = \int_{t_n}^{t_n + \tau} u(t)dt + C$$
 (13)

Что является общим видом характеристической функции для данного уравнения в частных производных.

Найдем такую характеристику, которая в момент времени τ^* проходила через точку x^* . Подставим в характеристическую функцию (13) данные начальные условия:

$$x(t_n + \tau^*) - x(t_n) = \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt + C^*$$

Тогда

$$C^* = x^* - x(t_n) - \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt$$

Подставим C^* обратно в общий вид уравнения характеристической функции (13), чтобы получить характеристику:

$$x(t_n + \tau) - x(t_n) = \int_{t_n}^{t_n + \tau} u(t)dt + x^* - x(t_n) - \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt$$

$$x(t_n + \tau) = \int_{t_n}^{t_n + \tau} u(t)dt + x^* - \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt$$
 (14)

Узнаем координату, из которой выходила данная характеристика в момент времени $\tau=0$:

$$x \mid_{\tau=0} = \int_{t_n}^{t_n} u(t)dt + x^* - \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt$$
$$x \mid_{\tau=0} = x^* - \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt$$
(15)

Данное значение необходимо использовать как аргумент интерполяционной функции (8).

4 Аппроксимация интегралов

В зависимости от выбранного метода подсеточной реконструкции, интегралы в потоках и в характеристике могут быть вычислены приближенно, с использованием квадратурных формул в случае непрерывной интерполяции распределения (этот способ использовался для методов MUSCL и THINC), или точно в случае кусочно-постоянной интерполяции распределения (этот способ использовался для методов MUSCL и THINC).

Непрерывное распределение. Рассмотрим непрерывную реконструкцию распределения. Для вычисления интегралов была использована квадратурная формула трапеции.

Интеграл в характеристике (15) был заменен на квадратурную формулу:

$$x\mid_{\tau=0} = x^* - \int_{t_n}^{t_n + \tau^*} u(t)dt = x^* - \Delta t \frac{u(t_n) + u(t_n + \tau^*)}{2}$$
 (16)

Для аппроксимации интегралов потоков (6), (7) была использована квадратурная формула трапеции.

Интегралы в потоках были заменены на квадратурные формулы:

$$\Phi_{i+\frac{1}{2}} = \int_{t_n}^{t_{n+1}} u f_{i+\frac{1}{2}} d\tau = \frac{\Delta t}{2} \left(u^{n+1} f_{i+\frac{1}{2}}^{n+1} + u^n f_{i+\frac{1}{2}}^n \right)$$
 (17)

$$\Phi_{i-\frac{1}{2}} = \int_{t_n}^{t_{n+1}} u f_{i-\frac{1}{2}} d\tau = \frac{\Delta t}{2} \left(u^{n+1} f_{i-\frac{1}{2}}^{n+1} + u^n f_{i-\frac{1}{2}}^n \right)$$
 (18)

Таким образом, значения потоков (6), (7) будут иметь вид:

$$\Phi_{i+\frac{1}{2}} = \frac{\Delta t}{2} \left(u^n \Psi_0(x(x_{i+\frac{1}{2}}, 0)) + u^{n+1} \Psi_0(x(x_{i+\frac{1}{2}}, \Delta t)) \right)$$
 (19)

$$\Phi_{i-\frac{1}{2}} = \frac{\Delta t}{2} (u^n \Psi_0(x(x_{i-\frac{1}{2}}, 0)) + u^{n+1} \Psi_0(x(x_{i-\frac{1}{2}}, \Delta t)))$$
 (20)

Подставляя в них характеристики с координатами соответствующих граней и с нужным шагом по времени, получим окончательный вид уравнений для расчета потоков:

$$\Phi_{i+\frac{1}{2}} = \frac{\Delta t}{2} \left(u^n \Psi_0(x_R) + u^{n+1} \Psi_0(x^R - \Delta t \frac{u^n + u^{n+1}}{2}) \right)$$
 (21)

$$\Phi_{i-\frac{1}{2}} = \frac{\Delta t}{2} (u^n \Psi_0(x_L) + u^{n+1} \Psi_0(x^L - \Delta t \frac{u^n + u^{n+1}}{2})))$$
 (22)