Московский Государственный Университет имени М.В. Ломоносова Факультет вычислительной математики и кибернетики Введение в численные методы

Отчёт по практическому заданию

Студент Кибизов Кирилл, группа 207

2024

Оглавление

O	Оглавление	
1	Постановка задачи	2
2	Описание используемых числовых методов	3
3	Обоснование применимости используемых числовых методов	4
4	Результаты	5
Заключение		7
Приложения		8
Литература		10

Постановка задачи

Дано:

1. Уравнение в частных производных с граничными условиями:

$$\begin{cases} k_x \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + k_y \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0, & (x, y) \in [0, 1] \times [0, 1], \\ u(x, 0) = 0, & x \in [0, 1] \\ u(0, y) = 0, & y \in [0, 1] \\ u(x, 1) = \sin(\pi x), & x \in [0, 1] \\ u(1, y) = 0, & y \in [0, 1] \end{cases}$$

2. Разностная схема:

остная схема:
$$\begin{cases} k_x \frac{u_{i+1,j}-2u_{i,j}+u_{i-1,j}}{h^2} + k_y \frac{u_{i,j+1}-2u_{i,j}+u_{i,j-1}}{h^2} = 0, & i=\overline{1,N-1}, \ j=\overline{1,N-1}, \\ u_{i,0}=0, & i=\overline{0,N}, \\ u_{0,j}=0, & j=\overline{0,N}, \\ u_{i,N}=0, & i=\overline{0,N}, \\ u_{N,j}=0, & j=\overline{0,N}. \end{cases}$$

где

$$u_{i,j} \approx u(x_i, y_j), \quad x_i = \frac{i}{N}, \quad y_j = \frac{j}{N}, \quad h = \frac{1}{N}.$$

3. Аналитическое решение данной задачи:

$$u(x,y) = \frac{\sinh(\pi y/\sqrt{k_y})}{\sinh(\pi/\sqrt{k_y})}\sin(\pi x)$$

Задача:

Требуется решить данную СЛАУ с помощью итерационного метода Якоби (где он применим) для N=100, рассматривая следующие случаи:

1.
$$k_x = k_y = 1$$
,

2.
$$k_x = 1, k_y = 10^6$$
.

В случае неприменимости итерационного метода Якоби предложить рабочий альтернативный метод.

Описание используемых числовых методов

Итерационные алгоритмы

При применении итерационных методов решения СЛАУ Ax = f ответ получается в процессе построения последовательных приближений (итераций) $x_k = \{x_1^k, x_2^k, \dots, x_n^k\}$, сходящихся к решению исходной системы в пространстве E_n с евклидовой нормой $\|x\|$: $\lim_{k\to\infty} x_k = x$, где i - номер компоненты, а k - номер итерации.

Сходимость обеспечивает принципиальную возможность получить в процессе итераций ответ с любой наперед заданной степенью точности.

Если очередной член последовательности x_{k+1} может выражаться только через предыдущий $x_{k+1} = F(x_k)$. Такие итерационные алгоритмы называют одношаговыми. Обычно линейно одношаговые алгоритмы записывают в стандартной канонической форме: $B_{k+1} \frac{x_{k+1} - x_k}{\tau_{k+1}} + Ax_k = f$ и det $B_{k+1} \neq$ и $\tau_{k+1} > 0$. В такой записи процесс характеризуется последовательностью матриц B_{k+1} и числовых параметров τ_{k+1} , которые называют итерационными параметрами.

Метод Якоби

Метод Якоби является простым итерационным методом решения системы линейных уравнений, основанным на разностной схеме. В этом методе значения функции в каждой точке сетки обновляются независимо, используя значения с предыдущей итерации. Метод Якоби можно записать в виле:

$$u_{i,j}^{(k+1)} = \frac{k_x(u_{i+1,j}^{(k)} + u_{i-1,j}^{(k)}) + k_y(u_{i,j+1}^{(k)} + u_{i,j-1}^{(k)})}{2(k_x + k_y)},$$

где $u_{i,j}^{(k)}$ — значение функции в точке (i,j) на k-й итерации, а k_x и k_y — коэффициенты.

Метод Якоби обладает сравнительно низкой скоростью сходимости, поскольку обновления в каждой точке сетки не зависят от результатов на предыдущих итерациях. Это может привести к большому количеству итераций для достижения заданной точности. С увеличением числа итераций погрешность метода уменьшается, притом увеличивается вычислительная сложность алгоритма.

Метод верхней релаксации (SOR)

Метод верхней релаксации (SOR) является модификацией метода Гаусса-Зейделя, в котором значения функции обновляются с дополнительной корректировкой с использованием параметра релаксации ω . Этот параметр регулирует скорость сходимости метода. Итерационная схема для метода SOR выглядит следующим образом:

$$u_{i,j}^{(k+1)} = (1 - \omega)u_{i,j}^{(k)} + \omega \left(\frac{k_x(u_{i+1,j}^{(k)} + u_{i-1,j}^{(k+1)}) + k_y(u_{i,j+1}^{(k)} + u_{i,j-1}^{(k+1)})}{2(k_x + k_y)} \right),$$

где $u_{i,j}^{(k)}$ — значение функции в точке (i,j) на k-й итерации, а k_x и k_y — коэффициенты, ω — параметр релаксации $\in [1,2]$. Параметр ω регулирует скорость сходимости итераций: при оптимальном выборе ω можно добиться минимального числа итераций для достижения заданной точности.

Метод SOR, в отличие от метода Якоби, сразу использует данные, обновлённые во время текущей итерации. Выбор значения параметра ω оказывает значительное влияние на минимизацию погрешности и скорость сходимости.

Обоснование применимости используемых числовых методов

Перед тем как применять итерационные методы для решения системы линейных алгебраических уравнений (СЛАУ), необходимо убедиться, что они сходятся в рассматриваемом случае. Это включает в себя проверку структуры и свойств матрицы системы, а также выполнение необходимых или достаточных условий сходимости используемых итерационных методов.

Теорема Самарского (достаточные условия)

Пусть A — самосопряжённая положительно определённая матрица: $A = A^T$, A>0, и $B=A-\frac{\tau}{2}A$ — положительно определённая матрица, τ — положительное число: $B=A-\frac{\tau}{2}A>0$. Можно утверждать, что для матрицы A, которая:

- симметрична $(A^T = A)$,
- положительно определённая ($v^T A v > 0$ для любого $v \neq 0$),

выполняются достаточные условия сходимости итерационных методов, таких как методы Якоби и верхней релаксации (SOR).

Сходимость методов

В итоге методы Якоби и верхней релаксации (SOR) применимы, к данной задаче, однако важно также учитывать:

- Точность решения: Точность определяется выбранным критерием остановки (например, достижением малого значения невязки или изменения решения между итерациями).
- Быстрота сходимости: Для улучшения быстроты сходимости можно:
 - уменьшить шаг h,
 - использовать "ускоряющие" параметры, такие как ω в методе верхней релаксации,

Результаты

Решения

В данном разделе представлены результаты численного решения уравнения с использованием метода Якоби для одного из тестов.

Для каждой точки вычислены значения, полученные численно и аналитически, с целью сравнения точности решения.

Пример вывода для первого теста представлен ниже.

1ый столбец - координаты точек,

2ой столбец - численное рещение,

Зий столбец - аналитическое решение,

```
Please, input amount of tests (max 10): 1
    Leave 3rd argument as 0 (for Jacobi) or as w (w = 1 for Gauss-Seidel; 1 < w < 2 for SOR)
3
4
    Input kx and ky and w; for test #1: 1 1 0
   u(0.250000, 0.500000) | 0.139489 | 0.140904
6
    u(0.250000, 0.750000)
                            0.319105
   u(0.250000, 1.000000) | 0.707107
9
   u(0.500000, 0.000000) | 0.000000 | 0.000000
10
11
   u(0.500000, 0.750000) | 0.451283 | 0.452688
12
   u(0.500000, 1.000000) | 1.000000 | 1.000000
   u(0.750000, 0.000000) | 0.000000 | 0.000000
u(0.750000, 0.250000) | 0.052184 | 0.053187
13
14
15
16
   Test #1:
17
18
   Iterations = 10247
```

Вывод метода Якоби для 1го теста (для некоторых точек, покоординатно кратных 0.25)

Для других тестов результаты можно получить, используя программу, с различными значениями параметра ω .

Примеры:

- Рисунок 4.2;
- Рисунок 4.3.
- Рисунок 4.8.
- Рисунок 4.9.

Для запуска программы её предварительно следует скомпилировать, выполнив команду ./run.sh, которая обеспечивает сборку и выполнение кода. Стоит отметить, что данная программа предназначена для использования только в UNIX-подобных системах (например, Linux и macOS).

Погрешность

Примеры:

- Рисунок 4.4;
- Рисунок 4.5.
- Рисунок 4.10.
- Рисунок 4.11.

Сходимость (параметр ω)

Кроме того, для метода SOR был найден оптимальный параметр $\omega \approx 1.94$, который обеспечил наилучшую сходимость. Примеры:

- Рисунок 4.6;
- Рисунок 4.7.

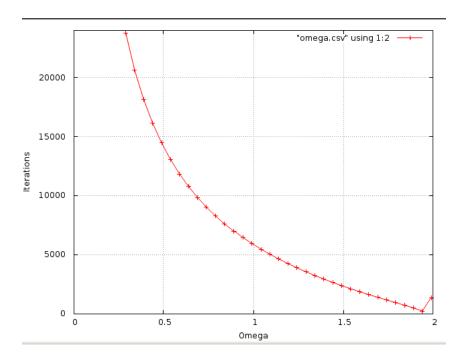


Рис. 4.1: Нахождение оптимального параметра $\omega \approx$

Для параметров kx=1 и ky=1 программа выполнила **229 итераций** для достижения сходимости.

Для параметров kx=1 и $ky=10^6$ программа выполнила **245 итераций**, что связано с изменением условий задачи, требующих большего количества шагов для сходимости.

Оба результата были получены с оптимальным значением параметра релаксации $\omega \approx 1.94$, который был вычислен программой автоматически.

Заключение

Критерий	Метод Якоби	Метод SOR
Реализация	- Два массива, поэтапное обновление. - В каждой итерации элементы независимы. - Без вспомогательных параметров.	- Один массив, обновление "на ходу". - В каждой итерации элементы зависимы. - Требуется параметр ω $(0<\omega<2)$, влияющий на сходимость.
Сходимость	Медленнее	Существенно быстрее
Погрешность	Больше	Существенно меньше

Таблица 4.1: Сравнение метода Якоби и метода SOR

Метод Якоби и метод SOR используются для решения сложных математических задач, связанных с системами уравнений. Эти методы находят применение в разных сферах физики, например, в моделировании жидкостей и газа.

В данном отчёте была рассмотрена задача решения уравнения в частных производных с помощью итерационных методов, таких как метод Якоби и метод верхней релаксации. Реализация методов была выполнена на языке программирования С. Были получены результаты со сравнимо высокой точностью относительно предложенного аналитического решения.

Приложения

https://github.com/kibizoffs/jacobi

Программа main.c решает задачу с использованием методов Якоби и SOR. Изображения графиков, полученные в процессе вычислений, сохраняются в директории media.

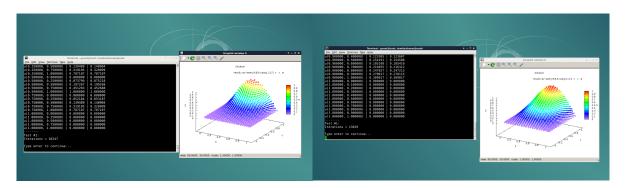


Рис. 4.2: Jacobi (kx = 1, ky = 1), iters = 10247 Рис. 4.3: Jacobi (kx = 1, ky = 10^6), iters = 13029

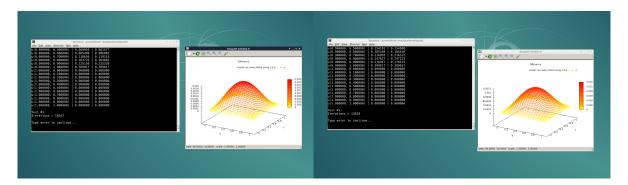


Рис. 4.4: Dif Jacobi (kx = 1, ky = 1)

Рис. 4.5: Dif Jacobi ($kx = 1, ky = 10^6$)

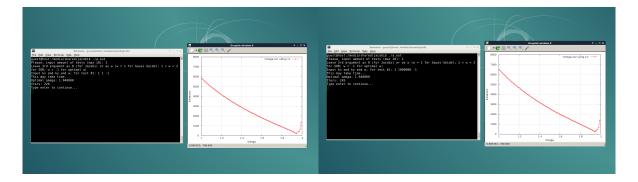


Рис. 4.6: Best ω (kx = 1, ky = 1), $\omega \approx 1.94$

Рис. 4.7: Best ω (kx = 1, ky = 10^6), $\omega \approx 1.94$

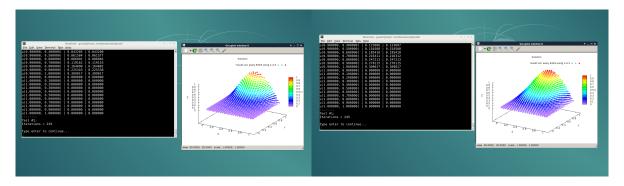


Рис. 4.8: Best res (kx = 1, ky = 1), iters = 229 $\,$ Рис. 4.9: Best res (kx = 1, ky = 10^6), iters = 245

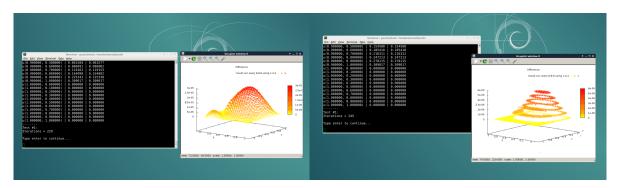


Рис. 4.10: Best dif (kx = 1, ky = 1)

Рис. 4.11: Best dif (kx = 1, ky = 10^6)

Литература

- [1] Костомаров Д. П., Фаворский А. П. Вводные лекции по численным методам. М.: Логос, 2004. 184 с.
- [2] Самарский А. А. Введение в численные методы. М.: Наука, 1989. 416 с.