

# Poisson.h 文档说明

Haochen Huang

西安交通大学 MFM 课题组

版本：4.02test

日期：2023 年 7 月 3 日

## 目录

<b>1 理论背景</b>	<b>2</b>
1.1 Poisson 方程由来	2
1.2 Relaxation 函数由来	2
1.3 Jacobi 迭代	2
<b>2 具体算法</b>	<b>3</b>
<b>3 源代码解析</b>	<b>3</b>
3.1 源代码构成及结构简介	3
3.2 Multigrid cycle 函数	4
3.3 Multigrid solver 函数	6
3.4 重要计算函数的构建	9
3.5 具体使用示例	13
<b>4 附录：Basilisk 网格生成与插值</b>	<b>14</b>
4.1 leaf cell	14
4.2 网格排布规律	14
4.3 网格点插值与平均	16
<b>参考文献</b>	<b>17</b>

## 摘要

本文为 basilisk 的头文件 Poisson.h 的说明文档。

2.02 更新：更新模板添加高亮、索引，更新文章内容，修正某些显示错误并添加程序结构图及说明。

3.02 更新：更正 *relax* 函数中 *Jacobi* 与 *GS* 迭代之间的关系，回顾之前相关使用函数指针进行输入的地方，指出改装求解器的可能条件。

4.02 更新：添加不同层级网格迭代的相应细节，添加 Basilisk 网格的判定方式及相应数据点的插值方法。

## 1. 理论背景

相关细节参考 Basilisk 原作者著作 [2][1]

### 1.1 Poisson 方程由来

我们可以由 bcg.h 中的对流方程求出一个速度场  $U^{**}$ ，由于速度物理特性，其必然是光滑且连续的，由 Hodge 分解可得，该速度场可以分为一个无散场与无旋场即：

$$U^{**} = U + \nabla\phi \quad (1)$$

其中  $\nabla U = 0$  这样  $U$  就既满足动量方程又满足不可压方程，为真实速度解。

### 1.2 Relaxation 函数由来

求解 Poisson 方程

$$\nabla^2\phi = \nabla U^{**} \quad (2)$$

针对某一个单元，在单元内部对上式进行体积分有：

$$\int_{\partial\mathcal{B}} \nabla\phi \cdot \mathbf{n} = \int_{\mathcal{B}} \nabla U^{**} \quad (3)$$

在单元上进行离散有：

$$\sum_d h \nabla_d \phi = h^2 \nabla \cdot U^{**} \quad (4)$$

其中下角标  $d$  表示方向，在离散过程中等式左边数据储存于单元面中心，而等式右边则是单元体中心。在 bcg.h 中我们已经利用已知的  $u^n$  将  $U^{**}$  计算出来了，现在的目标则是计算  $\phi$ 。

为了得到  $\phi$ ，我们假设  $\phi$  在单元表面上的梯度值  $\nabla_d \phi$  可以用在单元中心的  $\phi$  线性表示，即：

$$\nabla_d \phi = \alpha_d \phi + \beta_d \quad (5)$$

其中  $\alpha, \beta$  均为常数，其值根据周边网格情况等可以计算出来，暂时按下不表。由此我们可以得到相应  $\phi$  值表达式

$$\sum_d h \nabla_d \phi = \sum_d \alpha_d \phi + \sum_d \beta_d \quad (6)$$

即有：

$$\mathcal{R}(\phi, \nabla U^{**}) = \phi \leftarrow \frac{h \nabla \cdot U^{**} - \sum_d \beta_d}{\sum_d \alpha_d} \quad (7)$$

即能够构成  $\mathcal{L}(A) = B$  的  $A, B$  都可以满足 Relaxation 函数关系。

### 1.3 Jacobi 迭代

在构建完 Relaxation 函数后，我们将对其使用 Jacobi 迭代，以完成相应求解。

假设我们有方程组

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + a_{nn}x_n &= b_n \end{aligned} \quad (8)$$

不考虑收敛问题，我们将  $\mathbf{x}^0 = x_1^0, x_2^0 \cdots x_n^0$  依次带入方程求解得到  $\mathbf{x}^1 = x_1^1, x_2^1 \cdots x_n^1$ ，依次迭代，依据相应理论，在迭代次数足够多的情况下，解最终会收敛于方程真解。

根据之前构建的 Relaxation 函数，由于  $\nabla U^{**}$  已知，我们可以对场量  $\phi$  采取类似的迭代方式，最终得到目的解。

## 2. 具体算法

$\mathcal{L}$  为线性算子即：

$$\mathcal{L}(\phi + \delta\phi) = \mathcal{L}(\phi) + \delta\phi \quad (9)$$

其中  $\mathcal{L}(\phi + \delta\phi) = \nabla U^{**}$  而  $\phi$  为预测值，那么  $\delta\phi$  就是预测值与真实值之差，令残差  $R$  为

$$R = \nabla U^{**} - \mathcal{L}(\phi) \quad (10)$$

由此  $\delta\phi$  与  $R$  构成了拉普拉斯算对，他们之间的关系就可以用 Relaxation 函数  $\mathcal{R}$  来表示。

接下来介绍 Basilisk 的自适应网格模式。

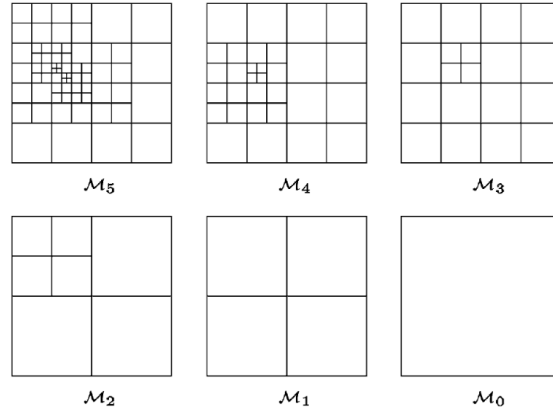


图 1: 二维情况下，同一单元网格级别变化情况，摘自 [2]

如图1中所示，其中  $Ml$  表示网格加密级别；注意，这是同一个网格的不同加密形式。 $l$  层的残差可以由  $l + 1$  计算得出即

$$R_l = \frac{\sum_i h^2 R_{l+1}}{\sum_i h^2} \quad (11)$$

## 3. 源代码解析

### 3.1 源代码构成及结构简介

Poisson.h 主要求解的方程为广义的 Poisson-Helmholtz 即：

$$L(a) = \nabla \cdot (\alpha \nabla a) + \lambda a = b \quad (12)$$

源代码一共分为四个部分，分别是：

1. Multigrid cycle 函数的构建3.2，此函数表示算法中的第二个 for 循环，即在已知各个级别网格的残差后，通过  $\mathcal{R}$  函数进行迭代，并向高一层级网格进行差分，得到该网格  $\delta a$  的初始值，该函数并没有  $\mathcal{R}$  的定义

---

**Algorithm 1:** Poisson solver 框架

---

**Input:** 初始  $\phi^0$ , 最密网格  $M_L$

**Output:** 相应计算区域中全场  $\phi$  值

由  $\phi^0$  计算再  $M_L$  上的残差  $R_L$

**while**  $|\alpha R_L|_\infty < \epsilon$  **do**

**for**  $l = L - 1; l \geq 0; l --$  **do**

        由  $R_{l+1}$  计算  $R_l$ ;

    在最低级网格  $M_0$  上使用  $\mathcal{R}(\delta\phi, R_0)$  直到最后的值收敛;

**for**  $l = 1; l \leq L; l ++$  **do**

        将在  $M_{l-1}$  上获得的  $\delta\phi$  在空间上进行插值后直接作为初始猜测值进行  $\mathcal{R}(\delta\phi, R_l)$

        的  $n$  次迭代;

    将迭代计算出的  $\delta\phi$  附加在原本  $M_L$  的  $\phi$  值上;

    再次计算  $R_L$ ;

**return**  $\phi$ ;

---

2. Multigrid solver 函数构建3.3, 该函数与 Multigrid cycle 函数一同构成完整的算法循环框架 (Multigrid cycle 将会在其中被引用), 该函数负责判断计算域内的最大残差是否满足标准, 以及当某些限定情况发生时, 对迭代次数进行改变
3. 两个重要功能函数的构建3.4: *relax* 函数即  $\mathcal{R}$ , 以及计算残差的 *residual* 函数, 这两个函数在之前构建的整体框架中均被引用。
4. 整体合并解决问题的示例3.5

其相互关系如下图所示: 由图所示, *mg solver* 为求解器的主体部分, 其主要功能在于调配各个函数的调用顺序, 判断是否满足输出标准, 以及调整循环的次数, 而 *mg cycle* 与 *relax* 函数则构成了一次或数次 (基于 *mg solver* 传入参数调控) 完整的 G-S 迭代, 并更新初始值, 并将结果传递至 *residual* 计算残差, *residual* 返回残差供 *mg solver* 进行判断, 选择调整参数再次进入循环或者跳出循环输出结果。

### 3.2 Multigrid cycle 函数

函数输入计算目标指针 *a*, 残差指针 *res*, 修正目标值指针 *da*, 以及  $\mathcal{R}$  函数指针 *relax* 等进行从最低层级向最高层级网格的残差修正。

注意此处输入值中包含函数指针, 修改者可以通过传入具有相同参变量的函数达到改装求解器的目的。

```
1 void mg_cycle (scalar * a, scalar * res, scalar * da,
2               void (* relax) (scalar * da, scalar * res,
3                               int depth, void * data),
4               void * data,
5               int nrelax, int minlevel, int maxlevel)
6 {
```

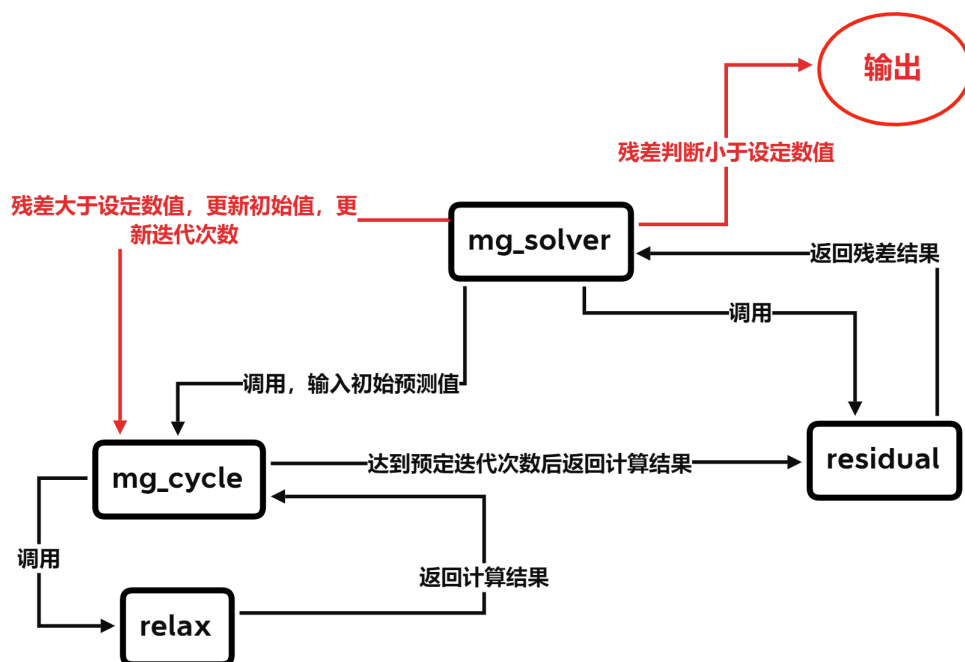


图 2: poisson.h 头文件中主要函数关系

```

7  restriction (res); //利用平均计算每一层级网格上残差值
8
9  //从最低的网格密度层级开始对相应的计算区域进行 Jacobi 迭代
10 minlevel = min (minlevel, maxlevel);
11 for (int l = minlevel; l <= maxlevel; l++) {
12
13     if (l == minlevel)
14         foreach_level_or_leaf (l) //对当前级别网格, 或小于 l 级但已经是 leaf 的网
            ↳ 格进行遍历
15         for (scalar s in da)
16             foreach_blockf (s) //默认在 common.h 中定义为空, 具体定义在
            ↳ grid/layers.h 中, 用法应该与存储数据方式相关, 用于快速遍历内存上
            ↳ 值, 测验后发现其存在对结果并没有影响
17             s[] = 0.;
18     else
19         foreach_level (l)
20         for (scalar s in da)
21             foreach_blockf (s)
22             s[] = bilinear (point, s);
23     //在轮到 l 级网格时, 由于网格加密导致网格中心位置变动, 需要对上一级中求出的
            ↳ da 进行插值, 并将其作为本轮 Jacobi 迭代的初始值

```

```

24
25     boundary_level (da, 1);
26     for (int i = 0; i < nrelax; i++) {
27         relax (da, res, 1, data); //利用  $\mathcal{R}$  函数进行 Jacobi 迭代, 迭代次数为输入
           ↳ 值 nrelax, 该数值在后面会视情况而改变。
28         boundary_level (da, 1);
29     }
30 }
31
32 foreach() {
33     scalar s, ds;
34     for (s, ds in a, da)
35         foreach_blockf (s)
36             s[] += ds[]; //更新最密网格中的目标数值 a
37 }
38 }

```

由此, 算法中的 Jacobi 迭代进行完毕。

### 3.3 Multigrid solver 函数

该函数通过在其中通过引用 *Multigrid cycle* 构建完整的算法结构, 其首先定义两种数据结构, 首先是表示整个计算域状态的数据结构 *mgstats*:

```

1  int NITERMAX = 100, NITERMIN = 1;
2  double TOLERANCE = 1e-3; //默认定义, 包括迭代次数与残差宽容度
3
4  typedef struct {
5      int i;                // 总循环次数
6      double resb, resa;    // 在迭代前后残差的最大值, 用于结束循环判断
7      double sum;           // sum of r.h.s. (r.h.s. 代表等式右端, 即所有的 b 的和)
8      int nrelax;           // Jacobi 循环  $\mathcal{R}$  次数
9      int minlevel;        // 网格密度的最低密度等级
10 } mgstats;

```

以及所要求解目标函数的数据结构:

```

1  struct MGSolve {
2      scalar * a, * b;
3      double (* residual) (scalar * a, scalar * b, scalar * res,

```

```

4         void * data); // 求解残差的函数，在下一节会出现
5 void (* relax) (scalar * da, scalar * res, int depth,
6               void * data);
7 void * data; // 该参数的具体细节将在下一节展示
8
9 int nrelax;
10 scalar * res;
11 int minlevel;
12 double tolerance;
13 };

```

我们构成的函数 `mg_solve` 返回值的数据类型为 `mgstats` 即循环状态，输入值则为 `MGSlove` 型数据  $p$

```

1 mgstats mg_solve (struct MGSolve p)
2 {
3     //根据输入数据格式的 a 分配修正数据的指针，即保证 da 与其有相同的分布与边界条件
4     scalar * da = list_clone (p.a), * res = p.res;
5     if (!res)
6         res = list_clone (p.b);
7
8     /**
9     The boundary conditions for the correction fields are the
10    *homogeneous* equivalent of the boundary conditions applied to
11    *a*. */
12
13    for (int b = 0; b < nboundary; b++)
14        for (scalar s in da)
15            s.boundary[b] = s.boundary_homogeneous[b];
16
17    // s 即为要返回的 mgstats 型数据，先对其进行初始化
18    mgstats s = {0};
19    double sum = 0.;
20    foreach (reduction(+:sum))
21        for (scalar s in p.b)
22            sum += s[];
23    s.sum = sum; //对等式右端 (r.h.s.) 进行赋值
24    s.nrelax = p.nrelax > 0 ? p.nrelax : 4; //默认的  $\mathcal{R}$  迭代次数为 4，如果自带则使
    ↪ 用自带参数

```

```

25
26 //使用 residual 函数计算该计算域内最大残差并赋值
27 double resb;
28 resb = s.resb = s.resa = p.residual (p.a, p.b, res, p.data);
29
30 //设定残差判定的默认值
31 if (p.tolerance == 0.)
32     p.tolerance = TOLERANCE;
33
34 //开始进入算法中的 while 循环
35 for (s.i = 0;
36     s.i < NITERMAX && (s.i < NITERMIN || s.resa > p.tolerance);
37     s.i++) {
38     //引用 mg_cycle 函数, 开始进入 Jacobi 迭代循环
39     mg_cycle (p.a, res, da, p.relax, p.data,
40             s.nrelax,
41             p.minlevel,
42             grid->maxdepth);
43
44     //再次计算残差, 用于判断
45     s.resa = p.residual (p.a, p.b, res, p.data);
46
47     //进入对 Jacobi 迭代次数的调整
48     #if 1
49     if (s.resa > p.tolerance) {
50         if (resb/s.resa < 1.2 && s.nrelax < 100) //如果在经历迭代后的残差  $R_a$  与迭
           ↳ 代前的残差  $R_b$  之比小于 1.2, 则扩大迭代次数
51         s.nrelax++;
52         else if (resb/s.resa > 10 && s.nrelax > 2) //如果残差收敛效果好, 则适当减
           ↳ 少迭代次数, 加速计算
53         s.nrelax--;
54     }
55     #else
56     if (s.resa == resb) /* convergence has stopped!! */
57         break;
58     if (s.resa > resb/1.1 && p.minlevel < grid->maxdepth)
59         p.minlevel++; //如果迭代效果不理想, 且网格密度大于迭代过程中的最小网格级别,
           ↳ 则抬高该级别

```



```

60 #endif
61
62     resb = s.resa;
63 }//while 循环终止处
64 s.minlevel = p.minlevel;
65
66 /**
67  If we have not satisfied the tolerance, we warn the user. */
68
69 if (s.resa > p.tolerance) {
70     scalar v = p.a[0];
71     fprintf (ferr,
72             "WARNING: convergence for %s not reached after %d iterations\n"
73             "   res: %g sum: %g nrelax: %d\n", v.name,
74             s.i, s.resa, s.sum, s.nrelax), fflush (ferr);
75 }//在数次循环后依旧无法满足判定标准，而是达到最大循环次数才实现跳脱循环，则需要
    ↪ 向标准输出端发出警告。
76
77 /**
78  We deallocate the residual and correction fields and free the lists. */
79 //清除栈
80 if (!p.res)
81     delete (res), free (res);
82 delete (da), free (da);
83
84 return s;
85 }

```

### 3.4 重要计算函数的构建

我们在之前两节中完整的构建了算法循环，本节我们来解析其中最重要的两个函数，*relax* 与 *residual*。首先讲解 *relax* 函数。

*relax* 函数的目的是根据输入的数据对位于  $(i, j)$  上的  $a$  进行计算，对12进行离散有：

$$\frac{\alpha_{i+\frac{1}{2},j} \frac{a_{i+1,j}-a_{i,j}}{\Delta} - \alpha_{i-\frac{1}{2},j} \frac{a_{i,j}-a_{i-1,j}}{\Delta}}{\Delta} + \frac{\alpha_{i,j+\frac{1}{2}} \frac{a_{i,j+1}-a_{i,j}}{\Delta} - \alpha_{i,j-\frac{1}{2}} \frac{a_{i,j}-a_{i,j-1}}{\Delta}}{\Delta} + \lambda a_{i,j} - \gamma = b \quad (13)$$

$$a_{i,j}^{n+1} = \frac{\alpha_{i+\frac{1}{2},j} a_{i+1,j} + \alpha_{i-\frac{1}{2},j} a_{i-1,j} + \alpha_{i+\frac{1}{2},j+\frac{1}{2}} a_{i,j+1} + \alpha_{i,j-\frac{1}{2}} a_{i,j-1} - b\Delta^2 - \gamma\Delta^2}{\alpha_{i+\frac{1}{2},j} + \alpha_{i-\frac{1}{2},j} + \alpha_{i,j+\frac{1}{2}} + \alpha_{i,j-\frac{1}{2}} - \lambda\Delta^2} \quad (14)$$

可以看到在 2 维情况下我们使用五点插值计算当地的  $a$  值，由此可以进行迭代。需要强调的是，

由于方程12的线性特性，将上式中的  $a, b$  替换成  $da, R$  方程依旧成立，而在绝大多数的情况下下文中的计算都针对后者。

上式针对形状大小相同的规则网格，在如图1所示网格中则需要进行插值或平均以满足相应网格的计算标准。（详见附录）

此处另一个值得注意的细节为迭代方式的选取，若无提前指定，函数迭代模式为 *Gauss – Seidel* 迭代，反之则为 *Jacobi* 形式的松弛因子迭代。具体实现方式为，设定中间变量  $c$ ，当没有提前声明时  $c$  会直接指向输入场  $a$ ，由此 (14) 中右侧的部分数值会随着遍历的顺序变为  $n + 1$  次循环值；而当进行 *Jacobi* 时  $c$  会成为新定义的 *scalar* 型数据，计算的结果会首先储存在其中，待计算完成后统一更新，从而保证了 (14) 左端为第  $n$  次的循环值。

```

1  struct Poisson {
2      scalar a, b;
3      (const) face vector alpha;
4      (const) scalar lambda;
5      double tolerance;
6      int nrelax, minlevel;
7      scalar * res;
8      #if EMBED
9      double (* embed_flux) (Point, scalar, vector, double *);
10     #endif
11 };

```

此数据类型即在前文中出现过的 *data* 数据类型，对方程12中的重要参数  $\lambda, \alpha$  做了详尽定义

```

1  static void relax (scalar * al, scalar * bl, int l, void * data)
2  {
3      scalar a = al[0], b = bl[0]; //需要注意的是, relax 函数给了别的 a, b 的接口, 而
4      ↪ 并非直接从 data 型数据中提取, 在正式的算法中, 这两值分别为修正值 da 以及残
5      ↪ 差 R
6      struct Poisson * p = (struct Poisson *) data;
7      (const) face vector alpha = p->alpha;
8      (const) scalar lambda = p->lambda;
9      //此为迭代模式的选择, 当选择 JACOBI 后, 对 a 的迭代会变为  $\frac{1}{3}a + \frac{2}{3}c$ , 而如果并不选
10     ↪ 择该模式, 则会直接用新计算出来的数值取代
11     #if JACOBI
12     scalar c[];
13     #else
14     scalar c = a;
15     #endif

```

```

13
14  /**
15   We use the face values of  $\alpha$  to weight the gradients of the
16   5-points Laplacian operator. We get the relaxation function. */
17
18  foreach_level_or_leaf (l) {
19      double n = - sq(Delta)*b[], d = - lambda[]*sq(Delta);
20      foreach_dimension() {
21          n += alpha.x[1]*a[1] + alpha.x[]*a[-1];
22          d += alpha.x[1] + alpha.x[]; //此为 实现上文公式中的离散格式
23      }
24  #if EMBED
25      if (p->embed_flux) {
26          double c, e = p->embed_flux (point, a, alpha, &c);
27          n -= c*sq(Delta);
28          d += e*sq(Delta);
29      }
30      if (!d)
31          c[] = b[] = 0.;
32      else
33  #endif // EMBED
34          c[] = n/d; //计算该迭代层的 da
35      }
36
37  /**
38   For weighted Jacobi we under-relax with a weight of 2/3. */
39
40  #if JACOBI
41      foreach_level_or_leaf (l)
42          a[] = (a[] + 2.*c[])/3.;
43  #endif
44
45  #if TRASH
46      scalar a1[];
47      foreach_level_or_leaf (l)
48          a1[] = a[];
49      trash ({a});

```

```

50     foreach_level_or_leaf (l)
51         a[] = a1[];
52     #endif
53 }

```

接下来则是 residual 函数，其目的是求解给定值的残差  $R$ ，即：

$$R = \mathcal{L}(\delta a) = b - \mathcal{L}(a) = b - \lambda a - \nabla \cdot (\alpha \nabla a) \quad (15)$$

输入值即为上式中的  $b, a$ ，具体代码如下：

```

1  static double residual (scalar * a1, scalar * b1, scalar * res1, void * data)
2  {
3      scalar a = a1[0], b = b1[0], res = res1[0];
4      struct Poisson * p = (struct Poisson *) data;
5      (const) face vector alpha = p->alpha;
6      (const) scalar lambda = p->lambda;
7      double maxres = 0.;
8      #if TREE
9          //此为 2 阶精度，其离散格式为
10         
$$\hookrightarrow \frac{(\alpha_{i+\frac{1}{2},j} - \alpha_{i-\frac{1}{2},j}) \frac{a_{i,j} - a_{i-1,j}}{\Delta}}{\Delta} + \frac{(\alpha_{i,j+\frac{1}{2}} - \alpha_{i,j-\frac{1}{2}}) \Delta \frac{a_{i,j} - a_{i,j-1}}{\Delta}}{\Delta} + \lambda a_{i,j} - \gamma = b$$

11         face vector g[];
12         foreach_face()
13             g.x[] = alpha.x[] * face_gradient_x (a, 0);
14         foreach (reduction(max:maxres), nowarning) {
15             res[] = b[] - lambda[] * a[];
16             foreach_dimension()
17                 res[] -= (g.x[1] - g.x[]) / Delta;
18         }
19         #if EMBED
20         if (p->embed_flux) {
21             double c, e = p->embed_flux (point, a, alpha, &c);
22             res[] += c - e * a[];
23         }
24         #endif // EMBED
25         if (fabs (res[]) > maxres)
26             maxres = fabs (res[]);
27     }
28 #else // !TREE
29     /* "naive" discretisation (only 1st order on trees) */

```

```

28 //此为一阶精度格式，离散格式为
    
$$\rightarrow \frac{\alpha_{i+\frac{1}{2},j} \frac{a_{i+1,j}-a_{i,j}}{\Delta} - \alpha_{i-\frac{1}{2},j} \frac{a_{i,j}-a_{i-1,j}}{\Delta}}{\Delta} + \frac{\alpha_{i,j+\frac{1}{2}} \frac{a_{i,j+1}-a_{i,j}}{\Delta} - \alpha_{i,j-\frac{1}{2}} \frac{a_{i,j}-a_{i,j-1}}{\Delta}}{\Delta} + \lambda a_{i,j} - \gamma = b$$

29 foreach (reduction(max:maxres), nowarning) {
30     res[] = b[] - lambda[]*a[];
31     foreach_dimension()
32         res[] += (alpha.x[0]*face_gradient_x (a, 0) -
33                 alpha.x[1]*face_gradient_x (a, 1))/Delta;
34 #if EMBED
35     if (p->embed_flux) {
36         double c, e = p->embed_flux (point, a, alpha, &c);
37         res[] += c - e*a[];
38     }
39 #endif // EMBED
40     if (fabs (res[]) > maxres)
41         maxres = fabs (res[]); //选取计算域中最大的残差返回
42 }
43 #endif // !TREE
44 return maxres;
45 }

```

### 3.5 具体使用示例

最终提供一个能够被广泛运用的函数调用模板，求解的方程为

$$\nabla \cdot (\alpha \nabla a) + \lambda a = b \quad (16)$$

模板函数返回值类型为 *mgstats*，输入值类型为 *structPoisson*，调用 *mg cycle*，*mg solve* 等函数

```

1 mgstats poisson (struct Poisson p)
2 {
3     //如果  $\alpha, \lambda$  没有设置，则默认其为单位场
4     if (!p.alpha.x.i)
5         p.alpha = unityf;
6     if (!p.lambda.i)
7         p.lambda = zeroc;
8
9     //将这两个参数赋值到每一层级网格中
10    face vector alpha = p.alpha;
11    scalar lambda = p.lambda;

```

```

12 restriction ({alpha,lambda});
13
14 //设置残差容忍，该常数是跳出循环的判定参数，如果没有设置，则使用默认参数值
15
16 double defaulttol = TOLERANCE;
17 if (p.tolerance)
18     TOLERANCE = p.tolerance;
19
20 scalar a = p.a, b = p.b;
21 #if EMBED
22 if (!p.embed_flux && a.boundary[embed] != symmetry)
23     p.embed_flux = embed_flux;
24 #endif // EMBED
25 mgstats s = mg_solve ({a}, {b}, residual, relax,
26                       &p, p.nrelax, p.res, minlevel = max(1, p.minlevel)); //注释：多重网
27                                     ↪ 格法中将残差值插值到最小网格层 minlevel, 默认 minlevel=1
28
29 /**
30  We restore the default. */
31
32 if (p.tolerance)
33     TOLERANCE = defaulttol;
34
35 return s;
36 }

```

## 4. 附录：Basilisk 网格生成与插值

本章基于 [1] 简要阐述 Basilisk 网格生成与插值的基本规则。

### 4.1 leaf cell

众所周知，Basilisk 细化网格的方式为对网格进行四分或者八分，那么就说明除最开始的 0 级别网格外，每一个网格单元都有其母网格，且每一个网格单元都可以四分或八分成为母网格，而 *leaf cell* 指的就是不存在子网格的网格单元，即在这一区域网格细化的终点。

### 4.2 网格排布规律

Basilisk 中网格严格按照层级递进的规则进行细化，即相邻的网格只可能网格层级相同或相差 1，不存在越级网格相邻。示例如下：

```

1  #include "grid/quadtree.h"
2  #include "run.h"
3  #include "maxruntime.h"
4
5  #define MAXTIME 10
6
7  scalar f[];
8  scalar f1[];
9  scalar * list = {f, f1};
10 int main(){
11     ^^ILO = 16;
12     ^^IX0 = Y0 = 0;
13     init_grid (2); // Initialize a 2 x 2 grid
14     origin(X0,Y0);
15     run();
16 }
17
18 event initial(t=0)
19 {
20     refine ((x > 8) && (y > 8) && (level < 2)); // Refine to top right corner
21     refine ((x > 8) && (x < 12) && (y > 8) && (y < 12) && (level < 3)); //
22     ↪ Refine to top right corner
23     //unrefine ((x < 8) && (y < 8) && level >= 1); // Coarsen the bottom left
24     ↪ corner
25 }
26
27 event test(t = 0)
28 {
29     int i = 0;
30     foreach()
31     {
32         for(scalar s in list)
33         foreach_blockf(s)
34         {
35             s[] = i;
36         }
37         i++;
38     }
39 }

```

```

36     }
37 }
38
39 event end(t = 10)
40 {}

```

如果严格按照上述代码中的命令进行网格加密，则相应效果应该如3(a)

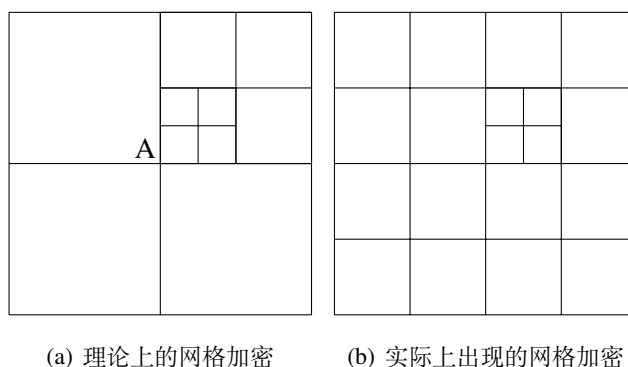


图 3: 网格加密形式

原因是 Basilisk 判断到在3(a)A 处出现了相邻网格层级“越迁”的现象，是故将所涉及的周围网格全部重新加密。

### 4.3 网格点插值与平均

公式12表明计算相应数值需要等距网格中心点处的数值，而由于网格之间可能存在一级的错位，则需要插值或平均得到相应位置的拟合数据再进行计算，如图4

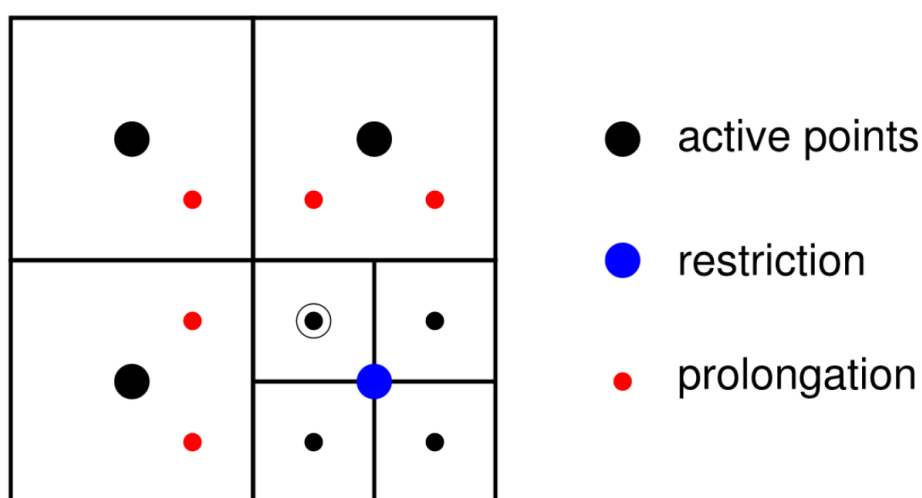


图 4: 网格插值与平均计算示意图，截取自 [1]

如果要求解目标画圈黑点上的相应 *relax* 函数值，则需要周边同等级数据点的参与，其中



包含并不存在的红色数据点，而想要使用双线性插值求解红色数据点，则需要包围数据点的母网格中心数据，即图中三个黑色点与一个蓝色点。

其中蓝色数据点并不存在，需要使用其子网格上四个数据进行平均得到，从而求取所需的红色数据点。获得相应数据后再经由12计算目标网格数据值即可。

## 参考文献

- [1] Stéphane Popinet. “A quadtree-adaptive multigrid solver for the Serre–Green–Naghdi equations”. In: *Journal of Computational Physics* 302 (2015), pp. 336–358.
- [2] Stéphane Popinet. “Gerris: a tree-based adaptive solver for the incompressible Euler equations in complex geometries”. In: *Journal of computational physics* 190.2 (2003), pp. 572–600.