# Отчет по лабораторной работе №6 по курсу «Численные методы»

Студент группы М8О-406Б-19: Суханов Е.А.

Преподаватель: Пивоваров Д.Е.

Отчет сдан:

Итоговая оценка:

Подпись преподавателя:

1. Тема работы

МЕТОД КОНЕЧНЫХ РАЗНОСТЕЙ ДЛЯ РЕШЕНИЯ УРАВНЕНИЙ ГИПЕРБОЛИЧЕСКОГО ТИПА.

### 2. Цель работы

Задание: Используя явную схему крест и неявную схему, решить начально-краевую задачу для дифференциального уравнения гиперболического типа. Аппроксимацию второго начального условия произвести с первым и со вторым порядком. Осуществить реализацию трех вариантов аппроксимации граничных условий, содержащих производные: двухточечная аппроксимация с первым порядком, трехточечная аппроксимация со вторым порядком, двухточечная аппроксимация со вторым порядком. В различные моменты времени вычислить погрешность численного решения путем сравнения результатов с приведенным в задании аналитическим решением. Исследовать зависимость погрешности от сеточных параметров.

### Вариант: 7

7. 
$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} + 2\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + 2\frac{\partial u}{\partial x} - 3u,$$
 
$$u(0,t) = \exp(-t)\cos(2t),$$
 
$$u(\frac{\pi}{2},t) = 0,$$
 
$$u(x,0) = \exp(-x)\cos x,$$
 
$$u_t(x,0) = -\exp(-x)\cos x.$$
 Аналитическое решение:  $U(x,t) = \exp(-t-x)\cos x\cos(2t)$ 

3. Ход работы

In [1]: # Импортируем нужные модули
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

```
In [2]: # Описание задачи
        class Task():
            def __init__(self, u0, u0t, u1, 1, ur, r, f, a, b, c, d):
                self.u0 = u0
                self.u0t = u0t
                self.ul = ul
                self.1 = 1
                self.ur = ur
                self.r = r
                self.f = f
                self.a = a
                self.b = b
                self.c = c
                self.d = d
        # Вариант 7
        task = Task(
            u0=lambda x: np.exp(-x)*np.cos(x),
            u0t=lambda x: -np.exp(-x)*np.cos(x),
            ul=lambda t: np.exp(-t)*np.cos(2*t),
            1=0,
            ur=lambda t: 0,
            r=np.pi/2,
            f=lambda x,t: 0,
            a=1,
            b=2,
            c = -3,
            d=2,
        analytic_func = lambda x,t: np.exp(-t-x)*np.cos(x)*np.cos(2*t)
        T RES = 1000
        H_RES = 40
        END\_TIME = 4
In [3]: # Аналитическое решение
        def analytic(l_bound, r_bound, func, end_time, t_res, h_res):
            h = (r\_bound - 1\_bound) / h\_res
            tau = end time / t res
            u = np.zeros(shape=(t_res, h_res))
            for t_itr in range(0, t_res):
                for x in range(0, h_res):
                    u[t_ir][x] = func(l_bound + x * h, t_ir * tau)
```

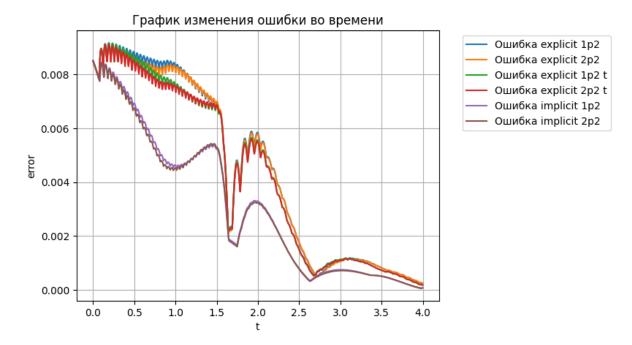
return u

```
In [4]: # Численное вычисление первой производной
                   def num_der_1(f,x,h):
                            return (f(x + h) - f(x - h))/(2*h)
                   # Численное вычисление второй производной
                   def num_der_2(f,x,h):
                            return (f(x - h) - 2*f(x) + f(x + h))/(h**2)
                   # Инициализация первых двух слоев сетки
                   def init_grid(task: Task, end_time, t_res, h_res, approx = '1p2'):
                            h = (task.r - task.l) / h_res
                           tau = end_time / t_res
                            u = np.zeros((t_res, h_res))
                            for j in range(0, h_res - 1):
                                    x = j * h + task.l
                                    u[0][j] = task.u0(x)
                                    if approx == '1p2': # двухточечная первого поряда
                                             u[1][j] = u[0][j] + task.u0t(x)*tau
                                    elif approx == '2p2': # двухточечная второго порядка
                                             u[1][j] = u[0][j] + task.u0t(x)*tau + task.a*num_der_1(task.u0t, x, h)
                            return u
In [5]:
                  # Явная схема
                   def explicit(task: Task, end_time, t_res, h_res, init_approx='1p2', approx='c'):
                            h = (task.r - task.l) / h_res
                            tau = end_time / t_res
                            sigma = (task.a * tau**2)/(h**2)
                            if sigma > 1:
                                     raise ValueError(f"Sigma: {sigma}")
                            u = init_grid(task, end_time, t_res, h_res, approx=init_approx)
                            for k in range(t_res):
                                    u[k,0] = task.ul(k*tau)
                                    u[k,-1] = task.ur(k*tau)
                            for k in range(2, t_res):
                                    for j in range(1, h_res - 1):
                                             x = task.l + j * h
                                             u[k][j] = task.a*(tau**2)/(h**2)*(u[k-1][j-1] - 2*u[k-1][j] + u[k-1][j+1]
                                             u[k][j] += task.b*(tau**2)/(2*h)*(u[k-1][j+1] - u[k-1][j-1])
                                             u[k][j] += task.c*(tau**2)*(u[k-1][j])
                                             u[k][j] += (tau**2)*task.f(x, k * tau)
                                             if approx == 'c': # центральная аппроксимация первой производной по вре.
                                                      u[k][j] += -(1/2)*(-4*u[k-1][j] + 2*u[k-2][j] - task.d*tau*u[k-2][j]
                                             elif approx == 't': #хвостовая аппроксимация первой производной по врем
                                                      u[k][j] += 2*u[k-1][j] - u[k-2][j] - task_d*tau*(u[k-1][j] - u[k-2][j] - u[k
                            return u
```

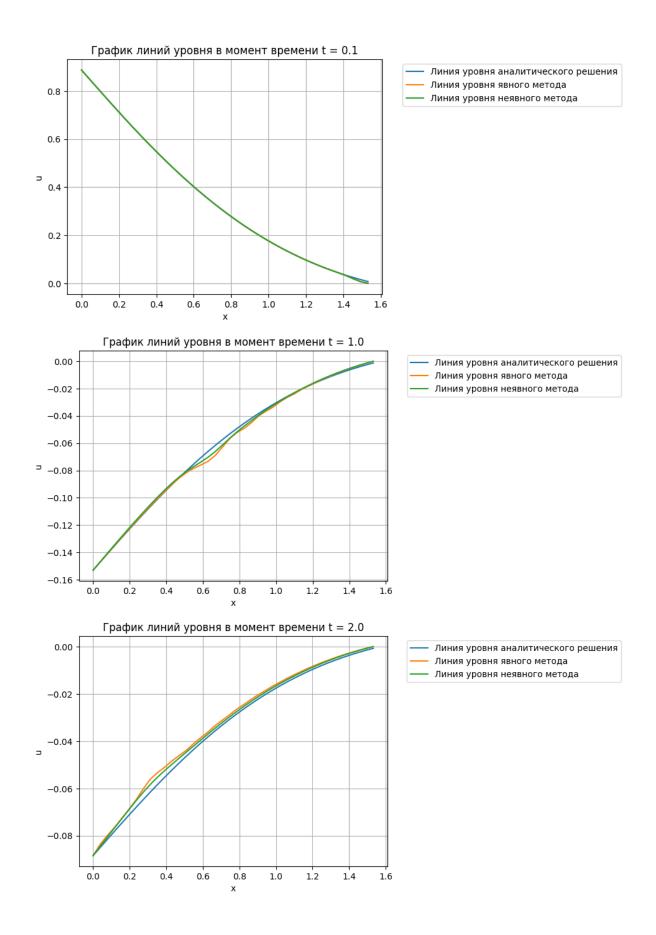
```
In [6]: # Метод прогонки
        def tridiagonal_matrix_algorithm(a, b, c, d):
            n = len(a)
            p = np.zeros(n)
            q = np.zeros(n)
            p[0] = -c[0] / b[0]
            q[0] = d[0] / b[0]
            for i in range(1, n):
                p[i] = -c[i] / (b[i] + a[i] * p[i - 1])
                q[i] = (d[i] - a[i] * q[i - 1]) / (b[i] + a[i] * p[i - 1])
            x = np.zeros(n)
            x[-1] = q[-1]
            for i in range(n - 2, -1, -1):
                x[i] = p[i] * x[i + 1] + q[i]
            return x
        # Неявная схема
        def implicit(task: Task, end_time, t_res, h_res, init_approx='1p2'):
            h = (task.r - task.l) / h_res
            tau = end_time / t_res
            sigma = (task.a * tau)/(h**2)
            a = np.zeros(h_res)
            b = np.zeros(h_res)
            c = np.zeros(h_res)
            d = np.zeros(h_res)
            u = init_grid(task, end_time, t_res, h_res, init_approx)
            for k in range(t_res):
                u[k,0] = task.ul(k*tau)
                u[k,-1] = task.ur(k*tau)
            for k in range(2, t_res):
                for j in range(1, h res-1):
                    a[j] = -((task.a / (h**2)) - (task.b / (2*h)))
                    b[j] = (1/(tau^{**2}) + task.d/tau + ((2*task.a) / (h^{**2})) - task.c)
                    c[j] = -((task.a / (h**2)) + (task.b / (2*h)))
                    d[j] = (2*u[k-1][j] - u[k-2][j])/(tau**2) + task.d * u[k-1][j]/tau + ta
                a[0] = 0
                b[0] = 1
                c[0] = 0
                d[0] = u[k][0]
                a[-1] = 0
                b[-1] = 1
                c[-1] = 0
                d[-1] = u[k][-1]
                u[k] = tridiagonal_matrix_algorithm(a, b, c, d)
            return u
```

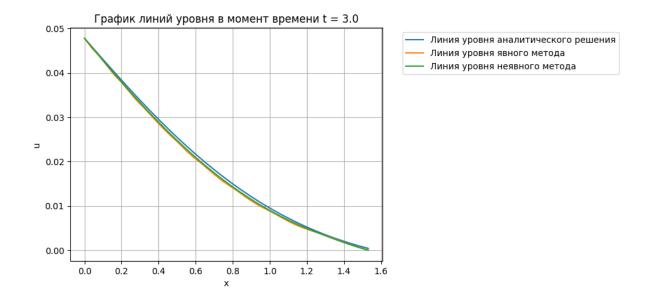
## Сравнение методов

```
In [7]: # Вывод графика ошибки
        def draw error(analytic, t end, numericals, suffix labels):
            t res = analytic.shape[0]
            t = np.arange(0, t end, t end/t res)
            for n,l in zip(numericals, suffix labels):
                err = np.max(np.abs(analytic - n), axis=1)
                print(f"mean err {1}: {np.mean(err)}")
                plt.plot(t, err, label = f'Ошибка {l}')
            plt.legend(bbox to anchor = (1.05, 1), loc = 'upper left')
            plt.title('График изменения ошибки во времени')
            plt.xlabel('t')
            plt.ylabel('error')
            plt.grid(True)
            plt.show()
        analytic_nodes = analytic(task.1, task.r, analytic_func, END_TIME, T_RES, H_RES)
        explicit_nodes_12 = explicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='1p2')
        explicit_nodes_22 = explicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='2p2')
        explicit_nodes_12_t = explicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='1p2', app
        explicit_nodes_22_t = explicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='2p2', app
        implicit_nodes_11 = implicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='1p2')
        implicit_nodes_12 = implicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='2p2')
        draw_error(analytic_nodes, END_TIME, [explicit_nodes_12, explicit_nodes_22,explici
        mean err explicit 1p2: 0.004508016375527561
        mean err explicit 2p2: 0.0044663118141012636
        mean err explicit 1p2 t: 0.004317638190492514
        mean err explicit 2p2 t: 0.004275390568327958
        mean err implicit 1p2: 0.0031138072321226433
        mean err implicit 2p2: 0.0030720231212258754
```



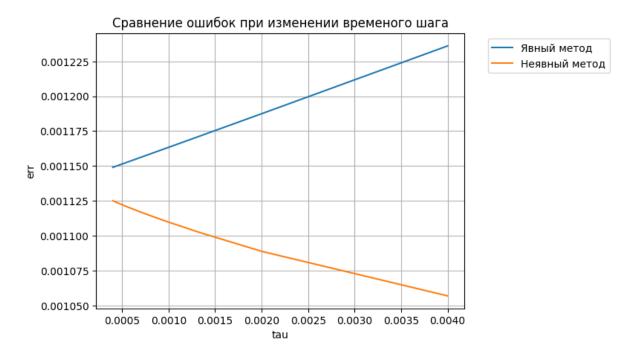
```
In [9]:
         def draw cmp levels(analytic, a, b, end time, curr time, numericals, labels):
             t_res = analytic.shape[0]
             h_res = analytic.shape[1]
             h = (b - a) / h_res
             tau = end time / t res
             curr_t_idx = int(curr_time / tau)
             curr_time = curr_t_idx * tau
             x = np.arange(a, b, h)
             plt.plot(x, analytic[curr_t_idx], label = f'Линия уровня аналитического решения
             for n,l in zip(numericals, labels):
                  plt.plot(x, n[curr_t_idx], label = f'Линия уровня {l}')
             plt.legend(bbox_to_anchor = (1.05, 1), loc = 'upper left')
             plt.title(f'График линий уровня в момент времени t = {curr_time}')
             plt.xlabel('x')
             plt.ylabel('u')
             plt.grid(True)
             plt.show()
         def draw_cmp_levels_helper(time):
             explicit_nodes = explicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='2p2', appr
             implicit_nodes = implicit(task, END_TIME, T_RES, H_RES, init_approx='2p2')
             draw cmp levels(analytic nodes, task.l, task.r, END TIME, time, [explicit node
In [10]:
         draw_cmp_levels_helper(0.1)
         draw_cmp_levels_helper(1)
         draw_cmp_levels_helper(2)
         draw_cmp_levels_helper(3)
```



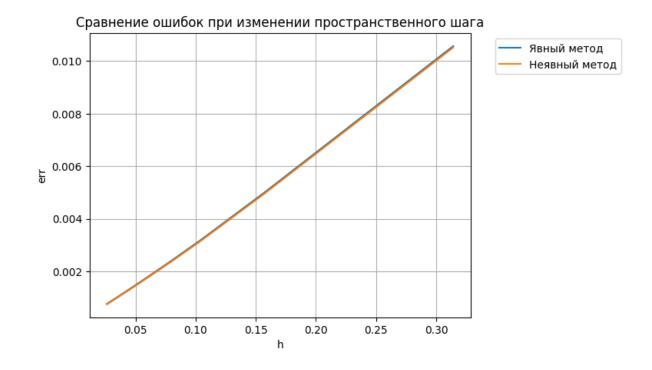


# Исследование зависимости погрешности от сеточных параметров tau и h

```
# Исследуем зависимость от tau при неизменном h
# tau зависит om t res: чем больше t res => тем меньше tau
H RES = 40
T_RES_MIN = 1000
T_RES_MAX = 10000
T_RES_STEP = 1000
END_TIME = 4
t_res_list = [t_res for t_res in range(T_RES_MIN, T_RES_MAX + T_RES_STEP // 2, T_RE
tau_list = [END_TIME / t_res for t_res in t_res_list]
exp_v = []
imp_v = []
com_v = []
for t res in t res list:
    analytic_nodes = analytic(task.l, task.r, analytic_func, END_TIME, t_res, H_RES
    explicit_nodes = explicit(task, END_TIME, t_res, H_RES)
    implicit_nodes = implicit(task, END_TIME, t_res, H_RES)
    get_err = lambda nodes: (np.mean(np.abs(analytic_nodes - nodes)))
    exp_v.append(get_err(explicit_nodes))
    imp v.append(get err(implicit nodes))
plt.plot(tau_list, exp_v, label = 'Явный метод')
plt.plot(tau_list, imp_v, label = 'Неявный метод')
plt.legend(bbox_to_anchor = (1.05, 1), loc = 'upper left')
plt.title(f'Cравнение ошибок при изменении временого шага')
plt.xlabel('tau')
plt.ylabel('err')
plt.grid(True)
plt.show()
```



```
In [12]: # Исследуем зависимость от h при неизменном tau
         # h зависит om h_res: чем больше h_res => тем меньше h
         T RES = 10000
         H RES MIN = 5
         H_RES_MAX = 60
         H_RES_STEP = 5
         END_TIME = 4
         h_res_list = [h_res for h_res in range(H_RES_MIN, H_RES_MAX + H_RES_STEP // 2, H_RE
         h_list = [(task.r - task.l) / h_res for h_res in h_res_list]
         exp_v = []
         imp_v = []
         com_v = []
         for h_res in h_res_list:
             analytic_nodes = analytic(task.l, task.r, analytic_func, END_TIME, T_RES, h_res
             explicit_nodes = explicit(task, END_TIME, T_RES, h_res)
             implicit_nodes = implicit(task, END_TIME, T_RES, h_res)
             get_err = lambda nodes: (np.mean(np.abs(analytic_nodes - nodes)))
             exp_v.append(get_err(explicit_nodes))
             imp_v.append(get_err(implicit_nodes))
         plt.plot(h_list, exp_v, label = 'Явный метод')
         plt.plot(h_list, imp_v, label = 'Неявный метод')
         plt.legend(bbox_to_anchor = (1.05, 1), loc = 'upper left')
         plt.title(f'Cравнение ошибок при изменении пространственного шага')
         plt.xlabel('h')
         plt.ylabel('err')
         plt.grid(True)
         plt.show()
```



## 4. Выводы

Неявная схема показывает меньшую ошибку при меланьком временном разрешении. Но при увеличении временного разрешения, ошибка явной схемы уменьшается, а неявной увеличивается.

При увеличении пространственного разрешения, ошибка обоих методов уменьшается.