

Numerical Analysis

欧阳尚可 3190102458

2022 年 1 月 6 日

Problem 1

$$\|g\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq N} |g_i| = O(h); \|g\|_1 = h \sum_{i=1}^N |g_i| = O(h^2) + \sum_{i=2}^{N-1} O(h^3) = O(h^2); \|g\|_2 = (h \sum_{i=1}^N |g_i|^2)^{\frac{1}{2}} = [O(h^3) + \sum_{i=2}^{N-1} O(h^5)]^{\frac{1}{2}} = O(h^{\frac{3}{2}})$$

Problem 2

不妨让我们假设 B 矩阵第一列的所有元素分别为 b_1, b_2, \dots, b_{m+2} , 由矩阵 B 和 A_E 互为逆矩阵很容易得到

$$\begin{cases} \frac{1}{h^2}(-h * b_1 + h * b_2) = 1 \\ b_1 - b_2 = b_2 - b_3 \\ \dots\dots \\ b_{m+2} * 1 = 0 \end{cases}$$

从这些方程我们可以得到 $b_{m+2} = 0, b_{m+1} = -h, b_m = -2 * h, \dots$, 从而我们可以得到 B 的第一列是 $O(h)$, 进而是 $O(1)$ 。

problem 3

由泰勒展开很容易得到 $\frac{U_{i-1,j} - 2U_{i,j} + U_{i+1,j}}{h^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}|_{(x_i, y_i)} + \frac{h^2}{12} \frac{\partial^4 u}{\partial x^4}|_{(x_i, y_i)} + O(h^4)$, $\frac{U_{i,j-1} - 2U_{i,j} + U_{i,j+1}}{h^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}|_{(x_i, y_i)} + \frac{h^2}{12} \frac{\partial^4 u}{\partial y^4}|_{(x_i, y_i)} + O(h^4)$ 。由此可以得到 $\tau_{i,j} = -\frac{h^2}{12}(\frac{\partial^4 u}{\partial x^4} + \frac{\partial^4 u}{\partial y^4})|_{(x_i, y_i)} + O(h^4)$ 。

Problem 4

第三问我们已经证明了在规则点处 LTE 是 $O(h^2)$ 。而在非规则点处有 $\tau_p = \frac{(1+\theta)U_P - U_A - \theta U_W}{\frac{1}{2}\theta(\alpha+1)h^2} + \frac{(1+\alpha)U_P - U_B - \theta U_S}{\frac{1}{2}\alpha(\alpha+1)h^2} + (\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2})|_{(x_P, y_P)}$ 。而在 U_A 处考虑泰勒展开有 $U_A = U_P + \frac{\partial u}{\partial x}|_{(x_P, y_P)}\theta h + \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}|_{(x_P, y_P)}\frac{(\theta h)^2}{2} + \frac{\partial^3 u}{\partial x^3}|_{(x_P, y_P)}\frac{(\theta h)^3}{6} + O(h^4)$, 在另外三个 U_W, U_B, U_S 上面进行同样的操作有 $\tau_p = \frac{h}{3}[(\theta-1)\frac{\partial^3 u}{\partial x^3} + (\alpha-1)\frac{\partial^3 u}{\partial y^3}]|_{(x_P, y_P)} + O(h^2)$ 。从而得到 LTE 为 $O(h)$ 。

Problem 5

仿照 7.55 的构造有

$$\Phi_P = E_P + \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\}\phi_P$$

我们有 $L_h E_p = -T_p; \forall P \in X_1, L_h \phi_P \leq -C_1; \forall P \in X_2, L_h \phi_P \leq -C_2, \forall P \in X_2$, 由此不难得到

$$\forall P \in X_1, L_h \Phi_P \leq -T_P - C_1 \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\} \leq -T_P - T_1 \leq 0$$

$$\forall P \in X_2, L_h \Phi_P \leq -T_P - C_2 \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\} \leq -T_P - T_2 \leq 0$$

因此有

$$E_P \leq \max_{P \in X_\Omega} (E_P + \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\} \phi_P) \leq \max_{Q \in X_\Omega} (E_Q + \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\} \phi_Q) = \max_{Q \in X_{\partial\Omega}} \phi(Q) (E_P + \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\})$$

再由我们刚开始的假设有

$$\forall P \in X, |E_P| \leq \max_{Q \in X_{\partial\Omega}} \phi(Q) (E_P + \max\{\frac{T_1}{C_1}, \frac{T_2}{C_2}\})$$