

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
Новосибирский государственный технический университет

Уравнения математической физики  
Лабораторная работа №2

Факультет:	ФПМИ
Группа:	ПМ-63
Студент:	Кожекин М.В.
Вариант:	5

Новосибирск  
2019

# 1. Цель работы

Разработать программу решения нелинейной одномерной краевой задачи методом конечных элементов. Сравнить метод простой итерации и метод Ньютона для решения данной задачи.

## 2. Задание

1. Выполнить конечноэлементную аппроксимацию исходного уравнения в соответствии с заданием. Получить формулы для вычисления компонент матрицы и вектора правой части для метода простой итерации.

2. Реализовать программу решения нелинейной задачи методом простой итерации с учетом следующих требований:

- язык программирования C++ или Фортран;
- предусмотреть возможность задания неравномерных сеток по пространству и по времени, разрывность параметров уравнения по подобластям, учет краевых условий;
- матрицу хранить в ленточном формате, для решения СЛАУ использовать метод -разложения;
- предусмотреть возможность использования параметра релаксации.

3. Выполнить линеаризацию нелинейной системы алгебраических уравнений с использованием метода Ньютона. Получить формулы для вычисления компонент линеаризованных матрицы и вектора правой части

4. Реализовать программу решения нелинейной задачи методом Ньютона.

5. Протестировать разработанные программы.

6. Исследовать реализованные методы на различных зависимостях коэффициента от решения (или производной решения) в соответствии с заданием. На одних и тех же задачах сравнить по количеству итераций метод простой итерации и метод Ньютона. Исследовать скорость сходимости от параметра релаксации.

**Вариант 5:** Базисные функции линейные.

$$-div(\lambda(u)grad(u) + \sigma \frac{du}{dt} = f$$

## 3. Анализ

Произведя временную аппроксимацию по двуслойной неявной схеме исходное уравнение примет вид:

$$-div(\lambda(u)grad(u) + \frac{\sigma}{\Delta t_s} u_s = f + \frac{\sigma}{\Delta t_s} u_{s-1}$$

В ходе конечноэлементной аппроксимации нелинейной начально-краевой задачи получается система нелинейных уравнений

$$\mathbf{A}(\mathbf{q}_s)\mathbf{q}_s = \mathbf{b}(\mathbf{q}_s)$$

у которой

$$G_{i,j} = \int_{\Omega} \lambda\left(\frac{du}{dx}\right) grad\psi_i grad\psi_j d\Omega =$$

$$\begin{aligned}
G_{0,0} &= \sum_{k=0}^1 \int_{\Omega} \lambda\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) \psi_k \text{grad} \psi_0 \text{grad} \psi_0 d\Omega = \\
&= \sum_{k=0}^1 \int_{\Omega} \lambda\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) \psi_k \text{grad} \psi_0 \text{grad} \psi_0 d\Omega = \\
&= \frac{\lambda_0\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) + \lambda_1\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right)}{2h} = G_{1,1} \\
G_{0,1} &= \sum_{k=0}^1 \int_{\Omega} \lambda\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) \psi_k \text{grad} \psi_0 \text{grad} \psi_1 d\Omega = \\
&= \sum_{k=0}^1 \int_{\Omega} \lambda\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) \psi_k \text{grad} \psi_0 \text{grad} \psi_1 d\Omega = \\
&= -\frac{\lambda_0\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) + \lambda_1\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right)}{2h} = G_{1,0} \\
G &= \frac{\lambda_0\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right) + \lambda_1\left(\frac{q_1 - q_0}{h}\right)}{2h} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$


---

$$\begin{aligned}
M_{i,j} &= \frac{\sigma}{\Delta t_s} \int_{\Omega} \psi_i \psi_j d\Omega \\
M_{0,0} &= \frac{\sigma}{\Delta t_s} \int_{\Omega} \psi_0 \psi_0 d\Omega = \frac{\sigma h}{\Delta t_s} \int_0^1 \xi^2 d\xi = \frac{\sigma h}{\Delta t_s} \frac{\xi^3}{3} \Big|_0^1 = \frac{\sigma h}{3\Delta t_s} = M_{1,1} \\
M_{0,1} &= \frac{\sigma}{\Delta t_s} \int_{\Omega} \psi_0 \psi_1 d\Omega = \frac{\sigma h}{\Delta t_s} \int_0^1 \xi(1 - \xi) d\xi = \frac{\sigma h}{\Delta t_s} \left( \frac{\xi^2}{2} - \frac{\xi^3}{3} \right) \Big|_0^1 = \frac{\sigma h}{6\Delta t_s} = M_{1,0} \\
M &= \frac{\sigma h}{6\Delta t_s} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$


---

$$\begin{aligned}
b_i &= \int_{\Omega} f_s \psi_i d\Omega + \frac{1}{\Delta t_s} \int_{\Omega} \sigma u_{q-1}^h \psi_i d\Omega \Big|_{u_{q-1} h} = \sum_{k=0}^1 q_{k,s-1} \psi_k \\
b_0 &= fh \int_0^1 \xi d\xi + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \sum_{k=0}^1 \int_{\Omega} q_{k,q-1} \psi_k \psi_0 d\Omega \\
&= fh \frac{\xi^2}{2} \Big|_0^1 + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ q_{0,s-1} \int_{\Omega} \psi_0 \psi_0 d\Omega + q_{1,s-1} \int_{\Omega} \psi_1 \psi_0 d\Omega \right] \\
&= \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ q_{0,s-1} \int_{\Omega} \xi^2 d\xi + q_{1,s-1} \int_{\Omega} \xi(1 - \xi) d\xi \right] \\
&= \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ q_{0,s-1} \frac{\xi^3}{3} \Big|_0^1 + q_{1,s-1} \left( \frac{\xi^2}{2} - \frac{\xi^3}{3} \right) \Big|_0^1 \right] \\
&= \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ \frac{1}{3} q_{0,s-1} + \frac{1}{6} q_{1,s-1} \right] = \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{6\Delta t_s} [2q_{0,s-1} + q_{1,s-1}] \\
b_1 &= fh \int_0^1 (1 - \xi) d\xi + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \sum_{k=0}^1 \int_{\Omega} q_{k,q-1} \psi_k \psi_1 d\Omega \\
&= fh \frac{\xi^2}{2} \Big|_0^1 + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ q_{0,s-1} \int_{\Omega} \psi_0 \psi_1 d\Omega + q_{1,s-1} \int_{\Omega} \psi_1 \psi_1 d\Omega \right]
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ q_{0,s-1} \int_{\Omega} \xi(1-\xi) d\xi + q_{1,s-1} \int_{\Omega} (1-\xi)^2 d\xi \right] \\
&= \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ q_{0,s-1} \left( \frac{\xi^2}{2} - \frac{\xi^3}{3} \right) \Big|_0^1 + q_{1,s-1} (1-\xi)^3 \Big|_0^1 \right] \\
&= \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{\Delta t_s} \left[ \frac{1}{6} q_{0,s-1} + \frac{1}{3} q_{1,s-1} \right] = \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{6\Delta t_s} [q_{0,s-1} + 2q_{1,s-1}] \\
b &= \begin{pmatrix} \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{6\Delta t_s} [2q_{0,s-1} + q_{1,s-1}] \\ \frac{fh}{2} + \frac{\sigma}{6\Delta t_s} [q_{0,s-1} + 2q_{1,s-1}] \end{pmatrix}
\end{aligned}$$


---

## 4. Исследования

$$u(x, t) = t \cdot x$$

coef	число узлов	число итераций	норма вектора
0	11	1,890	20.54
1	21	1,903	20.54
2	41	1,907	20.54
3	81	1,908	20.54
4	161	1,909	20.54
5	321	1,909	20.54
6	641	1,909	20.54
7	1,281	1,909	20.54

$$u(x, t) = t \cdot 10 \cdot x$$

coef	число узлов	число итераций	норма вектора
0	11	1,890	205.39
1	21	1,903	205.39
2	41	1,907	205.39
3	81	1,908	205.39
4	161	1,909	205.39
5	321	1,909	205.39
6	641	1,909	205.39
7	1,281	1,909	205.39

$$u(x, t) = t \cdot x^2$$

coef	число узлов	число итераций	норма вектора
0	11	1,868	165.9
1	21	1,883	165.9
2	41	1,887	165.9
3	81	1,889	165.9
4	161	1,890	165.9
5	321	1,890	165.9
6	641	1,890	165.9
7	1,281	1,891	165.9

$$u(x, t) = t \cdot x^3$$

coef	число узлов	число итераций	норма вектора
0	11	1,847	1,460.2
1	21	1,862	1,460.2
2	41	1,868	1,460.2
3	81	1,870	1,460.2
4	161	1,871	1,460.2
5	321	1,871	1,460.2
6	641	1,872	1,460.2
7	1,281	1,872	1,460.2

$$u(x, t) = t \cdot \sin(x)$$

coef	число узлов	число итераций	норма вектора
0	11	1,639	2.49
1	21	1,629	2.38
2	41	1,626	2.35
3	81	1,625	2.35
4	161	1,625	2.35
5	321	1,625	2.35
6	641	1,626	2.35
7	1,281	1,626	2.35

$$u(x, t) = t \cdot \exp(x)$$

coef	число узлов	число итераций	норма вектора
0	11	1,788	24,668.34
1	21	1,787	24,238.96
2	41	1,789	24,140.8
3	81	1,792	24,116.91
4	161	1,794	24,110.98
5	321	1,795	24,109.5
6	641	1,796	24,109.13
7	1,281	1,796	24,109.04

## 5. Выводы