МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ "ЛЬВІВСЬКА ПОЛІТЕХНІКА"

Інститут прикладної математики та фундаментальних наук Кафедра прикладної математики

Звіт

про виконання лабораторної роботи №5 з курсу "Чисельні методи частина 2"

на тему:

«РОЗВ'ЯЗУВАННЯ КРАЙОВИХ ЗАДАЧ ДЛЯ ЗВИЧАЙНИХ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ МЕТОДОМ СКІНЧЕННИХ РІЗНИЦЬ»

Виконав:

студент гр. ПМ-41

Дудяк М.С.

Прийняв:

доцент

Пізюр Я. В.

Варіант 6

Постановка задачі

Методом скінченних різниць розв'язати наступну крайову задачу для ЗДР 2го порядку:

$$(k(x)u')'-q(x)u=-f(x), 0< x<1$$

 $k(0)u'(0)=\beta_1 u(0)-\mu_1; -k(1)u'(1)=\beta_2 u(1)-\mu_2$

№ вар.	k(x)	q(x)	f(x)	β_1	μ_1	β_2	μ_2	\mathcal{E}
6	<i>x</i> + 1	e^x	e^{-x^2}	0	0	1	0	0,01

Аналітична частина

Сформулюємо і розв'яжемо аналітично відповідну модельну задачу:

$$\bar{k}\frac{d^2u}{dx^2} - \bar{q}u = -\bar{f}, \quad 0 < x < 1,$$
(30)

$$\overline{k}\frac{du(0)}{dx} = 0, \quad -\overline{k}\frac{du(1)}{dx} = u(1) \quad , \tag{31}$$

де
$$\overline{k} = k(0.5) = 1.5$$
; $\overline{q} = q(0.5) = e^{0.5}$; $\overline{f} = f(0.5) = e^{-0.25}$.

Знайдемо точний розв'язок задачі (30), (31). Оскільки $\frac{\overline{q}}{\overline{k}} > 0$, то загальний розв'язок рівняння (30) має вигляд

$$u(x) = C_1 e^{x\sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}}} + C_2 e^{-x\sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}}} + \frac{\overline{f}}{\overline{q}},$$

а його похідна

$$\frac{du(x)}{dx} = C_1 \sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}} e^{x\sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}}} - C_2 \sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}} e^{-x\sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}}}.$$

Позначимо $k_1 = \sqrt{\frac{\overline{q}}{\overline{k}}}, k_2 = \frac{\overline{f}}{\overline{q}}$

Константи C_1 і C_2 виберемо так, щоб цей розв'язок задовольняв крайові умови (31), тоді

$$\begin{cases} k_{1}\overline{k}\,C_{1} - k_{1}\overline{k}\,C_{2} = 0 \\ -e^{k_{1}}(k_{1}\overline{k} + 1)C_{1} + e^{-k_{1}}(k_{1}\overline{k} - 1)C_{2} = k_{2} \end{cases}$$

За допомогою правила Крамера розв'яжемо цю систему лінійних алгебраїчних рівнянь

$$\Delta = \begin{bmatrix} k_1 \overline{k} & -k_1 \overline{k} \\ -e^{k_1} (k_1 \overline{k} + 1) & e^{-k_1} (k_1 \overline{k} - 1) \end{bmatrix} = e^{-k_1} (\overline{k} k_1 - 1) - e^{k_1} (\overline{k} k_1 + 1) ,$$

$$\Delta_1 = \begin{bmatrix} 0 & -k_1 \overline{k} \\ k_2 & e^{-k_1} (k_1 \overline{k} - 1) \end{bmatrix} = \overline{k} k_1 k_2$$

$$\Delta_2 = \begin{bmatrix} k_1 \overline{k} & 0 \\ -e^{k_1} (k_1 \overline{k} + 1) & k_2 \end{bmatrix} = \overline{k} k_1 k_2$$

$$C_1 = \frac{\Delta_1}{\Delta} = \frac{k_2}{e^{-k_1} (\overline{k} k_1 - 1) - e^{k_1} (\overline{k} k_1 + 1)}$$

$$C_2 = \frac{\Delta_2}{\Delta} = \frac{k_2}{e^{-k_1}(\overline{k}k_1 - 1) - e^{k_1}(\overline{k}k_1 + 1)}$$

Отже,

$$u(x) = \frac{\overline{f}}{\sqrt{\overline{q}} \, \overline{k}} (e^{-\sqrt{\frac{\overline{q}}{k}}} (\sqrt{\overline{q}} \, \overline{k} - 1) - e^{\sqrt{\frac{\overline{q}}{k}}} (\sqrt{\overline{q}} \, \overline{k} + 1))$$

Для чисельного розв'язування задачі (30), (31), використаємо різницеву схему:

$$(ay_{\bar{x}})_{x,i} - d_i y_i = -\varphi_i, \quad i = \overline{1, N-1},$$
 (32)

$$a_1 y_{x,0} = \overline{\beta}_1 y_0 - \overline{\mu}_1, \quad -a_N y_{x,N} = \overline{\beta}_2 y_N - \overline{\mu}_2,$$
 (33)

де

$$a_i = \overline{k}, \quad i = \overline{1, N}, \quad d_i = \overline{q}, \quad \varphi_i = \overline{f}, \quad i = \overline{0, N},$$

$$\overline{\beta}_1 = \beta_1 + 0.5hd_0, \quad \overline{\mu}_1 = \mu_1 + 0.5h\varphi_0, \quad \overline{\beta}_2 = \beta_2 + 0.5hd_N, \quad \overline{\mu}_2 = \mu_2 + 0.5h\varphi_N.$$

Різницеву схему (32),(33) можна записати у вигляді системи триточкових різницевих рівнянь

$$-C_{0}y_{0} + B_{0}y_{1} = -F_{0},$$

$$A_{i}y_{i-1} - C_{i}y_{i} + B_{i}y_{i+1} = -F_{i}, \quad i = \overline{1, N-1},$$

$$A_{N}y_{N-1} - C_{N}y_{N} = -F_{N},$$
(34)

$$B_0 = \frac{a_1}{h}, \quad C_0 = B_0 + 0.5 \text{hd}_0, \quad F_0 = 0.5 \text{h} \, \phi_0,$$

$$A_i = \frac{a_i}{h^2}, \quad C_i = \frac{a_i}{h^2} + \frac{a_{i+1}}{h^2} + d_i, \quad B_i = \frac{a_{i+1}}{h^2}, \quad F_i = \varphi_i, \quad i = \overline{1, N-1},$$

$$A_N = \frac{a_N}{h}, \quad C_N = A_N + 0.5 \text{hd}_N + 1, \quad F_N = 0.5 \text{h} \, \phi_N,$$

Оскільки
$$a_i > 0, i = \overline{1, N-1}, d_i > 0, i = \overline{0, N}, \beta_1 > 0, \beta_2 > 0$$
, то
$$|C_0| = \frac{a_1}{h} + 0.5 \text{hd}_0 > \frac{a_1}{h} = |B_0|,$$

$$|C_i| = \frac{a_i + a_{i+1}}{h^2} + d_i > \frac{a_i}{h^2} + \frac{a_{i+1}}{h^2} = |A_i| + |B_i|, \quad i = \overline{1, N-1}$$

$$|C_N| = \frac{a_N}{h} + 0.5 \text{hd}_N + 1 > \frac{a_N}{h} = |A_N|,$$

тобто різницева задача (34) однозначно розв'язна і її можна розв'язати методом прогонки.

За допомогою комп'ютера розв'яжемо різницеву задачу (32),(33) з точністю $\varepsilon = 10^{-2}$. Для практичної оцінки точності використаємо правило Рунге. Оскільки різницева схема (32), (33) має другий порядок апроксимації; то за виконання умови

$$\left\| y^h - y^{h/2} \right\|_{C(\omega)} = \max_{1 \le i \le N} \left| y_i^h - y_i^{h/2} \right| < 3\varepsilon$$

точність $^{\varepsilon}$, з якою необхідно розв'язати задачу, вважається досягнутою, інакше величина кроку зменшується в два рази і обчислення повторюються. Тут $^{y_i^h}$ – розв'язок різницевої схеми, отриманий з кроком h , $^{y_i^{h/2}}$ – розв'язок різницевої схеми з кроком $^{h/2}$.

Одержаний чисельний розв'язок, отриманий за допомогою програми наведеної у додатку порівняємо з точним у різницевій нормі $^{C(\omega_h)}$, тобто

обчислимо $e_{\max} = \|y - u\|_{C(\omega_h)} = 3.312511957 \cdot 10^{-5}$. Переконавшись в тому, що $e_{\max} \le \varepsilon$ або близьке до ε знайдемо чисельний розв'язок вихідної задачі (27)-(29), за допомогою різницевої схеми (32), (33), з коефіцієнтами:

$$a_i = k_{i-1/2}, i = \overline{1, N}, \quad d_i \equiv q_i, \quad \varphi_i = f_i, \quad i = \overline{0, N},$$

$$\overline{\beta_1} = 0.5 hd_{0}$$
, $\overline{\mu_1} = 0.5 h\phi_{0}$, $\overline{\beta_2} = 1 + 0.5 hd_{N}$, $\overline{\mu_2} = 0.5 h\phi_{N}$,

та з точністю $\varepsilon = 10^{-2}$.

Текст програми

```
// Lab4.cpp : Defines the entry point for the console application.
//
#include "stdafx.h"
#include "L62.h"
#include "L61.h"
int main()
      L61 part1;
      L62 part2;
      L60* pts[] = { &part1, &part2 };
      for (L60* pt : pts)
             pt->k = [](long double x) {return x + 1; };
             pt->q = [](long double x) {return exp(x); };
             pt->f = [](long double x) {return exp(-x*x); };
             pt->n = 10;
             pt->eps = 0.01;
             pt->mu1 = 0.0;
             pt->mu2 = 0.0;
             pt->beta1 = 0.0;
             pt->beta2 = 1.0;
             pt->kl = 1;
             pt->kr = 1;
      }
      part1.main();
      part2.main();
    return 0;
}
   void L61::main()
{
      long double *a, *b, *c, *d, *f, *y, *y2;
       a = new long double[nd]; b = new long double[nd]; c = new long double[nd]; d = new
long double[nd];
      f = new long double[nd]; y = new long double[nd]; y2 = new long double[nd];
      /* Задання початкових даних */
      halfn = n / 2;
      /* Обчислення чисельного розв'язку задачі у(і) */
      cds(a, b, c, d, f, y, y2);
      if (kflag == 1) {
             h = 1.0 / n;
             emax = 0.0;
             /* Обчислення точного розв'язку задачі у1(i) у вузлах сітки
             і похибки етах у сітковій нормі С */
             // Old code:
             /*dk = 1.0 + 0.5*0.5; dq = 0.5; df = -0.5*0.5; sqk = sqrt(dk*dq);
             dk1 = sqk - 1.0; dk2 = sqk + 1.0; dk3 = sqrt(dq / dk);
             del = pow(dk1, 2)*exp(-dk3) - pow(dk2, 2)*exp(dk3);*/
             // New code:
             dk = k(0.5);
             dq = q(0.5);
             df = this \rightarrow f(0.5);
             long double k1 = sqrt(dq / dk);
             long double k2 = df / dq;
             long double kr_a, kr_b, kr_c, kr_d, kr_e, kr_f;
                                                              kr b = -dk*k1 - beta1;
             kr_a = dk*k1 - beta1;
                    kr_e = beta1*k2 - mu1;
```

```
kr_c = -exp(k1)*(dk*k1 + beta2); kr_d = exp(-k1)*(dk*k1 - beta2); kr_f =
beta2*k2 - mu2;
             long double c1, c2;
             long double det = kr_a*kr_d - kr_b*kr_c;
             if (det != 0) {
                    c1 = (kr e*kr d - kr b*kr f) / det;
                    c2 = (kr_a*kr_f - kr_e*kr_c) / det;
             }
             else {
                    cout << "Cramer equations system: determinant is zero\n" << "there are</pre>
either no solutions or many solutions exist." << endl;
                    return;
             for (int i = 0; i <= n; i++) {
                    xi = i*h;
                    //y2[i] = (((df / dq + 1.0)*dk1*exp(-dk3) + df / dq*dk2)*exp(xi*dk3) +
((df / dq + 1.0)*dk2*exp(dk3) + df / dq*dk1)*exp(-xi*dk3)) / del + df / dq;
                    y2[i] = c1*exp(xi*k1) + c2*exp(-xi*k1) + k2;
                    e = abs(y[i] - y2[i]);
                    if (e > emax) emax = e;
             cout.precision(10);
             cout << "emax= " << emax << endl;</pre>
      else cout << "kflag= " << kflag << endl;</pre>
      system("pause");
/* Текст головної програми розв'язування заданої задачі
(див. контрольний приклад) */
void L62::main() {
      ofstream fout("result.txt", ios_base::out | ios_base::trunc);
      /* Задання початкових даних */
      long double *a, *b, *c, *d, *f, *y, *y2;
      a = new long double[nd]; b = new long double[nd]; c = new long double[nd]; d = new
long double[nd];
      f = new long double[nd]; y = new long double[nd]; y2 = new long double[nd];
      /* Обчислення чисельного розв'язку задачі у(i) */
      cds(a, b, c, d, f, y, y2);
      cout.precision(11);
      fout.precision(11);
      if (kflag == 1) {
             h = 1.0 / n;
             /* Обчислення точного розв'язку задачі у1(i) у вузлах сітки
             і похибки етах у сітковій нормі С */
             emax = 0.0;
             j = 0;
             int z = n / 2;
             for (int i = 0; i <= z; i++) {
                    xi = j * h;
                    cout << "xi= " << xi << "\t
                    cout << "y[" << j << "]= " << y[j] << endl;</pre>
                    fout << "y[" << j << "]= " << y[j] << endl;
                    j = j + 2;
             }
      else cout << "kflag= " << kflag;</pre>
      fout.close();
      delete[] a; delete[] b; delete[] c; delete[] d;
      delete[] f; delete[] y; delete[] y2;
      system("pause");
}
```

Результат виконання програми

Висновок

В цій лабораторній роботі я навчився: з допомогою мови програмування С++ розв'язувати крайові задачі для ЗДР 2го порядку методом скінченних різниць(різницевих схем, побудованих за інтегро-інтерполяційним методом).