

MIT OCW Hesapsal Bilim 18.085 Ders 2

Bir diferansiyel denklemlerle baslayip cozebilecegimiz bir ayriksal (discrete) probleme nasil ulasiriz? Ikinci turevi iceren basit bir diferansiyel denkleme bakalim

$$-\frac{d^2u}{dx^2} = f(x)$$

$$u(0) = 0, \quad u(1) = 0$$

Eksi isareti var cunku ikinci turevler negatif kesin (negative definite) seylerdir ve eksi isareti bu durumu telafi etmek icin, onu pozitif kesin hale cevirmek icin konuldu. Ayrica dikkat edersek sınır (boundary) sartlari var, her iki ucta da fonksiyona sifir degeri vermisiz, her iki ucta da onu “sabitlemisiz”. Dikkat edelim, bu baslangic deger probleminden farkli, u , x ’in bir fonksiyonu, t yani zamanin degil. Diyelim ki bu problem iki tarafi sabitlenmis bir elastik cubugu temsil ediyor, $f(x)$ cubuk üzerindeki her x noktasındaki yuku gosteriyor. Bu derste $f(x) = 1$ alacagiz, yani

$$-\frac{d^2u}{dx^2} = 1$$

Amacimiz bir diferansiyel denklem alip, onu ayriksal olarak temsil edebilmek, yani soyle

$$\frac{-u_{i+1} + 2u_i - u_{i-1}}{(\Delta x)^2} = f(x_i)$$

Bu denklem ikinci farkliliklari (second difference) gosteriyor.

Diferansiyelden (differential) farkliliklara (differences) gecisin birkac yontemi olabilir.

Birinci Farkliliklar (Ileri Dogru)

$$\Delta_F u = \frac{u(x+h) - u(x)}{h}$$

Ayriksal: $(u_{i+1} - u_i)/h$

Birinci Farkliliklar (Geriye Dogru)

$$\Delta_B u = \frac{u(x) - u(x-h)}{h}$$

Ayriksal: $(u_{i-1} - u_i)/h$

Birinci Farkliliklar (Ortalanmis)

$$\Delta_C u = \frac{u(x+h) - u(x-h)}{2h}$$

Ayriksal: $(u_{i+1} - u_{i-1})/h$

Bunlar Calculus'tan hatirlanabilecek seyler, fakat burada h limitte sifira dogru gitmiyor. Hesapsal dunyada h bizim belirledigimiz bir mesafe, belki 1, belki 0.1. O kadar bir hesapsal adım atmaya biz seciyoruz, her sey ayriksal.

Ayrica Calculus'ta hep $\Delta_F u$ gosterilir ve yaklasiksal olarak tureve esittir yani $u'(x)$. Geriye adım da vardır, hesapsal olarak ileri adım kadar iyidir, ve o da asagi yukari tureve esittir. Çok önemli bir farklilik hesabi ise ortalanmis (centered) olandır, bu hesap ileri ve geri farkliliklari ortalamasidir, aynı şekilde asagi yukari tureve esittir.

Bastaki denkleminize birinci turevi dahil etmedik, cunku birinci turevler anti-simetriktir.

Birinci farkliliklar yontemine donelim, tureve ne kadar yakindirlar?

Birinci Farkliliklar (Ileri Dogru)

$$\Delta_F u \approx u'(x) + O(h)$$

Birinci Farkliliklar (Geriye Dogru)

$$\Delta_B u \approx u'(x) + O(h)$$

Birinci Farkliliklar (Ortalanmis)

$$\Delta_C u \approx u'(x) + O(h^2)$$

$O(h)$ h 'ye oranli (order of h) anlamina gelir, gercek degerden “kesilip atilmis fark” oldugunu farz edelim. Ortalama icin niye $O(h^2)$? Hesabi yapalim. Taylor serilerinin ne oldugunu hatirlayalim ve $u(x+h)$ acilimini yapalim. Dikkat, ayriksal formula degil, surekli fonksiyonla calisiyoruz, surekli fonksiyon uzerinde “ayriksal bir adım” atilince ne olacagini bulmaya calisiyoruz, bu şekilde surekli formatta, cebirsel bir kural elde etmeye ugrasiyoruz.

$$u(x+h) = u(x) + hu'(x) + \frac{h^2}{2}u''(x) + \frac{h^3}{6}u'''(x)...$$

Taylor acilimlarında ve hesapsal bilimde ikinci seviye kesinlik (accuracy) coğunlukla yeterli oluyor. Hesapsal kodları geliştirirken, test ederken tipik olarak birinci seviyede baslanır, ve nihai ürün, sonuc ortamı (production) için 2. seviye eklenir. Devam edelim, geriye doğru:

$$u(x - h) = u(x) - hu'(x) + \frac{h^2}{2}u''(x) - \frac{h^3}{6}u'''(x) + \dots$$

Ortalanmış farklılık için iki formulu birbirinden çıkartırız, ve $2h$ 'ye böleriz.

$$u(x + h) - u(x - h) = 2hu'(x) + \frac{h^3}{3}u'''$$

İki tarafı $2h$ 'ye bölelim

$$\frac{u(x + h) - u(x - h)}{2h} = u'(x) + \frac{h^2}{6}u'''$$

Goruyoruz ki ortalama farklılık doğru türevi u' eşitliğinin sağında veriyor, ve h^2 terimine bakarak yaklaşıklığın, hatanın ikinci seviyede olduğunu anlıyoruz.

Türevlerin yerine farklılık geçirirken seçenekler bunlar. Elimizde 3 seçenek var, ve çoğunlukla ortalananmış olan en iyisidir.

Şimdi ikinci farklılıklara gelelim: İkinci türev nedir? Türevin türevidir. İkinci farklılık nedir? Farkların farkıdır.

Nasıl hesaplanır? $\Delta_F \Delta_B$ yapabiliriz. Ya da $\Delta_B \Delta_F$. Birisi cikip $\Delta_C \Delta_C$ diyebilir. Hangisi? Hoca $\Delta_C \Delta_C$ 'yi sevmiyor çünkü elimize $[1 \ 0 \ -2 \ 0 \ 1]$ gibi bir farklılık vektörü geçiyor, fazla “dağılıyoruz”. $\Delta_F \Delta_B$, ve $\Delta_B \Delta_F$ daha iyi çünkü ikisi de $[1 \ -2 \ 1]$ kullanır. Onlar daha “odaklı”.

İkinci farklılıklar (second differences) formülünü de türetelim. Bu formül ileri doğru bir adım attıktan sonraki fark ile geri doğru adım attıktan sonraki farkın farkı. Yani

$$\begin{aligned} & \frac{1}{h} \left[\left(\frac{u_{i+1} - u_i}{h} \right) - \left(\frac{u_i - u_{i-1}}{h} \right) \right] \\ &= \frac{1}{h} \left[\frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h} \right] \\ &= \frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} \end{aligned}$$

İkinci seviye diferansiyel denklem cozume donelim.

$$-\frac{d^2u}{dx^2} = 1$$

denkleminin genel cozumu ne olabilir? Ozel (particular) cozum ikinci turevi 1 olan ve negatifi alinan sey nedir sorusunun cevabindan bulunabilir, iki kere entegre edilerek

$$-\frac{1}{2}x^2$$

buna ikinci turevi sifir olan iki tane daha cozum eklemek istiyorum, cunku elimizde ikinci dereceden bir diferansiyel denklem var.

$$u(x) = -\frac{1}{2}x^2 + Dx + C$$

Bu ek iki sabiti nasil kullanacagim? Onlari elimdeki iki tane sınır sartini tatmin etmek icin kullanacagim. Bunu yapmak zor degil, birinci sarti formule koyarim, sabitler icin bir formul elde ederim, ikinci sarti koyarim, ikinci bir formul elde ederim, iki sabit, iki formul, boylece sonuc gelir.

$u(0)$ ise $C = 0$, $u(1)$ icin $D = 1/2$.

$$u(x) = -\frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}x$$

Simdi ana diferansiyel denklem

$$-\frac{d^2u}{dx^2} = 1$$

ve onun ayriskal formu

$$\frac{-u_{i+1} + 2u_i - u_{i-1}}{(\Delta x)^2} = f(x_i)$$

nasil matris formatinda gosterecegimize geelim. u_i , u_{i+1} gibi degerlerin birbirinden cikartilmasi, vs gibi islemler gerekiyor. Altta boyle bir islemi matris uzerinden yapmanin yolunu goruyoruz.

$$\begin{bmatrix} \ddots & & & \\ -1 & 0 & 1 & \\ & -1 & 0 & 1 \\ & & \ddots & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_{i-1} \\ u_i \\ u_{i+1} \\ u_{i+2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vdots \\ u_{i+1} - u_{i-1} \\ u_{i+2} - u_i \\ \vdots \end{bmatrix}$$

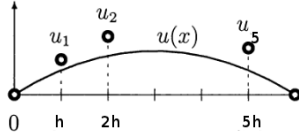
Soldaki matris $[-1 \ 0 \ 1]$ yerine ikinci farkliliklar icin $[-1 \ 2 \ 1]$ de kullanabilir, o zaman ikinci farklilik hesabini yapmis oluruz. Yani soyle

$$\frac{1}{h^2} \begin{bmatrix} 2 & -1 & & & \\ -1 & 2 & -1 & & \\ & -1 & 2 & -1 & \\ & & -1 & 2 & -1 \\ & & & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \\ u_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Bu $KU = F$ denkleminin matris formudur. Diferansiyel denklem cozmek demek u fonksiyonunu bulmak demektir, o zaman yukaridaki bilinmeyen $u_1, u_2, ..$ degerlerinin hesaplamamiz gerekiyor. Onlar “ayriksal” u fonksiyonunun her veri noktasindaki degerlerini temsil ediyor olacaklar.

Bu cozum perde arkasinda Python tarafından nasıl hesaplanacak? Yoketme (eliminasyon) teknigi ile.

h^2 , ayriksal formuldaki Δx^2 , nedir? u 'yu kac parcaya ve hangi degerler arasinda boldugumuze bakalim: 0 ve 1 arasinda ve 6 parcaya boluyoruz, o zaman $h = 1/6$, $h^2 = 1/36$, yani $1/h^2 = 36$, yani ustteki imajda h^2 'yi en solda carpan 36 olarak yazabiliriz. Sonra u 'yu hesaplatiriz.



K matrisinin 5×5 olmasi karisiklik yaratmis olabilir. Burada sebep K matrisine u_0 ve u_6 'nin dahil edilmemis olmasi, cunku o degerleri zaten biliyoruz. Bu degerler olsaydi K matrisinin sol ve sagina tamamen sifir iceren iki kolon gerekecekti, u vektorune alttan ve ustten u_0 ve u_6 eklenecekti ve bu iki deger sifir oldugu icin K 'nin sol ve sagindaki sifirlar ile carpilacaklard, bu yuzden mevcut toplam uzerinde hic etkileri olmayacakti . Bu sebeple bu iki kolonu ve u degerini tamamen kaldirmak sonuc uzerine hicbir etki yapmiyor.

Devam edelim. Simdi orijinal problemi degistirelim. Eger ustteki problem iki ucu sabitlenmis kendi agirligiyla asilan bir elastik cubugu gosteriyorsa (ve u degerleri cubugun ne kadar uzadigini temsil ediyorsa), bu sefer ustteki ucu serbest birakabiliriz. Yani $u(0) = 0$ olmayacak.

Yine esit dagilmis (uniform) cubuk, esit dagilmis yuk.

$$-\frac{d^2u}{dx^2} = 1$$

$$\frac{du}{dx}(0) = 0, \quad u(1) = 0$$

Burada ilk sart u 'nin egiminin (slope) sifira esitlenmis olmasi.

Onceki denklemdaki genel cozum hala ise yarar.

$$u(x) = -\frac{1}{2}x^2 + Cx + D$$

$$\frac{du}{dx} = -x + C$$

$$\frac{du}{dx}(0) = 0 + C = 0$$

$$C = 0$$

$$u(1) = 0 = -1/2 + 0 + D$$

$$D = 1/2$$

O zaman cozum

$$u(x) = -\frac{1}{2}x^2 + 1/2$$

Grafikleyince suna benzer



Egimin sifir noktasinda sifir oldugunu goruyoruz.

Simdi farkliliklar formulune geelim. Diferansiyel denklemin karsiligi olan farklilik formulu nedir? Hala ayni:

$$\frac{-u_{i+1} + 2u_i - u_{i-1}}{h^2} = f(x_i)$$

Simdi onemli noktaya geldik: baslangic sartlari ne olacak? $u(1) = 0$ kolay,

$du/dx(0) = 0$ nasıl temsil edilecek? Bir fikir su olabilir.

$$\frac{u_1 - u_0}{h} = 0$$

Bu ifadeyi matrise nasıl tercüme ederiz? Üstteki ifade aynı zamanda $u_1 - u_0 = 0$ demektir, yer değiştirince $u_1 = u_0$. K matrisinin birinci satırı nedir?

$$-u_0 + 2u_1 - u_2$$

u_0 yerine u_1 koyalım

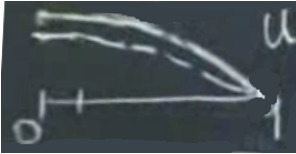
$$= -u_1 + 2u_1 - u_2$$

$$= u_1 - u_2$$

O zaman birinci satırı üstteki gibi değiştirirsek, sınır şartlarından birini yerine getirmiş oluruz, yani ilk satıra $[1 \ -1]$ koyacağız, orada $[2 \ -1]$ yerine $[1 \ -1]$ var artık. Matris bu şekilde değişince ona K yerine T matrisi deniyor. $TU = [1, 1, \dots]$.

$$\frac{1}{h^2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & & & \\ -1 & 2 & -1 & & \\ & -1 & 2 & -1 & \\ & & -1 & 2 & -1 \\ & & & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \\ u_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Soru: ayrık sal çözüm gerçek çözüme ne kadar yakın? Cevap hata payı $O(h)$ çünkü $(u_1 - u_0)/h$ tanımı birinci dereceden bir yaklaşıklık (approximation). Kabaca çizince şöyle gözükür:



Hesap kalitesi pek iyi denemez. Çözümü ikinci dereceden yapsak daha iyi olacaktı. Nasıl? $(u_1 - u_0)/h$ yerine başka bir şey kullanmamız lazım. Ortalanmış farklılığı hatırlayalım, bu yöntem ikinci derece doğruluğu olan bir yöntemdir,

Problem 1.2 A

Kitaptaki ufak problemi hatırlayalım

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & & \\ -1 & 2 & -1 & \\ & -1 & 2 & \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Bu problem iste $O(h)$ hatasını azaltma konusunu isliyor, bunun için ortalama farklılık (centered difference) kullanılacak, $(u_1 - u_{-1})/h$ yerine 0'ıncı degere denk gelecek şekilde farklılığı ortalayacağız, 0 üzerinde ortalama yapmamız için onun bir gerisine ve bir ilerisine gitmek lazım, o zaman önce K matrisini bir genişletelim, çünkü artık u_0 'ın dahil edilmesi gerekecek ve hayali bir u_{-1} 'i düşünelim, $u'(0) = 0$ için

$$\frac{u_1 - u_{-1}}{2h} = 0$$

tanımını kullanalım. O zaman

$$u_1 - u_{-1} = 0$$

$$u_1 = u_{-1}$$

$$-u_{-1} + 2u_0 - u_1 = h^2 f(0)$$

$u_1 = u_{-1}$ ifadesini yerine koyalım

$$-u_1 + 2u_0 - u_1 = h^2 f(0)$$

$$-2u_1 + 2u_0 = h^2 f(0)$$

$$-u_1 + u_0 = \frac{1}{2} h^2 f(0)$$

O zaman matrisin üst sol değeri u_0 katsayısına göre 1, onun sağındaki değeri u_1 katsayısına göre -1 olmalı. $1/2$ değerini de eşitliğin sağındaki f için kullandığımıza dikkat. Tüm bunları u_{-1} 'in yerine değeri geçirerek elde ettiğimiz için o kolona artık ihtiyaç kalmadı, o geçici kolon, matristen atıldı.

$$\frac{1}{h^2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & & \\ -1 & 2 & -1 & \\ & -1 & 2 & -1 \\ & & -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_0 \\ u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Matris boyutlarının nasıl büyüdüğüne, ve u_0 'ın dahil edilmesine dikkat edelim. Problemin başındaki matris 3×3 boyutundaydı, bu 4×4 boyutunda,

ayrica h hala $1/4$ degerinde.

```
import numpy as np
import scipy.linalg as lin
import matplotlib.pyplot as plt
import ktbc
```

```
K,T,B,C = ktbc.ktbc(3); print T
```

```
h = 1./4.
```

```
discrete = lin.solve( (1./h)**2 * T, [1.,1.,1.] )
```

```
discrete = np.insert(discrete, 0, discrete[0])
discrete = np.append(discrete, 0.)
```

```
K,T,B,C = ktbc.ktbc(4); print T
```

```
discrete_2 = lin.solve( (1./h**2)*T, [1./2.,1.,1.,1.] )
# add little diff for plotting
# grafik ust uste binmesin diye azicik fark ekledik
discrete_2 = discrete_2 + 0.01
discrete_2 = np.append(discrete_2, 0.)
```

```
def u(x): return (1./2.)*(1. - x**2)
```

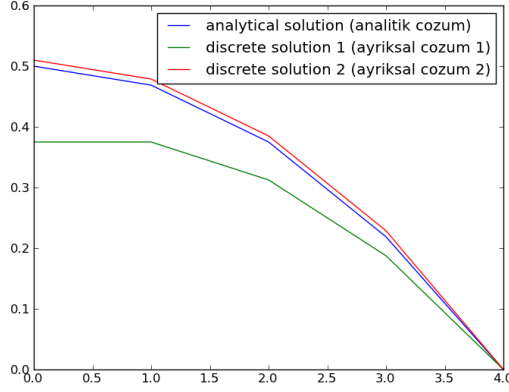
```
p1 = plt.plot([u(0.0), u(0.25), u(0.5), u(0.75), u(1.)])
```

```
p2 = plt.plot(discrete)
```

```
p3 = plt.plot(discrete_2)
```

```
plt.legend([p1,p2,p3], ["analytical_solution_(analitik_cozum)",
                        "discrete_solution_1_(ayriksal_cozum_1)",
                        "discrete_solution_2_(ayriksal_cozum_2)"
                        ])
```

```
plt.show()
```



Guzel. Artık hesap gerçek sonuca iyice yaklaşıyor.

[Derse donelim] Bunlardan bahsetmemiz önemli bir sebebi sınır şartlarının ne kadar önemli olduğunu anlatmak. Gözlemlendiği gibi sınır şartları, onların yaklaşıksallaştırma yöntemleri sonucunda direkt bir etki yaratıyor.

Bir dipnot olarak bahsedelim, burada kullandığımız yöntem sınırlı farklılıklar (finite differences) metodu. Eğer sınırlı elementler (finite elements) metodu kullanıyor olsaydık, üstteki satırın değişmesi otomatik olarak gerçekleşecekti. Sınırlı elementler metodu ileriki derslerin birinde işlenecek.

Soru 1.2.7

Bu soruda u 'dan alınacak dört veri noktasıyla (sample) du/dx ortada olmak üzere 4. seviye kesinlik elde edilebileceği söyleniyor.

$$\frac{-u_2 + 8u_1 - 8u_{-1} + u_{-2}}{12h} = \frac{du}{dx} + bh^4 \frac{d^5}{dx^5} + \dots$$

Bu problemin tüm cebirsel çözümü İngilizce ders notlarında. Ek açıklama olarak sunu ekleyelim: Esitliğin sol tarafındaki 1, 8 gibi katsayılar modelleyici tarafından seçilmiş, bir teoremin, ispatın sonucu değil. Hala birincil farklılık (first differences) dünyasındayız, ama ileri, geriye gidip katsayı 1 kullanmak yerine dört noktayı kullanmak istemiş, ve ortadaki noktalara daha fazla “ağırlık” vermek istemişiz. Tabii bu katsayılarla bu noktalar kullanılıncaya, ortalamaların düzelmesi için katsayıların bolumde yansıması gerekiyor, o yüzden bolumde $12h$ görüyoruz.

Ve aynen ileri, geriye dogru ayriksal formu surekli fonksiyonlar uzerinde Taylor serisiyle temsil edebildigimiz gibi, ustteki esitligin sol tarafini da Taylor serisi ile $u(x + h)$ turu terimler uzerinden temsil edebiliriz. Ustte u_2 , u_{-1} gibi ibareler var, bunlari Taylor karsiligi $u(x + 2h)$, $u(x - h)$ gibi ifadeler olur. Katsayi carpimlari ve $12h$ 'ye bolum isleminin Taylor serisi uzerinde de aynen kullanilmasi gerekiyor tabii ki.

Bu arada b sabitinin ne oldugunu soru soylemiyor, ama tum bu cebirsel islemi gerceklestirince denklemdaki esitligin sag tarafı aynen elde edilecek ve boylece b yerine hangi sayi gelecegi de ortaya cikacak.