Computação Científica II

Métodos numéricos para resolver equações diferenciais

2020-PLE

 Hoje vamos começar a estudar equações hiperbólicas. Só para lembrar, uma equação hiperbólica é definida como

$$egin{align} arac{\partial^2 u}{\partial x^2} + 2brac{\partial^2 u}{\partial x\partial y} + crac{\partial^2 u}{\partial y^2} + drac{\partial u}{\partial x} + erac{\partial u}{\partial y} + fu = g(x,y) \ & hyperbolic \quad if \ b^2 - ac > 0 \ \end{matrix}$$

Por exemplo (advection equation),

$$\frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

$$\frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

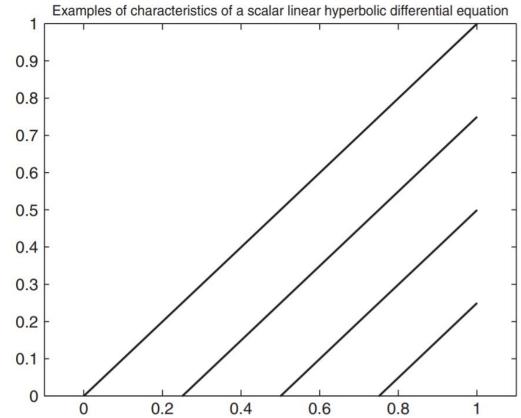
- Um conceito importante em EDPs hiperbólicas é a característica.
- ullet Para esta equação, a característica é $rac{dx}{dt}=a$
- Agora, usando a regra da cadeia, teremos

$$\frac{du(x(t),t)}{dt} = \frac{\partial u}{\partial t} + \frac{dx(t)}{dt} \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

 Significa ao longo da característica (linha), a solução permanece fixa no tempo.

$$\frac{dx}{dt} = a \rightarrow x = at + b$$

- Para este problema, a característica é uma linha.
- Se tivermos o valor da função em t = 0, então temos a solução ao longo dessas linhas a qualquer momento.

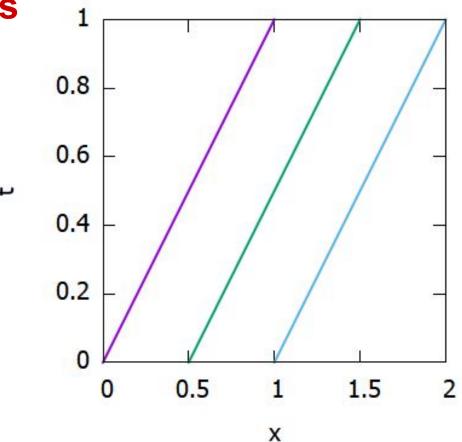


Agora, considere o seguinte problema

$$rac{\partial u}{\partial t} + a rac{\partial u}{\partial x} = 0 \quad 0 < x < 1, a = 1 > 0 \ IC: u(x,0) = \left\{ egin{array}{ll} 0 & if \ x < 0.5 \ 1 & if \ x > 0.5 \end{array}
ight. & BCs: rac{u(0,t) = 0}{u(1,t) = 1} \end{array}
ight.$$

Agora, a linha característica passando de (0.5,0) será

$$x = t + 0.5$$



$$rac{\partial u}{\partial t} + a rac{\partial u}{\partial x} = 0 \quad 0 < x < 1, a = 1 > 0 \ IC: u(x,0) = \left\{ egin{array}{ll} 0 & if \ x < 0.5 \ 1 & if \ x > 0.5 \end{array}
ight. & BCs: egin{array}{ll} u(0,t) = 0 \ u(1,t) = 1 \end{array}
ight.$$

• Use a diferença central de segunda ordem para discretizar a equação. n+1 n n

$$rac{u_i^{n+1} - u_i^n}{h_t} = -a rac{u_{i+1}^n - u_{i-1}^n}{2h_x}$$

$$u_i^{n+1} = u_i^n - rac{\sigma}{2}(u_{i+1}^n - u_{i-1}^n) \qquad \sigma = arac{h_t}{h_x}$$

$$rac{\partial u}{\partial t} + a rac{\partial u}{\partial x} = 0 \quad 0 < x < 1, a = 1 > 0 \ IC: u(x,0) = \left\{ egin{array}{ll} 0 & if \ x < 0.5 \ 1 & if \ x > 0.5 \end{array}
ight. & BCs: rac{u(0,t) = 0}{u(1,t) = 1} \end{array}
ight.$$

- Use a diferença central de segunda ordem para discretizar a equação.
- Este método é instável para qualquer valor de h.

$$rac{\partial u}{\partial t} + a rac{\partial u}{\partial x} = 0 \quad 0 < x < 1, a = 1 > 0 \ IC: u(x,0) = \left\{ egin{array}{ll} 0 & if \ x < 0.5 \ 1 & if \ x > 0.5 \end{array}
ight. & BCs: rac{u(0,t) = 0}{u(1,t) = 1} \end{array}
ight.$$

Agora use a diferença para trás.

$$egin{align} rac{u_i^{n+1}-u_i^n}{h_t} = -arac{u_i^n-u_{i-1}^n}{h_x} \ & u_i^{n+1} = (1-\sigma)u_i^n + \sigma u_{i-1}^n & \sigma = arac{h_t}{h_x} \ \end{pmatrix}$$

$$u_i^{n+1} = (1-\sigma)u_i^n + \sigma u_{i-1}^n \qquad \sigma = arac{h_t}{h_x}$$

- Nós chamamos este método Upwind. porque, o efeito vem da parte superior do fluxo.
- Para ter um método estável, precisamos ter

$$0 < \sigma \le 1$$

- Isso é chamado de condição CFL.
- Se a velocidade é invertida, então precisamos reformular o método.

$$u_i^{n+1} = (1-\sigma)u_i^n + \sigma u_{i-1}^n \qquad \sigma = arac{h_t}{h_x}$$

Para ter um método estável, precisamos ter

$$0 < \sigma \le 1$$

- Isso é chamado de condição CFL.
- Isso significa que a informação não pode viajar mais de um ponto, a cada vez.
- Esta é a condição de estabilidade para os métodos usados para solução de equações hiperbólicas.

Se a velocidade é invertida, então precisamos reformular o método.

$$\frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \quad 0 < x < 1, a = -1 < 0$$

Para esta situação, a discretização será

$$rac{u_i^{n+1}-u_i^n}{h_t} = -arac{u_{i+1}^n-u_i^n}{h_x} \ u_i^{n+1} = (1+\sigma)u_i^n - \sigma u_{i+1}^n \qquad \sigma = arac{h_t}{h_x}$$

Para o caso geral, podemos escrever

$$egin{aligned} rac{\partial u}{\partial t} + a rac{\partial u}{\partial x} &= 0 \quad 0 < x < 1 \ a^+ &= max(a,0) \quad a^- &= min(a,0) \ u^-_x &= rac{u^n_i - u^n_{i-1}}{h_x} \qquad u^+_x &= rac{u^n_{i+1} - u^n_i}{h_x} \ u^{n+1}_i &= u^n_i - h_t (a^+ u^-_x + a^- u^+_x) \end{aligned}$$

 Método de Lax-Friedrich é uma primeira ordem no tempo e segunda ordem no espaço:

$$u_i^{n+1} = rac{u_{i-1}^n + u_{i+1}^n}{2} - rac{\sigma}{2}(u_{i+1}^n - u_{i-1}^n)$$

- É simétrico, não depende do a.
- ullet É estável para $-1 < \sigma < 1$
- Preste atenção à diferença com o método FTCS.

O método Leapfrog é:

$$rac{u_i^{n+1}-u_i^{n-1}}{2h_t}+arac{u_{i+1}^n-u_{i-1}^n}{2h_x}=0$$

- Este é um método de segunda ordem no tempo e no espaço.
- Tente este método no problema de teste com CFL = 1 e 0.5.

O método Lax-Wendroff é:

$$u_i^{n+1} = u_i^n - rac{\sigma}{2}(u_{i+1}^n - u_{i-1}^n) + rac{\sigma^2}{2}(u_{i+1}^n - 2u_i^n + u_{i-1}^n)$$

- Este é um método de segunda ordem no tempo e no espaço.
- Tente este método no problema de teste com CFL = 1 e 0.5.

Repita os cálculos com a seguinte condição inicial

$$u(x,0)=e^{-rac{1}{2}\left(rac{x-0.2}{0.03}
ight)^2}$$

Por que temos oscilações para a condição inicial anterior?
 Dispersion!

$$\frac{\partial u}{\partial t} + a \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{a^2 h_t}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

Vamos resolver a equação de Burger

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial u^2}{\partial x} = 0$$

com as seguintes condições iniciais e de contorno:

$$u(x,0)=cos(2\pi x)+1$$

$$u(0,t) = u(1,t)$$

Condição de contorno periódica

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial u^2}{\partial x} = 0$$

Vamos usar o método upwind

$$u_i^{n+1} = u_i^n - u_i^n rac{\Delta t}{\Delta x} (u_i^n - u_{i-1}^n)$$

Condição de contorno periódica

$$u_0 = u_{N-1} \ u(0,t) = u(1,t) \ u_N = u_1$$

