

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Новосибирский государственный технический университет»



Кафедра прикладной математики

Лабораторная работа №2

по дисциплине «Уравнения математической физики»

Решение нелинейных начально-краевых задач

Группа ПМ-92 АРТЮХОВ РОМАН

Вариант 3

Преподаватели ЗАДОРОЖНЫЙ А. Г. ПАТРУШЕВ И. И.

Новосибирск, 2022

Цель работы

Разработать программу решения нелинейной одномерной краевой задачи методом конечных элементов. Провести сравнение метода простой итерации и метода Ньютона для решения данной задачи.

Задача (вариант 3)

Уравнение:

$$-div\left(\lambda\left(\frac{\partial u}{\partial x}\right)gradu\right) + \gamma u = f$$

Базисные функции – линейные. Краевые условия всех типов.

Анализ

Система нелинейных уравнений:

$$A(q)q = b$$
 , где:

$$A_{ij} = \int_{\Omega} \lambda \left(\frac{\partial u(q)}{\partial x} \right) grad\psi_{j} grad\psi_{i} d\Omega + \int_{\Omega} \gamma \psi_{j} \psi_{i} d\Omega + \int_{S_{3}} \beta \psi_{j} \psi_{i} dS$$

$$b_{i} = \int_{\Omega} f \psi_{i} d\Omega + \int_{S} \theta \psi_{i} dS + \int_{S} \beta u_{\beta} \psi_{i} dS$$

Метод простой итерации

$$u = \sum_{i=1}^{n} q_i \psi_i(x)$$

Поскольку случай одномерный, линейные базисные функции на конечном элементе могут быть записаны в виде:

$$\begin{split} \boldsymbol{\psi}_{k} &= \frac{\boldsymbol{x}_{k+1} - \boldsymbol{x}}{h_{k}}; \; \boldsymbol{\psi}_{k+1} = \frac{\boldsymbol{x} - \boldsymbol{x}_{k}}{h_{k}}; \; \boldsymbol{h}_{k} = \boldsymbol{x}_{k+1} - \boldsymbol{x}_{k} \\ \frac{\partial \boldsymbol{u}}{\partial \boldsymbol{x}} &= \boldsymbol{q}_{1} \frac{\partial \boldsymbol{\psi}_{1} \left(\boldsymbol{x} \right)}{\partial \boldsymbol{x}} + \boldsymbol{q}_{2} \frac{\partial \boldsymbol{\psi}_{2} \left(\boldsymbol{x} \right)}{\partial \boldsymbol{x}} = \frac{\boldsymbol{q}_{2} - \boldsymbol{q}_{1}}{h} \\ \text{Получаем:} \; \boldsymbol{\lambda} \left(\frac{\partial \boldsymbol{u}}{\partial \boldsymbol{x}} \right) &= \boldsymbol{\lambda} \left(\frac{\boldsymbol{q}_{2} - \boldsymbol{q}_{1}}{h} \right) \end{split}$$

Вид локальной матрицы будет следующим:

$$A_{ij} = \int_{x_1}^{x_2} \lambda \left(\frac{\partial u(q)}{\partial x} \right) \frac{\partial \psi_i}{\partial x} \frac{\partial \psi_j}{\partial x} dx + \int_{x_1}^{x_2} \gamma_k \psi_i \psi_j dx = G_{ij} + M_{ij}$$

Матрица жесткости (2х2):

$$G_{ij} = \int_{x_1}^{x_2} \lambda \left(\frac{q_2 - q_1}{h} \right) \Big|_{x = x_1} \psi_1(x) \frac{\partial \psi_i}{\partial x} \frac{\partial \psi_j}{\partial x} dx + \int_{x_1}^{x_2} \lambda \left(\frac{q_2 - q_1}{h} \right) \Big|_{x = x_2} \psi_2(x) \frac{\partial \psi_i}{\partial x} \frac{\partial \psi_j}{\partial x} dx$$

$$\lambda_i = \lambda \left(\frac{q_2 - q_1}{h} \right) \Big|_{x = x_1}$$

На диагонали матрицы жесткости: $\frac{\partial \psi_i}{\partial x} \frac{\partial \psi_j}{\partial x} = \frac{1}{h^2}$

Вне диагонали матрицы жесткости: $\frac{\partial \psi_i}{\partial x} \frac{\partial \psi_j}{\partial x} = -\frac{1}{h^2}$

Остальная часть:
$$\int\limits_{x_1}^{x_2} \lambda_1 \psi_1(x) dx + \int\limits_{x_1}^{x_2} \lambda_2 \psi_2(x) dx = \frac{h}{2} (\lambda_1 + \lambda_2)$$

Следовательно матрица жесткости выглядит следующим образом:

$$G = \left(\frac{\lambda_1 + \lambda_2}{2h}\right) \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

Матрица масс:

$$M = \frac{\gamma h}{6} \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

Вектор правой части:

$$b = \frac{h}{6} \left(\frac{2f(x_k) + f(x_{k+1})}{2f(x_{k+1}) + f(x_k)} \right)$$

Метод Ньютона

Метод Ньютона основан на линеаризации нелинейных уравнений нашей системы с использованием разложения в ряд Тейлора. Каждый нелинейный член уравнения представляется в виде разложения в ряд Тейлора в окрестности вектора весов q⁰:

$$\begin{split} &A_{ij}\left(q\right)\cdot q_{j}\approx A_{ij}\left(q^{0}\right)\cdot q_{j}^{0}+\sum_{r}\frac{\partial\left(A_{ij}\left(q^{0}\right)\cdot q_{j}\right)}{\partial q_{r}}\left(q_{r}-q_{r}^{0}\right)\\ &b_{i}\left(q\right)\approx b_{i}\left(q^{0}\right)+\sum_{r}\frac{\partial\left(b_{i}q^{0}\right)}{\partial q}\left(q-q_{r}^{0}\right) \end{split}$$

В результате получаем новую СЛАУ $A^{L}q=b^{L}$:

Для нашей задачи матрица и правая часть выглядит следующим образом:

$$\begin{split} A_{ij}^{L} &= A_{ij}\left(q^{0}\right) + \sum_{r=1}^{n} \frac{\partial \left(A_{ir}\left(q^{0}\right)\right)}{\partial q_{j}} q_{r}^{0} \\ b_{i}^{L} &= b_{i}\left(q^{0}\right) + \sum_{i=1}^{n} q_{j}^{0} \sum_{r=1}^{n} \frac{\partial \left(A_{ij}\left(q^{0}\right)\right)}{\partial q} q_{r}^{0} \end{split}$$

Выпишем производные:

$$\begin{split} &\frac{\partial A_{11}}{\partial q_1} = \frac{1}{2h} \left(\frac{\partial \lambda_1}{\partial q_1} + \frac{\partial \lambda_2}{\partial q_1} \right); \qquad \frac{\partial A_{12}}{\partial q_1} = -\frac{1}{2h} \left(\frac{\partial \lambda_1}{\partial q_1} + \frac{\partial \lambda_2}{\partial q_1} \right) \\ &\frac{\partial A_{11}}{\partial q_2} = \frac{1}{2h} \left(\frac{\partial \lambda_1}{\partial q_2} + \frac{\partial \lambda_2}{\partial q_2} \right); \qquad \frac{\partial A_{12}}{\partial q_2} = -\frac{1}{2h} \left(\frac{\partial \lambda_1}{\partial q_2} + \frac{\partial \lambda_2}{\partial q_2} \right) \\ &\frac{\partial A_{21}}{\partial q_1} = \frac{\partial A_{12}}{\partial q_1}; \quad \frac{\partial A_{21}}{\partial q_2} = \frac{\partial A_{12}}{\partial q_2} \\ &\frac{\partial A_{22}}{\partial q_1} = \frac{\partial A_{11}}{\partial q_1}; \quad \frac{\partial A_{22}}{\partial q_2} = \frac{\partial A_{11}}{\partial q_2} \end{split}$$

Для выхода из итерационного процесса воспользуемся формулой:

$$\frac{\left\|A\left(q^{k}\right)q^{k}-b\left(q^{k}\right)\right\|}{\left\|b\right\|}<\varepsilon$$

Для ускорения процесса сходимости нелинейной задачи, ищем следующие приближения по формуле:

$$q^{k} = \omega^{k} \overline{q}^{k} + (1 - \omega^{k}) q^{(k-1)}$$

Учет краевых условий

Для учета первых краевых условий нужно сделать следующее: соответствующий диагональный элемент заменяют единицей, а соответствующую координату вектора правой части значением q_i , где q_i – есть первое краевое условие в узле.

$$\lambda \left. \frac{\partial u}{\partial n} \right|_{s_2} = heta$$
 При учете вторых краевых условий идет добавка значения $heta$ к глобальному вектору.

$$\left(\lambdarac{\partial u}{\partial n}+eta(u-u_eta)
ight|_{S_3}=0$$
 При учете третьих краевых условий идет добавка значения eta к

диагональному элементу глобальной матрицы и значения $eta \cdot u_eta$ к глобальному вектору.