

# Дифракция волн над подвижным и неподвижным дном

Долгов Д.А.

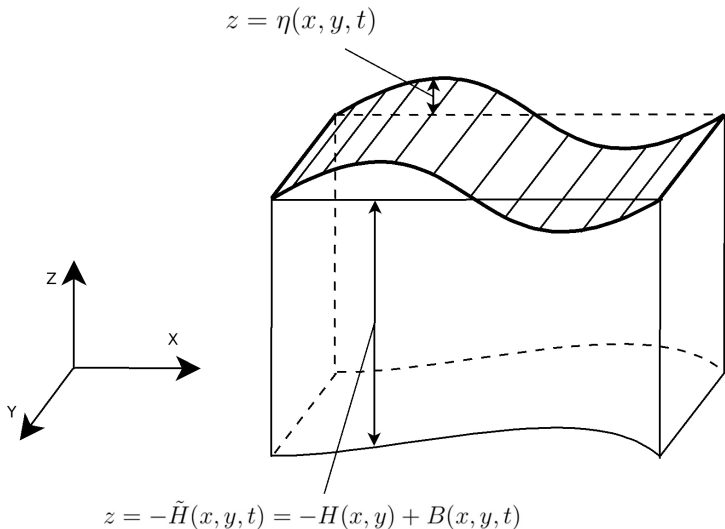
Кемеровский Государственный Университет

Научный руководитель: д.ф.-м.н Ю.Н. Захаров

2 июня 2012 г.

- Расчет движения волн на поверхности идеальной несжимаемой жидкости в однородном поле сил тяжести, определение влияния формы дна на движение.
- Сравнение расчетов, полученных для линейных и нелинейных уравнений.
- Проверка эффективности и устойчивости использования в данной задаче метода неполной аппроксимации минимальных невязок.

# Постановка задачи



# Постановка задачи

## Уравнения мелкой воды

$$\frac{\partial U}{\partial t} + F_{lin} + F_{nonlin} = \frac{\partial B}{\partial t} \quad (1)$$

$$U = \begin{pmatrix} \eta \\ u \\ v \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} B(x, y, t) \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$u_0 = u(x, y, 0) \quad v_0 = v(x, y, 0) \quad \eta_0 = \eta(x, y, 0) \quad (2)$$

$$u(x, y, t), v(x, y, t), \eta(x, y, t) \rightarrow 0, \quad x^2 + y^2 \rightarrow \infty$$

# Постановка задачи

$$F_{lin} = \begin{pmatrix} \frac{\partial((H-B)u)}{\partial x} + \frac{\partial((H-B)v)}{\partial y} \\ g \frac{\partial \eta}{\partial x} \\ g \frac{\partial \eta}{\partial y} \end{pmatrix} \quad (3)$$

$$F_{nonlin} = \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{2} \frac{\partial(u^2)}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{1}{2} \frac{\partial(v^2)}{\partial y} + u \frac{\partial v}{\partial x} \end{pmatrix} \quad (4)$$

# Постановка задачи

$$\begin{aligned}\frac{\partial \eta}{\partial t} + \frac{\partial((H - B)u)}{\partial x} + \frac{\partial((H - B)v)}{\partial y} &= 0 \\ \frac{\partial u}{\partial t} + \frac{1}{2} \frac{\partial(u^2)}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + g \frac{\partial \eta}{\partial x} &= 0 \\ \frac{\partial v}{\partial t} + \frac{1}{2} \frac{\partial(v^2)}{\partial y} + u \frac{\partial v}{\partial x} + g \frac{\partial \eta}{\partial y} &= 0\end{aligned}\tag{5}$$

$$\frac{U_{ij}^{n+1} - U_{ij}^n}{\tau} + F_{lin}^{n+1} + F_{nonlin}^{n+1} = \frac{B_{ij}^{n+1} - B_{ij}^n}{\tau} \quad (6)$$

$$u_{ij}^0 = u_0(x_i, y_i) \quad v_{ij}^0 = v_0(x_i, y_i) \quad \eta_{ij}^0 = \eta_0(x_i, y_i) \quad (7)$$

$$n = 0, 1 \dots N \quad i, j = 0, \pm 1, \pm 2 \dots$$

$$F_{lin}^{n+1} = \left( \begin{array}{c} \frac{(H_{i+1j} - B_{i+1j}^{n+1})u_{i+1j}^{n+1} - (H_{i-1j} - B_{i-1j}^{n+1})u_{i-1j}^{n+1}}{2h_x} + \\ \frac{(H_{ij+1} - B_{ij+1}^{n+1})v_{ij+1}^{n+1} - (H_{ij-1} - B_{ij-1}^{n+1})v_{ij-1}^{n+1}}{2h_y} \\ g \frac{\eta_{i+1j}^{n+1} - \eta_{i-1j}^{n+1}}{2h_x} \\ g \frac{\eta_{ij+1}^{n+1} - \eta_{ij-1}^{n+1}}{2h_y} \end{array} \right) \quad (8)$$

$$F_{nonlin}^{n+1} = \left( \begin{array}{c} 0 \\ v_{ij} \frac{u_{ij+1}^{n+1} - u_{ij-1}^n}{2h_y} + \frac{1}{2} \frac{(u_{i+1j}^{n+1})^2 - (u_{i-1j}^n)^2}{2h_x} \\ u_{ij} \frac{v_{i+1j}^{n+1} - v_{i-1j}^n}{2h_x} + \frac{1}{2} \frac{(v_{ij+1}^{n+1})^2 - (v_{ij-1}^n)^2}{2h_y} \end{array} \right) \quad (9)$$



Для численного решения задачи (1)-(2) необходимо ограничить расчетную область. Существуют способы задания искусственных краевых условий которые в некоторых случаях позволяют выходить волнам из расчетной области без отражений и искажений. Но, к сожалению, они не являются универсальными.

# Замыкание системы уравнений

Т.к. границы конечной области ей же и принадлежат, следовательно на них выполняется система (1)-(2). И тогда для замыкания разностной задачи (6)-(7) на границах аппроксимируем систему (1)-(2) внутрь расчетной области.

# Замыкание системы уравнений

Пример аппроксимации на  $\Gamma_1 = \{x = 0, y \in [0, 1]\}$

$$F_{lin}^{n+1} = \left( \begin{array}{c} \frac{(H_{1j} - B_{1j}^{n+1})u_{1j}^{n+1} - (H_{0j} - B_{0j}^{n+1})u_{0j}^{n+1}}{2h_x} + \\ \frac{(H_{0j+1} - B_{0j+1}^{n+1})v_{0j+1}^{n+1} - (H_{0j-1} - B_{0j-1}^{n+1})v_{0j-1}^{n+1}}{2h_y} \\ g \frac{\eta_{1j}^{n+1} - \eta_{0j}^{n+1}}{2h_x} \\ g \frac{\eta_{0j+1}^{n+1} - \eta_{0j-1}^{n+1}}{2h_y} \end{array} \right) \quad (10)$$

$$F_{nonlin}^{n+1} = \left( \begin{array}{c} 0 \\ v_{0j} \frac{u_{0j+1}^{n+1} - u_{0j-1}^n}{2h_y} + \frac{1}{2} \frac{(u_{1j}^{n+1})^2 - (u_{0j}^n)^2}{2h_x} \\ u_{0j} \frac{v_{1j}^{n+1} - v_{0j}^n}{2h_x} + \frac{1}{2} \frac{(v_{0j+1}^{n+1})^2 - (v_{0j-1}^n)^2}{2h_y} \end{array} \right) \quad (11)$$

# Система уравнений

В итоге задача (6)-(7) с замыканием на границе представляет собой систему нелинейных алгебраических уравнений

$$(A_{lin} + A_{nonlin}) \cdot u = f \quad (12)$$

Матрица полученной системы уравнений является не самосопряженной, не обладает свойством диагонального преобладания и может быть не знакоопределенной.

# Метод неполной аппроксимации

Для решения системы (12) использовался итерационный метод неполной аппроксимации минимальных невязок

$$u^{k+\frac{1}{2}} = u^k - \tau_{k+1} r^k \quad (13)$$

$$u^{k+1} = u^{k+\frac{1}{2}} - \alpha_{k+1} z_k \quad (14)$$

где  $\tau$ -итерационный параметр,  $z^k$  - заданный вектор,  $\alpha$ -матрица итерационных параметров

# Алгоритм решения

Т.о. для решения задачи (1)-(2) на каждом временном шаге по известному вектору  $\{u_{ij}^n, v_{ij}^n, \eta_{ij}^n\}$  с помощью схемы (13)-(14) находится приближенное решение системы (12), которое принимается за решение схемы (6)-(7) на  $n+1$  слое.

## Нелинейные уравнения

- Движение и наложение нескольких волн
- Движение волны с пересечением препятствия в виде усеченного конуса
- Движение волны с пересечением препятствия в виде усеченного конуса (проекция сверху)
- Движение волны с пересечением препятствия в виде экспоненциального подъема

Сравнение линейных и нелинейных уравнений при движении над постоянным дном простой формы

- Движение для линейного случая
- Движение для нелинейного случая
- Динамика разности



Сравнение линейных и нелинейных уравнений при движении над постоянным дном с препятствием на границе

- Движение для линейного случая
- Движение для нелинейного случая
- Динамика разности(с линиями уровня)

- Проведены расчеты, демонстрирующие влияние формы дна на движение волны.
- Предлагаемый подход решения задачи (1)-(2) с использованием неявных схем и аппроксимации исходной системы уравнений на границе конечной области позволяет находить решение в ней без отражений, как в линейном, так и нелинейном случае.
- Нелинейность в (1)-(2) приводит к изменению формы движущихся волн, делает их более ассиметричными.

- Одиннадцатая всероссийская конференция «Прикладные технологии гидроакустики и гидрофизики»
- Всероссийская научно-практическая конференция «Научное творчество молодежи»
- X Всероссийская научно-практическая конференция с международным участием «Информационные технологии и математическое моделирование»