

**Московский авиационный институт**  
**(Национальный исследовательский университет)**  
Факультет прикладной математики и физики  
Кафедра вычислительной математики и программирования

**Лабораторная работа № 8**  
по курсу «Численные методы»

Студент: Аксенов А. Е.

Группа: М80-408Б-20

Преподаватель: Пивоваров Д. Е.

Оценка:

Москва, 2023

## Лабораторная №8

### Задание

Используя схемы переменных направлений и дробных шагов, решить двумерную начально-краевую задачу для дифференциального уравнения параболического типа. В различные моменты времени вычислить погрешность численного решения путем сравнения результатов с приведенным в задании аналитическим решением  $U(x, t)$ . Исследовать зависимость погрешности от сеточных параметров  $\tau, h_x, h_y$ .

### Вариант 1

$$\frac{\partial u}{\partial t} = a \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + a \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}, \quad a > 0,$$

$$u(0, y, t) = \cos(\mu_2 y) \exp(-(\mu_1^2 + \mu_2^2)at),$$

$$u(\pi, y, t) = (-1)^{\mu_1} \cos(\mu_2 y) \exp(-(\mu_1^2 + \mu_2^2)at),$$

$$u(x, 0, t) = \cos(\mu_1 x) \exp(-(\mu_1^2 + \mu_2^2)at),$$

$$u(x, \pi, t) = (-1)^{\mu_2} \cos(\mu_1 x) \exp(-(\mu_1^2 + \mu_2^2)at),$$

$$u(x, y, 0) = \cos(\mu_1 x) \cos(\mu_2 y).$$

Аналитическое решение:  $U(x, y, t) = \cos(\mu_1 x) \cos(\mu_2 y) \exp(-(\mu_1^2 + \mu_2^2)at)$ .

1).  $\mu_1 = 1, \mu_2 = 1$ .

2).  $\mu_1 = 2, \mu_2 = 1$ .

3).  $\mu_1 = 1, \mu_2 = 2$ .

### Теоретический материал

Для начала необходимо ввести пространственно-временную сетку:

$$\omega_{h_1 h_2}^\tau = \{x_i = ih_1, i = \overline{0, I}, j = \overline{0, J} : t^k = k\tau, k = 0, 1, 2, \dots\}$$

Далее опишем два метода

- Метод переменных направлений

Шаг по времени разбивается на число независимых переменных. На каждом дробном слое один из операторов аппроксимируется неявно, а другой явно. Вид для двумерного случая:

$$\begin{aligned}
u_{ij}^{k+1/2} - u_{ij}^k &= \sigma_x (u_{i+1j}^{k+1/2} - 2u_{ij}^{k+1/2} + u_{i-1j}^{k+1/2}) + \sigma_y (u_{ij+1}^k - 2u_{ij}^k + u_{ij-1}^k) + f_{ij}^{k+1/2}(\tau/2) \\
u_{ij}^{k+1} - u_{ij}^{k+1/2} &= \sigma_x (u_{i+1j}^{k+1/2} - 2u_{ij}^{k+1/2} + u_{i-1j}^{k+1/2}) + \sigma_y (u_{ij+1}^{k+1} - 2u_{ij}^{k+1} + u_{ij-1}^{k+1}) + f_{ij}^{k+1/2}(\tau/2) \\
\sigma_x &= \frac{a\tau}{2h_x^2}, \sigma_y = \frac{a\tau}{2h_y^2}
\end{aligned}$$

- Метод дробных шагов

В отличие от МПН данный метод использует только неявные конечно-разностные операторы, что делает его абсолютно устойчивым в задачах, не содержащих смешанные производные.

$$\begin{aligned}
u_{ij}^{k+1/2} - u_{ij}^k &= \sigma_x (u_{i+1j}^{k+1/2} - 2u_{ij}^{k+1/2} + u_{i-1j}^{k+1/2}) + f_{ij}^k(\tau/2) \\
u_{ij}^{k+1} - u_{ij}^{k+1/2} &= \sigma_y (u_{ij+1}^{k+1} - 2u_{ij}^{k+1} + u_{ij-1}^{k+1}) + f_{ij}^{k+1}(\tau/2) \\
\sigma_x &= \frac{a\tau}{h_x^2}, \sigma_y = \frac{a\tau}{h_y^2}
\end{aligned}$$

## Ключевые моменты программы

### Реализация методов

```
def first_step(i, X, Y, last_ans_line, ans_line, h_x, h_y, tau, a, N_x, N_y, N_t, method):
    hy2 = h_y * h_y
    hx2 = h_x * h_x

    c_x = a * tau
    c_y = a * tau

    if method == "MFS":
        b_x = -2 * a * tau - hx2
        b_y = -2 * a * tau - hy2
    elif method == "MVD":
        b_x = -2 * hy2 * (a * tau + hx2)
        b_y = -2 * hx2 * (a * tau + hy2)
        c_x *= hy2
        c_y *= hx2
    else:
        print("undefined method")

    A = [(0, b_x, c_x)]
    if method == "MFS":
        w = [
            -hx2 * last_ans_line[i][1] - c_x * ans_line[i][0]
        ]
    elif method == "MVD":
        w = [
            -c_y * last_ans_line[i-1][1] -
            (2 * hx2 * hy2 - 2 * c_y) * last_ans_line[i][1] -
            c_y * last_ans_line[i+1][1] - c_x * ans_line[i][0]
        ]

    A.extend([(c_x, b_x, c_x) for _ in range(2, N_x - 2)])
    if method == "MFS":
        w.extend([
            -hx2 * last_ans_line[i][j]
            for j in range(2, N_x - 2)
        ])
    elif method == "MVD":
        w.extend([
            -c_y * last_ans_line[i-1][j] -
            (2 * hx2 * hy2 - 2 * c_y) * last_ans_line[i][j] -
            c_y * last_ans_line[i+1][j]
            for j in range(2, N_x - 2)
        ])

    A.append((c_x, b_x, 0))
    if method == "MFS":
        w.append(
            -hx2 * last_ans_line[i][-2] - c_x * ans_line[i][-1]
        )
    elif method == "MVD":
        w.append(
            -c_y * last_ans_line[i-1][-2] -
            (2 * hx2 * hy2 - 2 * c_y) * last_ans_line[i][-2] -
            c_y * last_ans_line[i+1][-2] - c_x * ans_line[i][-1]
        )

    line = race_method(A, w)

    for j in range(1, N_x - 1):
        ans_line[i][j] = line[j - 1]
```

```

1 def second_step(j, X, Y, t, last_ans_line, ans_line, h_x, h_y, tau, a, N_x, N_y, N_t, method):
2     hy2 = h_y * h_y
3     hx2 = h_x * h_x
4
5     c_x = a * tau
6     c_y = a * tau
7
8     if method == "MFS":
9         b_x = -2 * a * tau - hx2
10        b_y = -2 * a * tau - hy2
11    elif method == "MVD":
12        b_x = -2 * hy2 * (a * tau + hx2)
13        b_y = -2 * hx2 * (a * tau + hy2)
14        c_x *= hy2
15        c_y *= hx2
16    else:
17        print("undefined method")
18
19
20    A = [(0, b_y, c_y)]
21    if method == "MFS":
22        w = [
23            -hy2 * last_ans_line[1][j] - c_y*ans_line[0][j]
24        ]
25    elif method == "MVD":
26        w = [
27            -c_x*last_ans_line[1][j - 1] -
28            (2*hx2*hy2 - 2*c_x)*last_ans_line[1][j] -
29            c_x*last_ans_line[1][j + 1] - c_y*ans_line[0][j]
30        ]
31
32    A.extend([(c_y, b_y, c_y) for _ in range(2, N_y - 1)])
33    if method == "MFS":
34        w.extend([
35            -hy2 * last_ans_line[i][j]
36            for i in range(2, N_y - 1)
37        ])
38    elif method == "MVD":
39        w.extend([
40            -c_x*last_ans_line[i][j - 1] -
41            (2*hx2*hy2 - 2*c_x)*last_ans_line[i][j] -
42            c_x*last_ans_line[i][j + 1]
43            for i in range(2, N_y - 1)
44        ])
45
46    A.append((c_y, b_y, 0))
47    if method == "MFS":
48        w.append(
49            -hy2 * last_ans_line[-2][j] - c_x*ans_line[-1][j]
50        )
51    elif method == "MVD":
52        w.append(
53            -c_x*last_ans_line[-2][j-1] -
54            (2*hx2*hy2 - 2*c_x)*last_ans_line[-2][j] -
55            c_x*last_ans_line[-2][j+1] - c_x*ans_line[-1][j]
56        )
57
58    line = race_method(A, w)
59
60    for i in range(1, N_y):
61        ans_line[i][j] = line[i - 1]

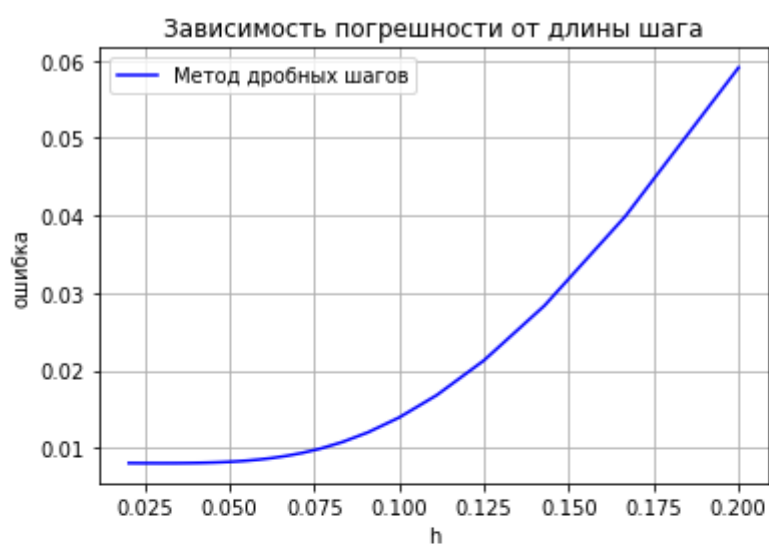
```

```

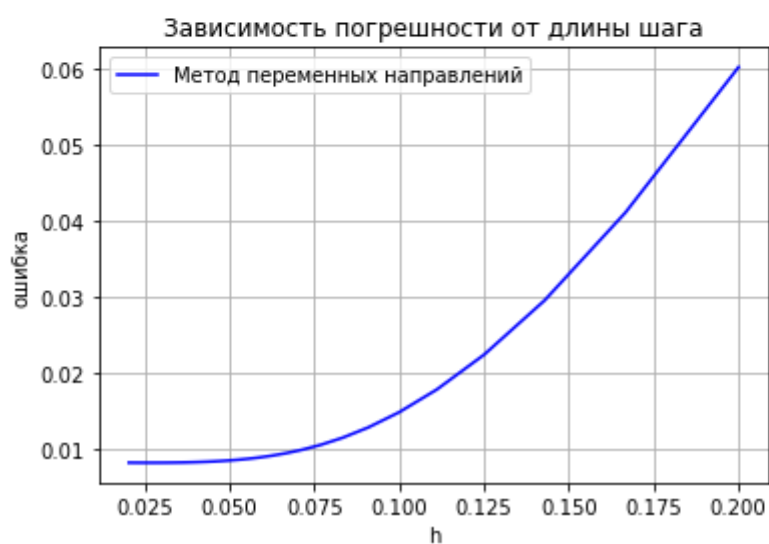
1 def finite_difference_scheme(
2     t_begin = 0.0, t_end = 1.0,
3     x_begin = 0.0, x_end = math.pi,
4     y_begin = 0.0, y_end = math.pi,
5     N_t = 30, N_x = 30, N_y = 30,
6     epsilon = 1e-5,
7     mu = [1, 1],
8     a = 1.0,
9     method = "MFS"):
10
11     tau = (t_end - t_begin) / (N_t - 1)
12     h_x = (x_end - x_begin) / (N_x - 1)
13     h_y = (y_end - y_begin) / (N_y - 1)
14
15     x = np.linspace(x_begin, x_end, N_x)
16     y = np.linspace(y_begin, y_end, N_y)
17
18     X = [x for _ in range(N_y)]
19     Y = [[y[i] for _ in x] for i in range(N_y)]
20     T = [0.0]
21     line = [[0.0 for _ in range(N_x)] for _ in range(N_y)]
22     for i in range(N_y):
23         for j in range(N_x):
24             line[i][j] = init_cond(X[i][j], Y[i][j])
25     ans = [line]
26
27     for t in np.linspace(t_begin, t_end, N_t):
28         last_ans_line = ans[-1]
29         ans_line = [[0.0 for _ in range(N_x)] for _ in range(N_y)]
30
31         left_boundary_y(Y, N_y, t - 0.5*tau, ans_line, mu, a)
32         right_boundary_y(Y, N_y, t - 0.5*tau, ans_line, mu, a)
33         left_boundary_x(X, N_x, t - 0.5*tau, ans_line, mu, a)
34         right_boundary_x(X, N_x, t - 0.5*tau, ans_line, mu, a)
35
36         for i in range(1, N_y - 1):
37             first_step(i, X, Y, last_ans_line, ans_line, h_x, h_y, tau, a, N_x, N_y, N_t, method)
38
39         last_ans_line = ans_line
40         ans_line = [[0.0 for _ in range(N_x)] for _ in range(N_y)]
41
42         left_boundary_y(Y, N_y, t, ans_line, mu, a)
43         right_boundary_y(Y, N_y, t, ans_line, mu, a)
44         left_boundary_x(X, N_x, t, ans_line, mu, a)
45         right_boundary_x(X, N_x, t, ans_line, mu, a)
46
47         for j in range(1, N_x - 1):
48             second_step(j, X, Y, t, last_ans_line, ans_line, h_x, h_y, tau, a, N_x, N_y, N_t, method)
49
50         ans.append(ans_line)
51
52         T.append(t)
53
54     return X, Y, T, ans

```

## Ошибки



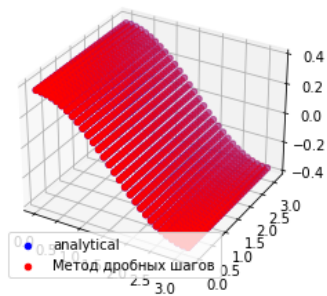
```
.]: 1 error_plot(method="MVD", method_name="Метод переменных направлений")
```



## Численные и аналитические решения

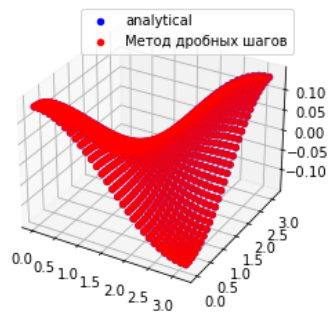
```
1 R3_plot(method="MFS", method_name="Метод дробных шагов", time=30, mu=[1,0])
```

RMSE = 0.0023939538098467594



```
1 R3_plot(method="MFS", method_name="Метод дробных шагов", time=30, mu=[1,1])
```

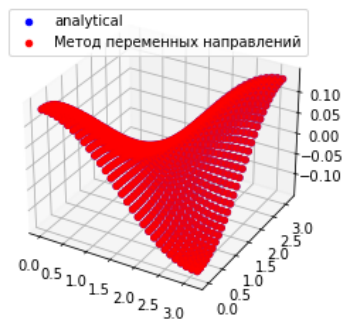
RMSE = 0.00037798579337682404





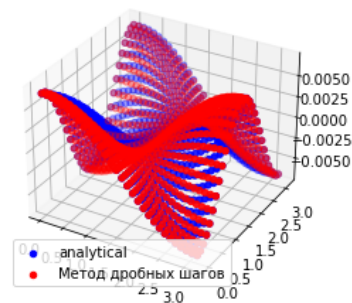
```
] 1 R3_plot(method="MVD", method_name="Метод переменных направлений", time=30, mu=[1,1])
```

RMSE = 4.081463094748494e-05



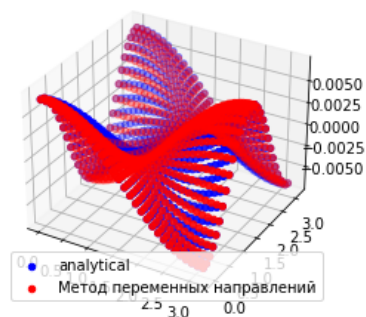
```
] 1 R3_plot(method="MFS", method_name="Метод дробных шагов", time=30, mu=[1,2])
```

RMSE = 0.0011424709720930712



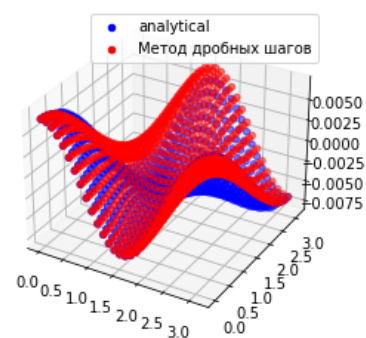
```
1 R3_plot(method="MVD", method_name="Метод переменных направлений", time=30, mu=[1,2])
```

RMSE = 0.0008956945519685107



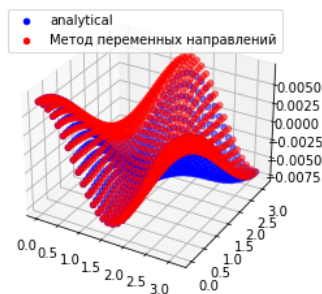
```
1 R3_plot(method="MFS", method_name="Метод дробных шагов", time=30, mu=[2,1])
```

RMSE = 0.0030333864614875677



```
1 R3_plot(method="MVD", method_name="Метод переменных направлений", time=30, mu=[2,1])
```

RMSE = 0.0034288198147122183



## Вывод

Выполнив лабораторную работу я освоил метод переменных направлений и метод дробных шагов для двумерной начально-краевой задаче для дифференциального уравнения параболического типа. Оба метода достаточно хорошо аппроксимируют нашу задачу. Также хочется обратить внимание, что при увеличении размера максимального шага ошибка возрастает, что говорит о том, что методы сходятся.