# Metode Numerice în Mecanică - Test 2

Corneliu Mesesan

22 ianuarie 2023

## Problema 1

Solve the initial boundary value problem for  $u_t = u_{xx}$  on  $-1 \le x \le 1$  for  $0 \le t \le 0.5$  with initial data given by

$$u_0(x) = \begin{cases} 1 - |x| & \text{for } |x| < \frac{1}{2}, \\ \frac{1}{4} & \text{for } |x| = \frac{1}{2}, \\ 0 & \text{for } |x| = \frac{1}{2}. \end{cases}$$

Use the boundary conditions

$$u(t,-1) = u^*(t,-1)$$
 and  $u_x(t,1) = 0$ ,

where  $u^*(t,x)$  is the exact solution given by

$$u^*(t,x) = \frac{3}{8} + \sum_{\ell=0}^{\infty} \left( \frac{(-1)^{\ell}}{\pi(2\ell+1)} + \frac{2}{\pi^2(2\ell+1)^2} \right) \cos \pi(2\ell+1) x \ e^{-\pi^2(2\ell+1)^2 t}$$
$$+ \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\cos 2\pi(2m+1)x}{\pi^2(2m+1)^2} \ e^{-4\pi^2(2m+1)^2 t}.$$

#### Descrierea metodei



John Crank (1916 - 2006)



Phyllis Nicolson (1917 - 1968)

Metoda Crank-Nicolson este o metodă implicită propusă de matematicienii britanici John Crank și Phyllis Nicolson în 1947. Această metodă folosește regula trapezului în timp și o discretizare cu diferențe centrale în spațiu ceea ce conduce la o schemă cu acuratete de ordinul doi.

$$\frac{U_i^{n+1} - U_i^n}{\Delta t} = \frac{1}{2} \left( \frac{U_{i+1}^{n+1} - 2U_i^{n+1} + U_{i-1}^{n+1}}{(\Delta x)^2} + \frac{U_{i+1}^n - 2U_i^n + U_{i-1}^n}{(\Delta x)^2} \right).$$

Schema anterioară se reduce la rezolvarea unui sistem liniar tridiagonal de forma:

$$-\nu U_{i+1}^{n+1} + 2(1+\nu)U_i^{n+1} - \nu U_{i-1}^{n+1} = \nu U_{i+1}^n + 2(1-\nu)U_i^n + \nu U_{i-1}^n$$

căruia i se adaugă condiția inițială

$$u_0(x) = \begin{cases} 1 - |x| & \text{for } |x| < \frac{1}{2}, \\ \frac{1}{4} & \text{for } |x| = \frac{1}{2}, \\ 0 & \text{for } |x| = \frac{1}{2} \end{cases}$$

și condițiile pe frontieră

$$U_0^n = U_{N_x}^n = 0, n = 0, 1, 2, \dots$$

### Implementarea metodei

Implementarea metodei se face prin inițializarea valorilor  $\Delta x$ ,  $\Delta t$ ,  $\nu = \frac{\Delta t}{(\Delta x)^2}$ ,  $N_x$ , a timpului final dorit și a intervalului pentru x. Apoi se rezolvă sistemul de forma Ax = B.

```
dt=0.001; dx=0.02; niu=dt/(dx*dx);
       Nx = 2/(dx) + 1; x = -1: dx:1;
2
       tf=0.5; Nt=tf/dt;
       Uo=zeros(Nx,1);
       Un=zeros(Nx,1);
       for i=1:Nx
            if abs(x(i))<0.5
7
                 Uo(i)=1-abs(x(i));
            elseif abs(x(i)) == 0.5
                 Uo(i)=0.25;
10
            else
11
                 Uo(i)=0;
            end
13
        end
14
        %metoda Crank-Nicolson
15
        A=zeros(Nx,Nx);
16
       b=zeros(Nx,1);
17
       n=0;
18
       b(1)=solutiaExacta(-1,tf);
19
        while (n<Nt)
            n=n+1;
21
            A(1,1)=1;
22
            for i=2:Nx-1
23
                 A(i,i-1) = -niu;
24
                 A(i,i) = 2 + 2 * niu;
25
                 A(i,i+1) = -niu;
26
                 b(i)=niu*Uo(i-1)+(2-2*niu)*Uo(i)+niu*Uo(i+1);
27
            end
28
            A(Nx,Nx)=1;
            A(Nx, Nx-1) = -1;
30
            b(Nx)=0;
            Un = A \setminus b;
32
            Uo = Un;
33
        end
34
```

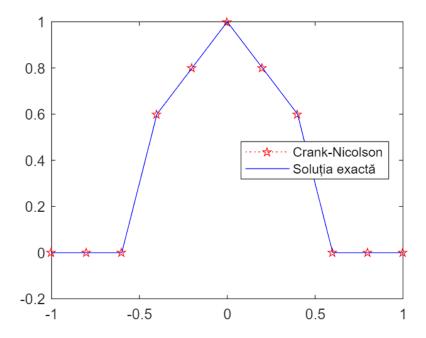
## Eroarea

Erorile sunt calculate folosind comanda norm din Matlab, cu setarea Inf, pentru a obține norma Cebîșev.

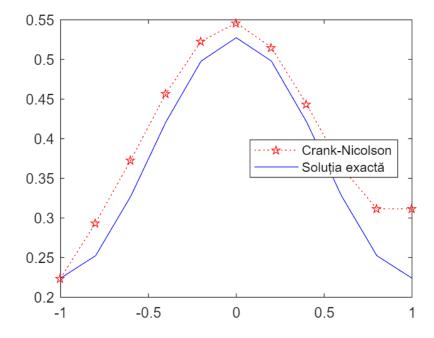
#### fprintf('Eroarea este %.16e.', norm(Ue'-Uo,Inf))

```
Pentru tf = 0 și dt = 0.01, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 6.2445604243066555 \cdot 10^{-12}. Pentru tf = 0.125 și dt = 0.01, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 8.7565420933363780 \cdot 10^{-2}. Pentru tf = 0.25 și dt = 0.01, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 6.7364804909225862 \cdot 10^{-2}. Pentru tf = 0.375 și dt = 0.01, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 6.2801342077688338 \cdot 10^{-2}. Pentru tf = 0.5 și dt = 0.01, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 6.0804559749061349 \cdot 10^{-2}. Pentru tf = 1 și dt = 0.01, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 4.8407940938600624 \cdot 10^{-2}. Pentru tf = 0.5 și dt = 0.001, dx = 0.2 eroarea maximă este de \approx 3.1015713104709852 \cdot 10^{-2}.
```

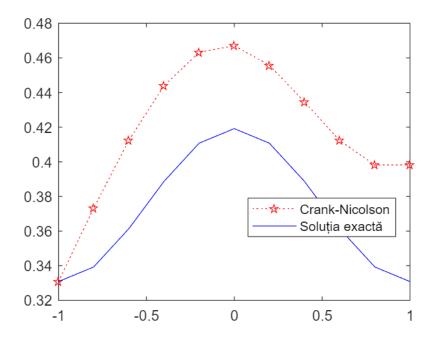
## Graficele



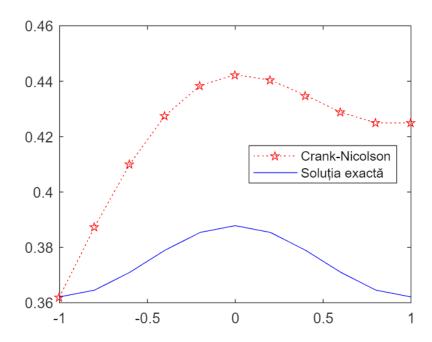
Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=0 și dt $=0.01, {\rm dx}=0.2$ 



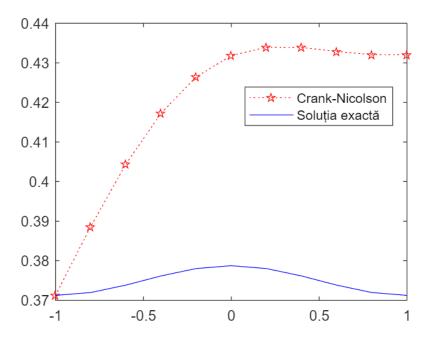
Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=0.125 și dt $=0.01, {\rm dx}=0.2$ 



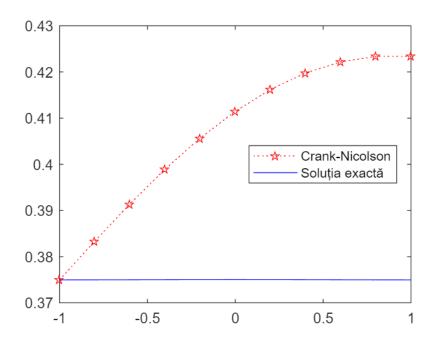
Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=0.25 și dt $=0.01, {\rm dx}=0.2$ 



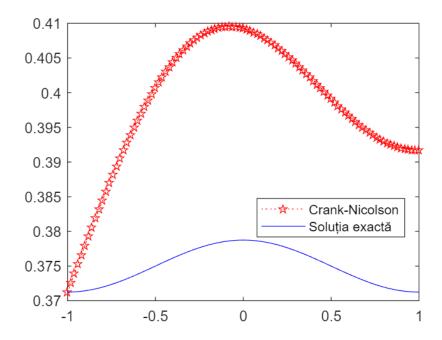
Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=0.375 și dt $=0.01, {\rm dx}=0.2$ 



Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=0.5 și dt $=0.01, {\rm dx}=0.2$ 



Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=1 și dt $=0.01, {\rm dx}=0.2$ 



Soluția numerică obținută cu ajutorul metodei Crank-Nicolson și soluția exactă, tf=0.5 și dt $=0.001, \mathtt{dx}=0.02$ 

## Funcții auxiliare

Funcția solutia Exacta calculează simbolic soluția exactă a problemei cu valori pe frontiere. Metoda simbolică a fost aleasă de oarece soluția exactă conține serii care nu pot fi calculate eficient numeric.

```
function rez=solutiaExacta(x,t)
syms k
s1=symsum(((-1)^k/(pi*(2*k+1))+2/(pi^2*(2*k+1)^2))...
*cos(pi*(2*k+1).*x).*exp(-pi^2*(2*k+1)^2.*t),k,0,Inf);
s2=symsum((cos(2*pi*(2*k+1).*x)/(pi^2*(2*k+1)^2).*...
exp(-4*pi^2*(2*k+1)^2.*t)),k,0,Inf);
v1=double(s1);
v2=double(s2);
rez=3/8+v1+v2;
end
```