

Algorytmy równoległe 2015 (zad. 1)

Michał Liszcz

2015-10-09

Contents

| | | |
|----------|-----------------------------------|----------|
| 1 | Wstęp | 1 |
| 2 | Analiza problemu | 1 |
| 3 | Metoda różnic skończonych | 2 |
| 3.1 | Dyskretyzacja dziedziny | 2 |
| 3.2 | Dyskretyzacja równania | 2 |
| 3.3 | Warunki brzegowe | 3 |
| 4 | Algorytm sekwencyjny | 3 |

1 Wstęp

Zaproponować algorytm równoległy wyliczający kolejne położenia drgającej membrany rozpiętej na kwadracie o ustalonym boku. Boki membrany są sztywno zamocowane (warunki brzegowe). Należy ustalić położenie początkowe i prędkość $\left(\frac{\partial p}{\partial t}\right)_{t=0}$ (warunki początkowe).

Zastosować metodę różnicową do równania:

$$\frac{\partial^2 p}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 p}{\partial y^2} - \frac{\rho}{T} \frac{\partial^2 p}{\partial t^2} = 0 \quad (1)$$

gdzie $p(x, y)$ - położenie punktu membrany, ρ - gęstość powierzchniowa, T - napięcie membrany.

2 Analiza problemu

Równanie (1) to klasyczne równanie falowe. Podstawiając $\frac{\rho}{T} := (c^2)^{-1}$, można zapisać je w standardowej postaci:

$$[\partial_{tt} - c^2 \nabla^2] p(t, x, y) = 0 \quad (2)$$

Rozwiązania poszukujemy w obszarze Ω :

$$\begin{aligned} \Omega &= [t_{\min}, t_{\max}] \times [x_{\min}, x_{\max}] \times [y_{\min}, y_{\max}] \\ W &= [x_{\min}, x_{\max}] \times [y_{\min}, y_{\max}] \end{aligned} \quad (3)$$

Zadane są następujące warunki brzegowe:

$$p(t, x, y) = 0 \quad \forall t \in [t_{\min}, t_{\max}], \forall (x, y) \in \partial W \quad (4)$$

Oraz warunki początkowe (membrana jest w pozycji $P(x, y)$ i porusza się z prędkością $S(x, y)$):

$$\left. \begin{aligned} p(0, x, y) &= P(x, y) \\ p_t(0, x, y) &= S(x, y) \end{aligned} \right\} \quad \forall (x, y) \in W \quad (5)$$

3 Metoda różnic skończonych

Poszukujemy rozwiązania numerycznego metodą różnic skończonych.

3.1 Dyskretyzacja dziedziny

W obszarze Ω wprowadzamy siatkę dyskretnych punktów:

$$\left. \begin{aligned} \Delta t &= \frac{t_{\max} - t_{\min}}{K} \\ \Delta x &= \frac{x_{\max} - x_{\min}}{N} \\ \Delta y &= \frac{y_{\max} - y_{\min}}{M} \end{aligned} \right\} \quad (6)$$

$$\left. \begin{aligned} t_k &= x_{\min} + k\Delta t, & k &= 0, 1, \dots, K \\ x_n &= x_{\min} + n\Delta x, & n &= 0, 1, \dots, N \\ y_m &= y_{\min} + m\Delta y, & m &= 0, 1, \dots, M \end{aligned} \right\} \quad (7)$$

Oznaczamy wartość p w punktach siatki:

$$p(t_k, x_n, y_m) = p_{n,m}^k \quad (8)$$

3.2 Dyskretyzacja równania

TODO: dopisać wyprowadzenia

$$\begin{aligned} \partial_{tt}p(t_k, x_n, y_m) &\approx \frac{p_{n,m}^{k-1} - 2p_{n,m}^k + p_{n,m}^{k+1}}{(\Delta t)^2} &:= D_{tt}p_{n,m}^k \\ \partial_{xx}p(t_k, x_n, y_m) &\approx \frac{p_{n-1,m}^k - 2p_{n,m}^k + p_{n+1,m}^k}{(\Delta x)^2} &:= D_{xx}p_{n,m}^k \\ \partial_{yy}p(t_k, x_n, y_m) &\approx \frac{p_{n,m-1}^k - 2p_{n,m}^k + p_{n,m+1}^k}{(\Delta y)^2} &:= D_{yy}p_{n,m}^k \\ \partial_t p(t_k, x_n, y_m) &\approx \frac{p_{n,m}^{k-1} - p_{n,m}^{k+1}}{2\Delta t} &:= D_t p_{n,m}^k \end{aligned} \quad (9)$$

Równanie (1) przyjmuje postać równania różnicowego:

$$\frac{p_{n,m}^{k-1} - 2p_{n,m}^k + p_{n,m}^{k+1}}{(\Delta t)^2} = c^2 \left(\frac{p_{n-1,m}^k - 2p_{n,m}^k + p_{n+1,m}^k}{(\Delta x)^2} + \frac{p_{n,m-1}^k - 2p_{n,m}^k + p_{n,m+1}^k}{(\Delta y)^2} \right) \quad (10)$$

Poszukujemy wartości p w chwili $k+1$, zakładając że znane jest całe rozwiązanie w chwilach poprzednich:

$$p_{n,m}^{k+1} = 2p_{n,m}^k - p_{n,m}^{k-1} + (\Delta t)^2 c^2 (D_{xx} + D_{yy}) p_{n,m}^k \quad (11)$$

3.3 Warunki brzegowe

Równanie (4) prowadzi do następujących warunków brzegowych:

$$p_{0,m}^k = p_{N,m}^k = p_{n,0}^k = p_{n,M}^k = 0 \quad \forall k, n, m \quad (12)$$

Warunki początkowe (5) są zadane przez odwzorowania P i S :

$$\begin{aligned} p_{n,m}^0 &= P_{n,m} \\ D_t p_{n,m}^0 &= S_{n,m} \end{aligned} \quad (13)$$

Drugie z powyższych równań rozpisujemy korzystając z definicji operatora D_t , kładziemy $k = 0$ w (11), a następnie eliminujemy ujemny czas, łącząc ze sobą te dwa równania:

$$\begin{aligned} p_{n,m}^{-1} - p_{n,m}^1 &= 2\Delta t S_{n,m} \\ p_{n,m}^1 &= 2p_{n,m}^0 - p_{n,m}^{-1} + (\Delta t)^2 c^2 (D_{xx} + D_{yy}) p_{n,m}^0 \\ p_{n,m}^1 &= p_{n,m}^0 - \Delta t S_{n,m} + \frac{1}{2} (\Delta t)^2 c^2 (D_{xx} + D_{yy}) p_{n,m}^0 \end{aligned} \quad (14)$$

4 Algorytm sekwencyjny

References

- [1] Hans Petter Langtangen, *Finite difference methods for wave motion*, http://hplgit.github.io/INF5620/doc/pub/main_wave.pdf, p.56, 2013.
http://w3.pppl.gov/m3d/1dwave/ln_fdt_d_1d.pdf
membrana <http://www.uio.no/studier/emner/matnat/ifi/INF2340/v05/foiler/sim04.pdf>