

有限元方法 2021 秋（11 月 22、24 日作业）

金晨浩 SA21001033

1. PDE: $u_t - \Delta u = 0$. 考虑 Euler 前差/后差格式, 时空间步长分别为 $\Delta t, h$. 证明:

(1). Euler 后差格式无条件 L^2 模稳定。

(2). 当 $\Delta t \leq Ch$, 对某个界定常数 C 时, Euler 前差格式 L^2 模稳定。

证明. PDE 的半离散格式为

$$((u_h)_t, v) + (Du_h, Dv) = 0, \quad \forall v \in V_h. \quad (1)$$

加权格式 (θ 格式) 为

$$\left(\frac{u_h^{n+1} - u_h^n}{\Delta t}, v\right) + ((1 - \theta)Du_h^n + \theta Du_h^{n+1}, Dv) = 0, \quad \forall v \in V_h.$$

当 $\theta = 1$ 时, 对应 Euler 后差。此时取 $v = u_h^{n+1}$, 那么

$$\begin{aligned} \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 &= -\Delta t |u_h^{n+1}|_{H^1}^2 + (u_h^n, u_h^{n+1}) \leq \frac{1}{2} \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 + \frac{1}{2} \|u_h^n\|_{L^2}^2 \\ &\Rightarrow \|u_h^{n+1}\|_{L^2} \leq \|u_h^n\|_{L^2}. \end{aligned}$$

当 $\theta = 0$ 时, 对应 Euler 前差。我们首先取 $v = u_h^n$:

$$\begin{aligned} \|u_h^n\|_{L^2}^2 &= \Delta t |u_h^n|_{H^1}^2 + (u_h^n, u_h^{n+1}) = \frac{1}{2} (\|u_h^n\|_{L^2}^2 + \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 - \|u_h^{n+1} - u_h^n\|_{L^2}^2) + \Delta t |u_h^n|_{H^1}^2 \\ &\Rightarrow \|u_h^n\|_{L^2}^2 = \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 + 2\Delta t |u_h^n|_{H^1}^2 - \|u_h^{n+1} - u_h^n\|_{L^2}^2. \end{aligned}$$

下面估计 $\|u_h^{n+1} - u_h^n\|_{L^2}$. 取 $v = u_h^{n+1} - u_h^n$,

$$\|u_h^{n+1} - u_h^n\|_{L^2}^2 = -\Delta t (Du_h^n, D(u_h^{n+1} - u_h^n)) \leq \Delta t |u_h^n|_{H^1} |u_h^{n+1} - u_h^n|_{H^1},$$

利用反不等式, $\|u_h^{n+1} - u_h^n\|_{L^2} \leq C\Delta t h^{-1} |u_h^n|_{H^1}$, 代入

$$\|u_h^n\|_{L^2}^2 \geq \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 + |u_h^n|_{H^1}^2 (2\Delta t - C^2 \Delta t^2 h^{-2}).$$

取 $\Delta t \leq Ch^2$ (对充分大的界定常数 C) 即可保证 L^2 模非增。

当 $\theta \in [\frac{1}{2}, 1)$ 时, 同样可证无条件稳定性。取测试函数 $v = (1 - \theta)u_h^n + \theta u_h^{n+1}$,

$$\begin{aligned} \theta \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 - (1 - \theta) \|u_h^n\|_{L^2}^2 + (1 - 2\theta) (u_h^{n+1}, u_h^n) + \Delta t [(1 - \theta)u_h^n + \theta u_h^{n+1}]_{H^1}^2 &= 0, \\ \Rightarrow \|u_h^{n+1}\|_{L^2}^2 - \|u_h^n\|_{L^2}^2 + (2\theta - 1) \|u_h^{n+1} - u_h^n\|_{L^2}^2 + 2\Delta t |v|_{H^1}^2 &= 0. \end{aligned}$$

当 $\theta \geq \frac{1}{2}$ 时, $\|u_h^{n+1}\|_{L^2} \leq \|u_h^n\|_{L^2}$. □

Remark: 反不等式见教材 P111 引理 4.5.3, 给定 $1 \leq p, q \leq \infty$, $0 \leq m \leq l$, \mathcal{P} 为 $W_p^l \cap W_q^m$ 有限维子空间, 那么 $\|v\|_{W_p^l} \leq Ch^{m-l+n/p-n/q}\|v\|_{W_q^m}$, $\forall v \in \mathcal{P}$.

特别的, 当 $p = q$, $l = m + s$ 时, 反不等式为 $\|v\|_{W_p^{m+s}} \leq Ch^{-s}\|v\|_{W_p^m}$.

2. 设 $f(x) = \frac{1}{2}x^T Ax - X^T b$, A 对称正定。求第 $k+1$ 步迭代步长 α_k , 即 $\alpha_k = \underset{\alpha \in \mathbb{R}}{\operatorname{argmin}} f(x_k + \alpha d_k)$.

证明 $\alpha_k = \frac{-r_k^T d_k}{d_k^T A d_k} = \frac{r_k^T r_k}{d_k^T A d_k}$, 其中 $r_k = b - Ax_k$.

证明. $g(\alpha) := f(x_k + \alpha d_k) = \frac{1}{2}x_k^T Ax_k + \frac{1}{2}\alpha d_k^T Ax_k + \frac{1}{2}\alpha x_k^T A d_k + \frac{1}{2}\alpha^2 d_k^T A d_k - X_k^T b - \alpha d_k^T b$,

$0 = g'(\alpha) = d_k^T Ax_k + \alpha d_k^T A d_k - d_k^T b = d_k^T (Ax_k - b) + \alpha d_k^T A d_k \Rightarrow \alpha = \frac{d_k^T (Ax_k - b)}{d_k^T A d_k}$. 代入定义式即可。 \square