# Дифференциальные уравнения параболического типа

Руководитель: А. Г. Доронина Выполнил: П. Л. Соболев

## Задачи

• Создать алгоритм решения дифференциального уравнения параболического типа при заданных видах дифференциального оператора и граничных условий и протестировать его на выбранном решении.

## Теория

Постановка задачи: найти решение u(x,t) проблемы

$$\frac{\partial u}{\partial t} = Lu + f(x, t), \ 0 < x < 1, \ 0 < t \leqslant T, \tag{1}$$

$$u(x,0) = \varphi(x), \ 0 \leqslant x \leqslant 1, \tag{2}$$

$$\left. \left( \alpha_1(t) u - \alpha_2(t) \frac{\partial u}{\partial x} \right) \right|_{x=0} = \alpha(t), \ 0 \leqslant t \leqslant 0.1, \tag{3}$$

$$\left.\left(\beta_1(t)u+\beta_2(t)\frac{\partial u}{\partial x}\right)\right|_{x=0}=\beta(t),\ 0\leqslant t\leqslant 0.1, \tag{4}$$

где

$$Lu = \begin{bmatrix} a(x,t)\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + b(x,t)\frac{\partial u}{\partial x} + c(x,t)u; \\ \frac{\partial}{\partial x}\left(p(x)\frac{\partial u}{\partial x}\right) + b(x,t)\frac{\partial u}{\partial x} + c(x,t)u. \end{bmatrix}$$
(5)

Разностный аналог дифференциального оператора (5) на равномерной сетке  $\{(x_i=hi,t_k=\tau k),\ h=1/N,\ \tau=1/M,\ i=\overline{0,N},\ k=\overline{0,M}\}$ :

$$L_h u_i^k = \begin{bmatrix} a(x_i, t_k) \frac{u_{i+1}^k - 2u_i^k + u_{i-1}^k}{h^2} + b(x_i, t_k) \frac{u_{i+1}^k - u_{i-1}^k}{2h} + c(x_i, t_k) u_i^k; \\ p_{i+\frac{1}{2}} \frac{u_{i+1}^k - u_i^k}{h^2} - p_{i-\frac{1}{2}} \frac{u_{i-1}^k - u_i^k}{h^2} + b(x_i, t_k) \frac{u_{i+1}^k - u_{i-1}^k}{2h} + c(x_i, t_k) u_i^k. \end{bmatrix}$$
(6)

Рассмотрим однопараметрическое семейство разностных схем:

$$\frac{u_i^k - u_i^{k-1}}{\tau} = L_h(\sigma u_i^k + (1 - \sigma)u_i^{k-1}) + f(x, \overline{t_k}),$$

$$\sigma \in [0, 1], \ \overline{t_k} = t_k + (1 - \sigma)\tau, \ i = \overline{1, N - 1}, \ k = \overline{1, M}.$$
(7)

Из начального условия (2) имеем

$$u_i^0 = \varphi(x_i), \ i = \overline{0, N}. \tag{8}$$

Если  $\sigma=0$ , то разностная схема (7) является явной. Аппроксимируя производные в граничных условиях (3)–(4) с порядком  $O(h^2)$ , получаем следующие выражения для вычисления значений решения при  $k=\overline{1,M}$ :

$$u_i = u_i^{k-1} + \tau(L_h u_i^{k-1} + f(x_i, t_{k-1})), \ i = \overline{1, N-1}, \tag{9}$$

$$\alpha_1(t_k)u_0^k - \alpha_2(t_k)\frac{-3u_0^k + 4u_1^k - u_2^k}{2h} = \alpha(t_k), \tag{10}$$

$$\beta_1(t_k)u_N^k + \beta_2(t_k)\frac{3u_N^k - 4u_{N-1}^k + u_{N-2}^k}{2h} = \beta(t_k). \tag{11} \label{eq:11}$$

Условие устойчивости явной разностной схемы:

$$A\nu \leqslant \frac{1}{2},\tag{12}$$

где  $\nu = \tau/h^2$ , а

$$A = \begin{bmatrix} \max \{ a(x,t) \mid 0 \leqslant x \leqslant 1, \ 0 \leqslant t \leqslant T \}; \\ \max \{ p(x) \mid 0 \leqslant x \leqslant 1 \}. \end{bmatrix}$$
 (13)

Если  $\sigma \neq 0$ , то разностная схема (7) является неявной и может быть представлена в виде

$$\sigma L_h u_i^k - \frac{1}{\tau} u_i^k = G_i^k, \tag{14}$$

где

$$G_i^k = -\frac{1}{\tau} u_i^{k-1} - (1-\sigma) L_h u_i^{k-1} - f(x_i, \overline{t_k}), \ i = \overline{1, N-1}, \ k = \overline{1, M}. \tag{15}$$

Аппроксимируя производные в граничных условиях (3)–(4) с порядком O(h), получаем

$$\alpha_1(t_k)u_0^k - \alpha_2(t_k)\frac{u_1^k - u_0^k}{h} = \alpha(t_k), \tag{16}$$

$$\beta_1(t_k)u_N^k + \beta_2(t_k)\frac{u_N^k - u_{N-1}^k}{h} = \beta(t_k). \tag{17}$$

Приведя граничные условия (16)-(17) к виду

$$-B_0 u_0^k + C_0 u_1^k = G_0^k,$$

$$A_N u_{N-1}^k - B_N u_N^k = G_N^k$$
(18)

и объединив их в систему с выражениями (14)–(15), получаем следующую систему линейных уравнений для вычисления значений решения при  $k = \overline{1, M}$ :

$$-B_0 u_0^k + C_0 u_1^k = G_0^k,$$

$$A_i u_{i-1}^k - B_i u_i^k + C_i u_{i+1}^k = G_i^k, \ i = \overline{1, N-1},$$

$$A_N u_{N-1}^k - B_N u_N^k = G_N^k.$$
(19)

#### Реализация

Алгоритм реализован на языке программирования Julia в виде скрипта и расположен в GitLab репозитории Computational Workshop S09-2021 в папке A2. Для воспроизведения результатов следуй инструкциям в файле README.md.

Проблема:

$$\begin{split} \frac{\partial u}{\partial t} &= \frac{\partial}{\partial x} \left( (x+3) \frac{\partial u}{\partial x} \right) - xu + f(x,t), \\ u(x,0) &= \varphi(x), \ 0 \leqslant x \leqslant 1, \\ \left. \frac{\partial u}{\partial x} \right|_{x=0} &= \alpha(t), \ u(1,t) = \beta(t), \ 0 \leqslant t \leqslant 0.1. \end{split} \tag{20}$$

Для проверки алгоритма возьмем решение u(x,t) = x + t.

Листинг 1: Определение функций дифф. уравнения и проблемы

```
# Define the differential equation's functions p(x) = x + 3
b(-, -) = 0
c(x, -) = -x
\alpha_1(t) = 0
\alpha_2(t) = -1
\beta_1(t) = 1
\beta_2(t) = 0
# Define the problem's functions u(x, t) = x + 3t
f(x, t) = x^2 + 3 * x * t + 2
\varphi(x) = x
\alpha(t) = 1
\beta(t) = 1 + 3t
```

Листинг 2: Поиск сетки, дающей стабильное решение для явной схемы

### Листинг 3: Вычисление дифференциального оператора L

#### Листинг 4: Вычисление решения по явной схеме

```
# <...>
# Prepare a matrix for the solution
# (number of columns is the number of nodes for x's)
um = Matrix{Float64}(undef, M + 1, N + 1)
# Compute the first layer
um[1, :] = \varphi.(x)
# Use the explicit scheme for other layers
for k = 2:M+1
      # Compute for i in 2:N
      for i = 2:N
            um[k, i] = um[k-1,i] + \tau * f(x[i],t[k-1]) +
            \tau * L(um, x, t, h, i, k - 1)
      end
      # Compute the rest
      um[k, 1] = (\alpha(t[k]) + \alpha_2(t[k]) *
                      (4 * um[k, 2] - um[k, 3]) / (2h)) / (\alpha_1(t[k]) + 3 * \alpha_2(t[k]) / (2h))
      \begin{array}{l} \text{um[k, N+1]} = \left(\beta(t[k]) + \beta_2(t[k]) * \\ \left(4 * \text{um[k, N]} - \text{um[k, N-1]}\right) / (2h)\right) / \\ \left(\beta_1(t[k]) + 3 * \beta_2(t[k]) / (2h)\right) \end{array} 
end
# <...>
```

Листинг 5: Вычисление решения по неявной схеме

```
# <...>
# Prepare a matrix for the solution
# (number of columns is the number of nodes for x's)
um = Matrix{Float64}(undef, M + 1, N + 1)
# Compute the first layer
um[1, :] = \varphi.(x)
# Use the implicit scheme for other layers
for k = 2:M+1
     # Compute the linear system's matrix
     tm = Tridiagonal(
          # A's
          [
                     \sigma * (p(x[i] - h / 2) / h^2 -
                     b(x[i], t[k]) / (2h))
                     for i = 2:N
                ]; -\beta_2(t[k]) / h
          ],
# B's
                \alpha_1(t[k]) + \alpha_2(t[k]) / h; -[
                    1 / \tau + \sigma * ((p(x[i] + h / 2) + p(x[i] - h / 2)) / h^2 - c(x[i], t[i]))
                     for i = 2:N
                ]; \beta_1(t[k]) + \beta_2(t[k]) / h
          ],
# C's
          [
                -\alpha_{2}(t[k]) / h; [
                  \sigma * (p(x[i] + h / 2) / h^2 +
                  b(x[i], t[k]) / (2h))
                  for i = 2:N
          ],
     # Compute the linear system's right-hand side vector
          \bar{\alpha}(t[k]); [
             -um[k-1, i] / \tau - (1 - \sigma) * L(um, x, t, h, i, k - 1) -
             f(x[i], t[k] - (1 - \sigma) * \tau)
             for i = 2:N
          ]; β(t[k])
     # Compute the solution of the linear system
     um[k, :] = tm \setminus g
end
```

Таблица 1: Решение дифференциального уравнения

	0	0.2	0.4	0.6	0.8	1
0	0.0	0.2	0.4	0.6	0.8	1.0
0.02	0.06	0.26	0.46	0.66	0.86	1.06
0.04	0.12	0.32	0.52	0.72	0.92	1.12
0.06	0.18	0.38	0.58	0.78	0.98	1.18
0.08	0.24	0.44	0.64	0.84	1.04	1.24
0.1	0.3	0.5	0.7	0.9	1.1	1.3

Таблица 2: Сравнение результата с точным решением на явной схеме

h	au	$\Delta u$
0.2	0.05	$2.220446049250313\cdot 10^{-16}$
0.1	0.0125	$3.608224830031759 \cdot 10^{-16}$
0.05	0.003125	$5.551115123125783 \cdot 10^{-16}$

Таблица 3: Сравнение результата с точным решением на неявной схеме

h	au	$\Delta u \; (\sigma = 0.5)$	$\Delta u \; (\sigma = 1.0)$
0.2	0.001	$5.639932965095795 \cdot 10^{-14}$	$2.403632848313464 \cdot 10^{-14}$
0.1	0.001	$1.343369859796439 \cdot 10^{-14}$	$3.758104938356155 \cdot 10^{-14}$
0.05	0.001	$6.361577931102147 \cdot 10^{-14}$	$2.675637489346627 \cdot 10^{-14}$