

月1 数値計算法

偏微分方程式の分類

○ 偏微分方程式

未知変数が2個以上の独立変数に依存する

○ 常微分方程式

未知変数が1個の場合

伝熱学、流体力学および燃焼学では、熱運動および物質の移動を記述する時、それぞれ次のニュートン粘性法則、フーリエの伝導法則、およびフィックの法則を基礎にしている。

$$\text{ニュートンの法則: } \tau = -\mu \frac{\partial u}{\partial x}$$

$$\text{フーリエの法則: } q = -k \frac{\partial T}{\partial x}$$

$$\text{フィックの法則: } N = -D \frac{\partial Y}{\partial x}$$

このように、これら輸送現象は、速度、温度、および濃度

の勾配が、それぞれ、せん断応力、熱流束、および質量流速に比例するという

共通の基盤を有しており、基礎式は微小要素におけるエネルギー、運動量および質量のバランスを考慮して導かれるため、その可変変化率を含む方程式すなわち、偏微分方程式がえられる。

線形2階偏微分方程式は2独立変数の場合には、一般に

$$A u_{xx} + B u_{xy} + C u_{yy} + D u_x + E u_y + F u = G$$

という形をしている。ここで係数、 $A \sim G$ は x と y の関数(定数を含む)である。この2階微分方程式は、 $B^2 - 4AC$ の正負によって次の種類に分類できる。

$$\begin{cases} B^2 - 4AC > 0 & \text{双曲型} \\ B^2 - 4AC = 0 & \text{放物型} \\ B^2 - 4AC < 0 & \text{楕円型} \end{cases}$$

双曲型方程式の例.

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \underbrace{c^2}_{\text{波速}} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \quad \leftrightarrow \quad \underbrace{A}_{\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}} u_{xx} + \underbrace{B}_{\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}} u_{xy} + \underbrace{C}_{\frac{\partial^2 u}{\partial y^2}} u_{yy} + \underbrace{D}_{\frac{\partial u}{\partial x}} u_x + \underbrace{E}_{\frac{\partial u}{\partial y}} u_y + \underbrace{F}_{\frac{u}{\partial t}} u = G$$

双曲型の例として 1次元波動方程式がある。

独立変数が t と x をとり、それぞれ時間と空間を表す。

$$A = -c^2, \quad C = 1, \quad \text{他は } 0.$$

$$B^2 - 4AC = 0^2 - 4(-c^2) \cdot 1 = 4c^2 > 0 \quad \therefore \text{双曲型}$$

放物型方程式の例

$$\frac{\partial u}{\partial t} = a^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \quad \leftrightarrow \quad \underbrace{A}_{\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}} u_{xx} + \underbrace{B}_{\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}} u_{xy} + \underbrace{C}_{\frac{\partial^2 u}{\partial y^2}} u_{yy} + \underbrace{D}_{\frac{\partial u}{\partial x}} u_x + \underbrace{E}_{\frac{\partial u}{\partial y}} u_y + \underbrace{F}_{\frac{u}{\partial t}} u = G$$

放物型の例として 1次元拡散方程式がある。

$$A = -a^2, \quad E = 1, \quad \text{他は } 0.$$

$$B^2 - 4AC = 0^2 - 4(-a^2 \cdot 0) = 0 \quad \therefore \text{放物型}$$

楕円型方程式の例.

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = g(x, y) \quad \leftrightarrow \quad \underbrace{A}_{\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}} u_{xx} + \underbrace{B}_{\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}} u_{xy} + \underbrace{C}_{\frac{\partial^2 u}{\partial y^2}} u_{yy} + \underbrace{D}_{\frac{\partial u}{\partial x}} u_x + \underbrace{E}_{\frac{\partial u}{\partial y}} u_y + \underbrace{F}_{\frac{u}{\partial t}} u = G$$

楕円型の2次元ポアソン方程式がある。

$$A = 1, \quad C = 1, \quad G = g, \quad \text{他は } 0$$

$$B^2 - 4AC = 0^2 - 4 \cdot 1 \cdot 1 = -4 < 0 \quad \therefore \text{楕円型}$$

なお、ポアソン方程式は特に右辺を0とした方程式はラプラス方程式と呼ばれる。

数値計算と誤差

○ 得られた値

(計算値: Numerical solution)

○ 本来の正しい値

(真値: Exact solution)

この間のずれ: 誤差 (error)

一般に真値を u 、計算値を \tilde{u} と表すと、誤差 e は次のように定義できる。

$$e = \tilde{u} - u$$

これを絶対誤差 (Absolute error) と呼ぶ。これにだけ?

$$e = |\tilde{u} - u| / u$$

を相対誤差 (Relative error) と呼ぶ。→ これは 100 倍して % 表示。

数値計算での誤差には、計算誤り、プログラムエラー や 不適切な計算法

↓ 区別が必要

本来の誤差

① データ誤差 (Data error)

与えられたデータ (いわゆる入力データ) に誤差があれば当然これに誤差を含む。これをデータ誤差という。

② 打ち切り誤差 (Truncation error)

近似式を用いて計算する時の誤差を公差誤差という。
例えば、差分式の打ち切り誤差は、次のように定義できる。

$$T_{ij} = [\text{差分式}]_{ij} - [\text{偏微分方程式}]_{ij}$$

$$= \left[\frac{u_{i,j+1} - u_{i,j-1}}{2\Delta t} - \frac{u_{i+1,j} - 2u_{i,j} + u_{i-1,j}}{\Delta x^2} \right] - \left(\frac{\partial u}{\partial t} - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} \right)_{ij}$$

オラー法 中心差分

近似関数としてはよく収束する。数値計算では、 $n \rightarrow \infty$ 収束は不十分。

項数 1000 以上、2 項で十分な場合もある。

③ 丸めの誤差 (Round off error)

任意の数は、通常、有限小数で表わされる。計算機ではそれを有限桁で打ち切ってしまうために生ずる誤差を丸め誤差という。切り捨てる、切り上げる、四捨五入などが丸め誤差の操作である。

④ 桁落ちと情報落ち (情報喪失)

桁落ちとはほとんど等しい2つの数値の差をとることで、有効桁数の減少をひき起こすことをいう。

$$123.456 - 123.382 = 0.074 \rightarrow \text{有効桁数が } 6 \rightarrow 2 \text{ 桁}$$

「4桁落ちた」

⑤ 離散化誤差と安定性誤差

数値計算による全誤差を厳密解 U と差分解 u との差と、差分解と数値解 N との差に大きく分けて考えることができる。

$$\begin{aligned} \text{全誤差} &= (U - N) \\ &= (U - u) + (u - N) \\ \downarrow \text{安定収束} \\ \text{通常誤差} &\leftarrow \text{このが大勢} = \text{離散化誤差} + \text{安定性誤差} \end{aligned}$$

前者を離散化誤差 (Discretization error)

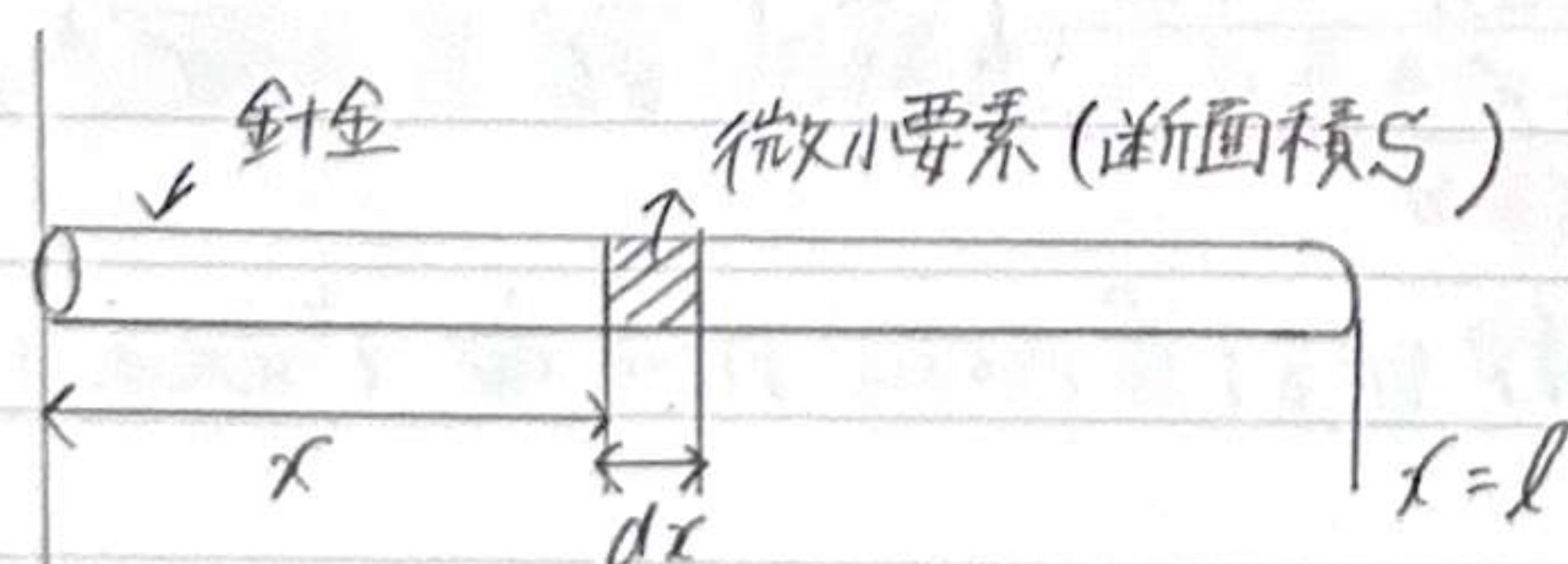
後者を安定性誤差 (Stability error) という。

放物型偏微分方程式 (熱伝導方程式) の例

放物型の代表例は、フーリエによって最初に解かれた熱伝導の方程式である。
1次元の熱伝導方程式

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

は当初、細い針金の温度分布がどうなるかを知るために用いられたと言われる。



上図のように、長さ l の細い針金の微小要素を考える。

左の面から時間 dt の間に流入する熱量 Q はフーリエの法則により

$$Q^- = -k \frac{\partial T}{\partial x} \cdot S \cdot dt$$

同様に石の面から流出する熱量 Q^+ は、

$$Q^+ = \frac{\partial Q^-}{\partial x} \cdot dx \cdot Q^-$$

したがって、差し引き

$$\Delta Q = Q^- - Q^+ = \frac{\partial}{\partial x} \left(k \frac{\partial T}{\partial x} \right) \cdot S \cdot dt \cdot dx$$

だけ微小要素内に蓄積される。この熱量により微小要素の温度が dT だけ上昇するとすると、結局、次式が得られる。

$$\rho c \frac{\partial T}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial x} \left(k \frac{\partial T}{\partial x} \right)$$

上式中、 c : 比熱、 k : 熱伝導率、 T : 温度、 t : 時間、 ρ : 密度である。
特に、物性値が一定の場合は、

$$\frac{\partial T}{\partial t} = a \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$$

ここに、 $a = k/\rho c$ を温度伝導率という。

—— λ (w/m·K) ——	
ダイヤモンド	1000 ~ 2000
銀	420
銅	398
金	320
アルミ	236
真鍮	106
鉄	90
ステンレス	84

次のように無次元化を行う。代表温度を T_0 、代表長さを l とし、

$$T^+ = \frac{T}{T_0}, \quad x^+ = \frac{x}{l}, \quad t^+ = \frac{\alpha t}{l^2}$$

を用いると、

$$\frac{\partial T^+}{\partial t^+} = \frac{\partial^2 T^+}{\partial (x^+)^2}$$

以後、+記号を省略する。

初期温度 T_0 、長さ l の針金の両端を $t=0$ で突然、 $T=0$ にしたとすると、問題に次のように記述される。

$$\frac{\partial T}{\partial t} = \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$$

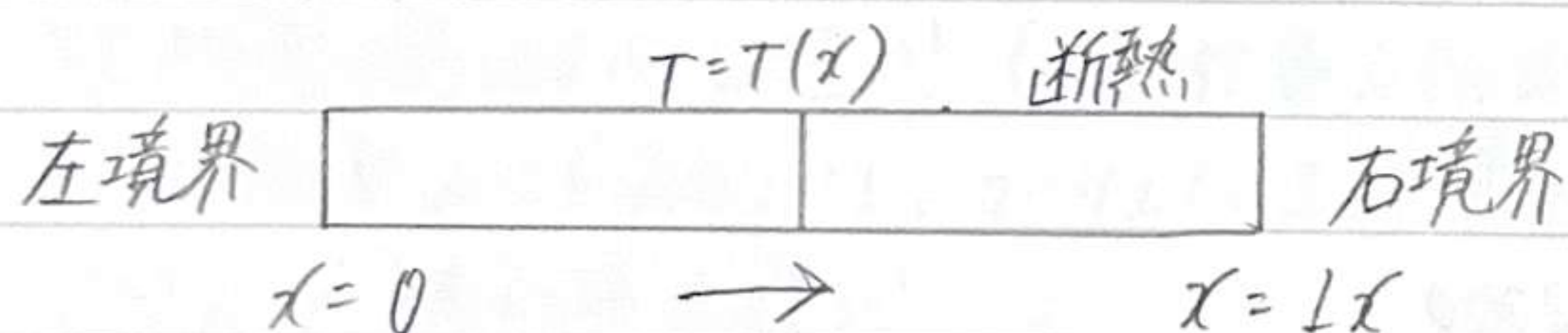
初期条件: $t=0, T=1$

境界条件: $t>0, T=0$ at $x=0, l$

変数分離を行ない、三角関数の直交性を用いることにより Fourier 関数の係数を決めるという方法を用いれば、次の解析解が考えられる。

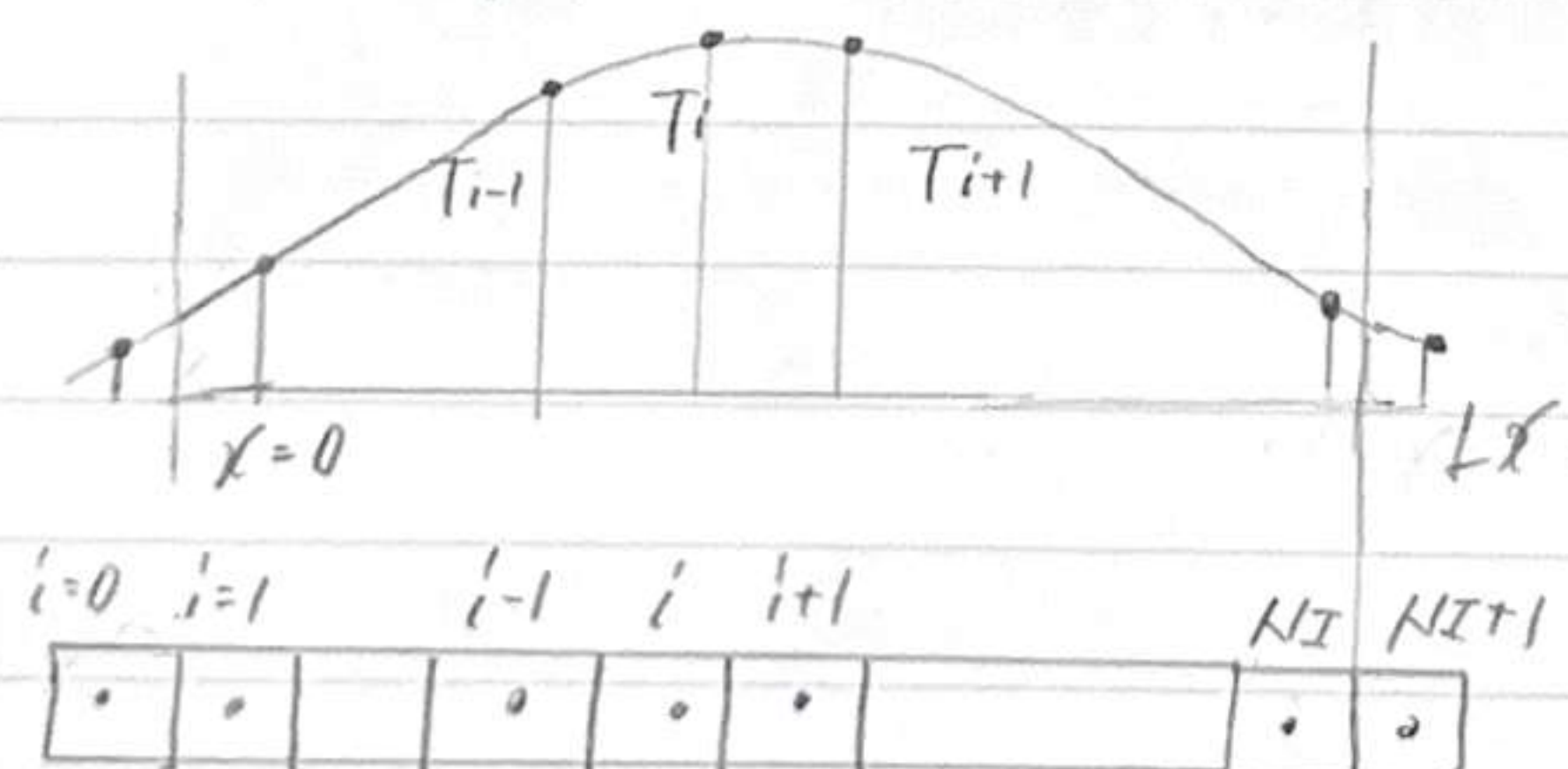
$$T = \frac{4}{\pi} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{2n+1} \sin(2n+1)\pi x \exp\left\{-(2n+1)^2 \pi^2 t\right\}$$

基礎式の差分化



$$-\lambda \frac{\partial^2 T}{\partial x^2} = Q$$

発熱分布 $Q(x)$ とする。



この離散化された T_i を用いて微分項を表すため、もとの連続関数 $T(x)$ を点 x_i のまわりにテイラー展開し、温度 T_{i+1} および T_{i-1} を示す。

$$T_{i+1} = T_i + \left(\frac{\partial T}{\partial x}\right)_{x=x_i} \Delta x + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 T}{\partial x^2}\right)_{x=x_i} \Delta x^2 + \frac{1}{n!} \left(\frac{\partial^n T}{\partial x^n}\right)_{x=x_i} \Delta x^n + \dots$$

$$T_{i-1} = T_i - \left(\frac{\partial T}{\partial x}\right)_{x=x_i} \Delta x + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 T}{\partial x^2}\right)_{x=x_i} \Delta x^2 - \dots + \frac{1}{n!} \left(\frac{\partial^n T}{\partial x^n}\right)_{x=x_i} (-\Delta x)^n$$

ここで Δx は温度評価点の間隔であり、等間隔 ($\Delta x = \frac{L}{NI}$) とする。
上式を足し合わせると、点 x_i における2階微分 $\partial^2 T / \partial x^2$ が次式のよう
表される。

$$\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} = \frac{T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1}}{\Delta x^2} - \frac{2}{4!} \left(\frac{\partial^4 T}{\partial x^4}\right)_{x_i} \Delta x^2 - \dots$$

上式の右辺第2項以降は Δx が十分小さくとすれば、第1項に比べて無視できる。
結局、2階微分は次式のよう差分近似される。

$$\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} = \frac{T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1}}{\Delta x^2}$$

$$\frac{\partial T}{\partial t} = \lambda \frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + Q \rightarrow -\lambda \frac{\partial^2 T}{\partial x^2} = Q$$

$$-\lambda \frac{T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1}}{\Delta x^2} = Q \quad (i=1 \sim NI)$$

テイラー展開

計算領域内の温度 ($i=1 \sim NI$) は上式により解かれる。

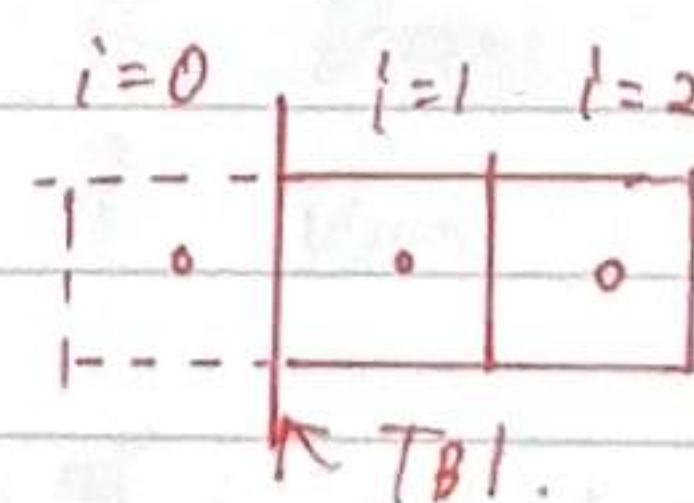
・境界条件の差分化

境界条件を与えるため計算領域の外側 ($i=0$ および $i=NI+1$) に1個ずつ補助セルを設け、各セルの温度 T_0 、 T_{NI+1} を境界条件により与える。

(1) ティリッフル型の場合。 0P 壁

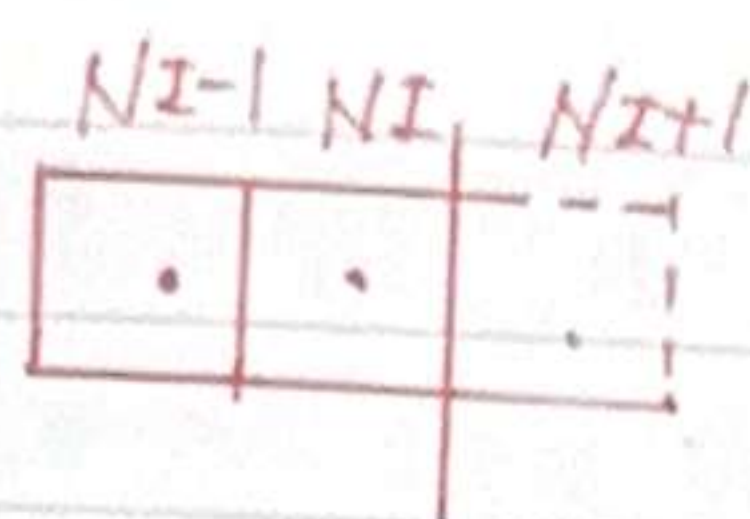
境界 $x=0$ において温度が $T = T_{B1}$ 与えられるとすると、

$$\frac{T_0 + T_1}{2} = T_{B1}$$



同様に境界 $x = LX$ において温度が $T = T_{B2}$ 与えられると、

$$\frac{T_{NI+1} + T_{NI}}{2} = T_{B2}$$



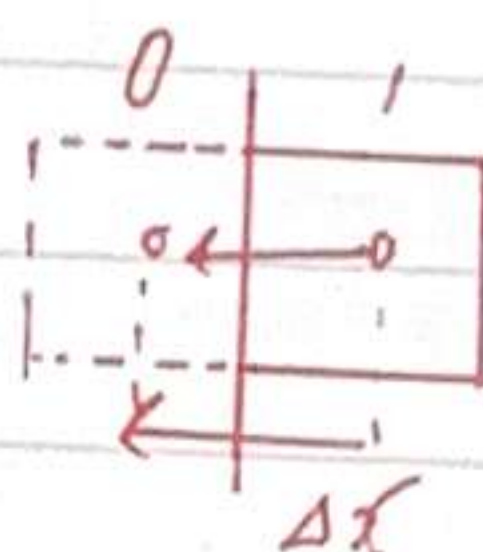
(2) ノイマン型の場合 1階微分

境界 $x=0$ において熱流束が $q = q_{B1}$ で与えられるとすると、

$$-\frac{\partial T}{\partial x}|_{x=0} = \frac{q_{B1}}{\lambda}$$

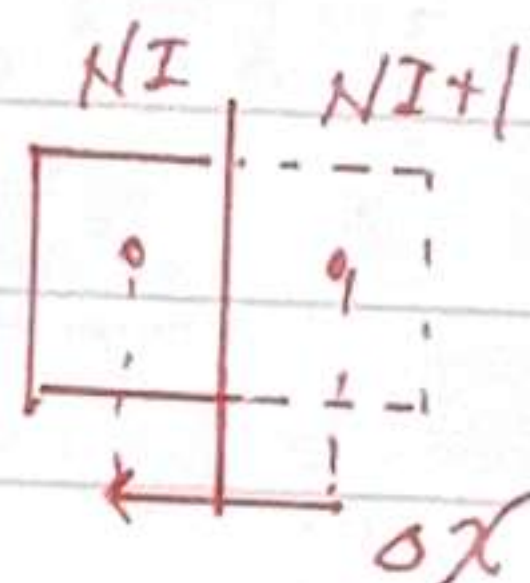
境界における温度の 1階微分を差分近似すると以下の式を得る。

$$\frac{T_0 - T_1}{\Delta x} = \frac{q_{B1}}{\lambda}$$



境界 $x=L$ において熱流束が $q = q_{B2}$ で与えられる場合も同様に、

$$\frac{T_{NI+1} - T_{NI}}{\Delta x} = \frac{q_{B2}}{\lambda}$$



3章 対角行列解法

温度 T_i ($i=0 \sim N+1$) に関する代数連立方程式が次のマトリックスの形で表せる。

$$\begin{bmatrix} B_0 & C_0 & & & \\ A_1 & B_1 & C_1 & & \\ & \ddots & & & \\ & & A_{i-1} & B_{i-1} & C_{i-1} \\ & & & A_i & B_i & C_i \\ & & & & A_{i+1} & B_{i+1} & C_{i+1} \\ & & & & \ddots & & \\ & & & & & A_N & B_N & C_N \\ & & & & & & A_{N+1} & B_{N+1} & C_{N+1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_0 \\ T_1 \\ \vdots \\ T_{i-1} \\ T_i \\ T_{i+1} \\ \vdots \\ T_N \\ T_{N+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} D_0 \\ D_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ D_N \\ D_{N+1} \end{bmatrix}$$

$$A_i = -\frac{\lambda}{\Delta x^2}, B_i = 2\frac{\lambda}{\Delta x^2}, C_i = -\frac{\lambda}{\Delta x^2}, D_i = Q \quad (i=1 \sim N)$$

$$A_i T_{i+1} + B_i T_i + C_i T_{i-1} = D_i$$

$$-\lambda \frac{T_{i+1} - 2T_i + T_{i-1}}{\Delta x^2} = Q$$

$$\boxed{-\frac{\lambda}{\Delta x^2}} T_{i+1} + \boxed{\frac{2\lambda}{\Delta x^2}} T_i - \boxed{\frac{\lambda}{\Delta x^2}} T_{i-1} = \boxed{Q}$$

$A_i \qquad B_i \qquad C_i \qquad D_i$

境界条件 ($x=0$)

ディリクレ型: $A_0 = 0, B_0 = 1/2, C_0 = 1/2, D_0 = T_{B1}$

ノイマン型: $A_0 = 0, B_0 = -1/\Delta x, C_0 = 1/\Delta x, D_0 = 8B_1/\lambda$

境界条件 ($x=L$)

ディリクレ型: $A_{N+1} = 1/2, B_{N+1} = 1/2, C_{N+1} = 0, D_{N+1} = T_{B2}$

ノイマン型: $A_{N+1} = 1/\Delta x, B_{N+1} = -1/\Delta x, C_{N+1} = 0, D_{N+1} = 8B_2/\lambda$

次のように前進消去 (各行について上の行との引算により A_i を消去した後、 B_i で割算して対角項を1にする) と後退代入 (各行について下の行との引算により C_i を消去する) により容易に解を得ることが出来る。

前進消去

$$C_0 = C_0 / B_0$$

$$D_0 = D_0 / B_0$$

後進代入

FOR $i=1$ TO $NI+1$

$$B_i = B_i - A_i * C_{i-1}$$

$$C_i = C_i / B_i$$

$$D_i = (D_i - A_i * D_{i-1}) / B_i$$

FOR $i=NI$ TO 0 STEP -1

$$D_i = D_i - C_i * D_{i+1}$$

NEXT

結果の格納

FOR $i=0$ TO $NI+1$

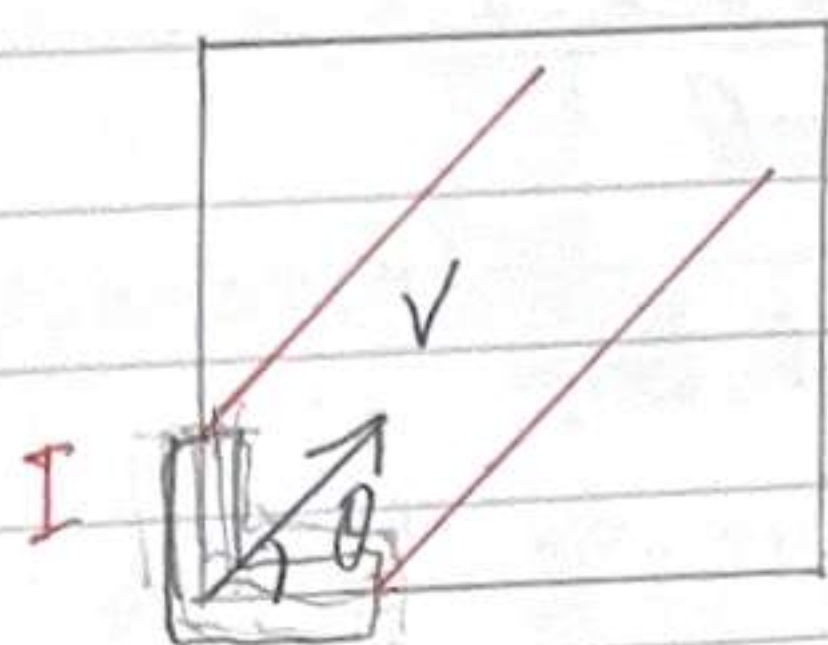
$$T_i = D_i$$

NEXT

・ 対流差分スキーム (数値粘性)

$$\frac{\partial u}{\partial t} + (u \cdot \nabla) u = -\nabla p + \frac{1}{Re} \nabla^2 u$$

$$u \frac{\partial \phi}{\partial x} + v \frac{\partial \phi}{\partial y} = 0$$



$$u = V \cos \theta$$

$$v = V \sin \theta$$

$$\cos \theta \frac{\partial \phi}{\partial x} + \sin \theta \frac{\partial \phi}{\partial y} = 0$$

a) 1次線上差分

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{\phi_i - \phi_{i-1}}{\Delta x}$$

Stuti 3 11.17

b) 2次線上差分

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{3\phi_i - 4\phi_{i-1} + \phi_{i-2}}{2\Delta x}$$

Stuti 4 12.01

c) Quick

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{(1+\alpha)\phi_{i-2} - (1+4\alpha)\phi_{i-1} + (1+4\alpha)\phi_i - (1-\alpha)\phi_{i+1}}{6\Delta x}$$

$$(a) \text{ 2D } \cos \theta \frac{\phi_{i,j} - \phi_{i-1,j}}{\Delta x} + \sin \theta \frac{\phi_{i,j} - \phi_{i,j-1}}{\Delta y} = 0$$

← $\Delta x = \Delta y$

$$\phi_{i,j} =$$

11.17 Stuti 3

(a) 1次元上

$$\cos\theta \frac{\phi_{i,j} - \phi_{i-1,j}}{\Delta x} + \sin\theta \frac{\phi_{i,j} - \phi_{i,j-1}}{\Delta y} = 0 \quad \Delta x = \Delta y \text{ と } \theta \text{ と,}$$

$$\begin{aligned} \phi_{i,j} (\cos\theta + \sin\theta) &= \cos\theta \phi_{i-1,j} + \sin\theta \phi_{i,j-1} \\ \phi_{i,j} &= \frac{\cos\theta \phi_{i-1,j} + \sin\theta \phi_{i,j-1}}{\cos\theta + \sin\theta} \end{aligned}$$

Sunt3.c

$$1 \leq i \leq n-1$$

$$1 \leq j \leq n-1$$

$$U[i][j] = (\cos(\text{THEAT}) * U[i-1][j] + \sin(\text{THEAT}) * U[i][j-1]) / (\cos(\text{THEAT}) + \sin(\text{THEAT}))$$

(b) 2次元上

$$\cos\theta \frac{3\phi_{i,j} - 4\phi_{i-1,j} + \phi_{i-2,j}}{2\Delta x} + \sin\theta \frac{3\phi_{i,j} - 4\phi_{i,j-1} + \phi_{i,j-2}}{2\Delta y} = 0$$

$$\Delta x = \Delta y \text{ と } \theta \text{ と,}$$

$$\begin{aligned} 3\phi_{i,j} (\cos\theta + \sin\theta) &= 4\cos\theta \phi_{i-1,j} + 4\sin\theta \phi_{i,j-1} \\ &\quad - (\cos\theta \phi_{i-2,j} + \sin\theta \phi_{i,j-2}) \end{aligned}$$

$$\phi_{i,j} = \frac{\cos\theta (4\phi_{i-1,j} - \phi_{i-2,j}) + \sin\theta (4\phi_{i,j-1} - \phi_{i,j-2})}{3(\cos\theta + \sin\theta)}$$

Sunt4.c

$$2 \leq i \leq n$$

$$2 \leq j \leq n$$

$$U[i][j] = (\cos(\text{THEAT}) * (4 * U[i-1][j] - U[i-2][j]) + \sin(\text{THEAT}) * (4 * U[i][j-1] - U[i][j-2])) / (3 * (\cos(\text{THEAT}) + \sin(\text{THEAT})))$$

$$0 \leq k \leq 5$$

$$U[1][k] = 1.0;$$

$$U[k][1] = 1.0;$$

$$6 \leq k \leq n$$

$$U[1][k] = 0.0;$$

$$U[k][1] = 0.0;$$

追加

1次元対流拡散問題

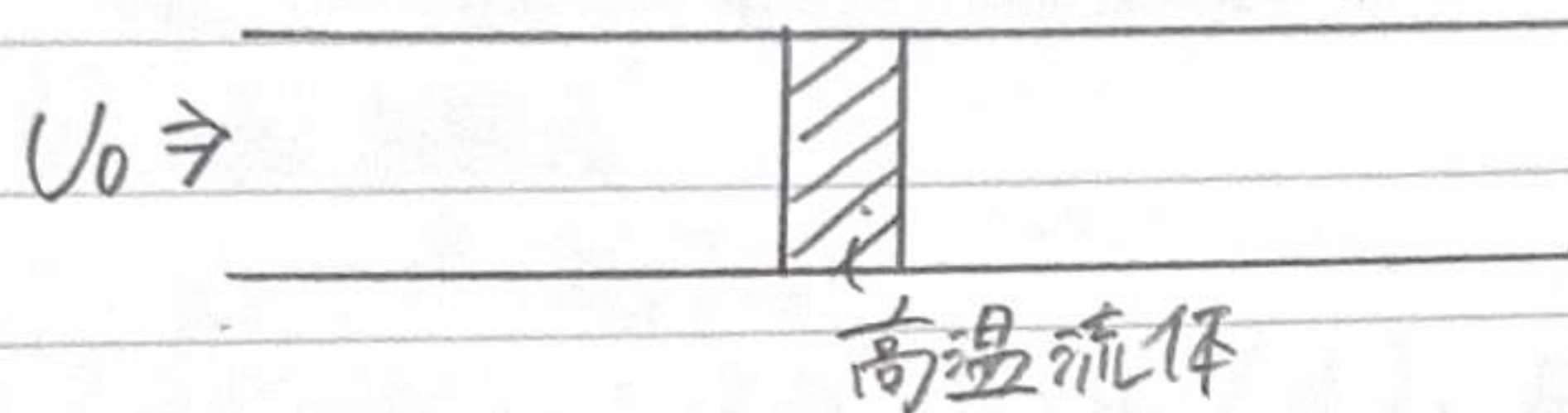
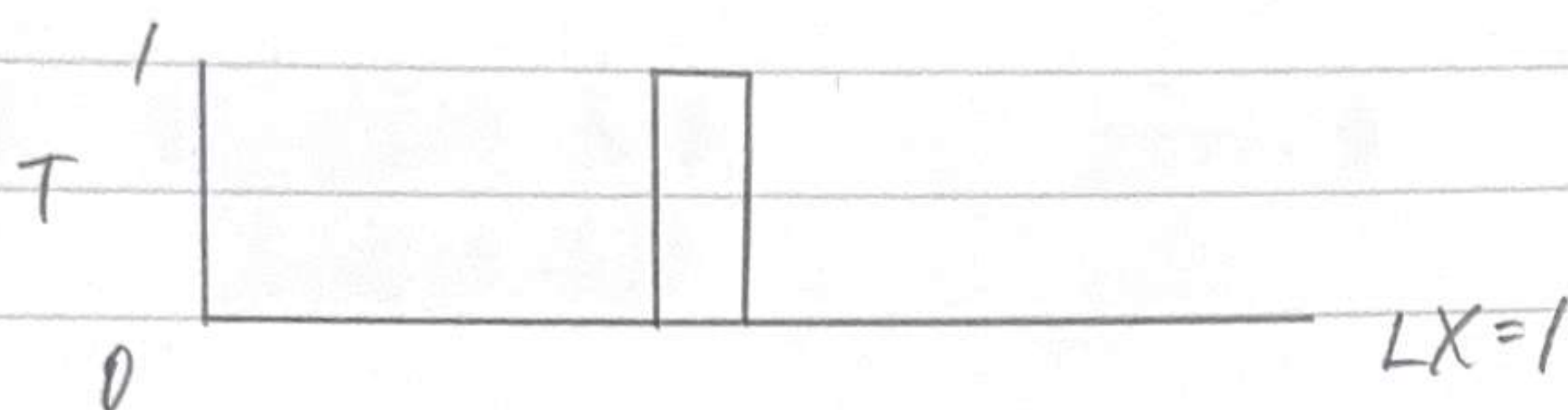


図1 計算モデル

○ モデル方程式

$$\frac{\partial T}{\partial t} + u \frac{\partial T}{\partial x} = a \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$$

無次元化

$$\frac{\partial \tilde{T}}{\partial t} + \tilde{u} \frac{\partial \tilde{T}}{\partial \tilde{x}} = \frac{1}{Pe} \frac{\partial^2 \tilde{T}}{\partial \tilde{x}^2}$$

ペクルス数

上式に現れる。ペクルス数 $Pe (= \frac{U_0 l}{a})$ は、対流輸送と拡散輸送の比である。

$$\frac{T_i^{n+1} - T_i^n}{\Delta t} = -u \frac{T_i^{n+1} - T_{i-1}^n}{\Delta x} + \frac{1}{Pe} \frac{T_{i+1}^n - 2T_i^n + T_{i-1}^n}{\Delta x^2}$$

↑ 差分