Решения со слабыми разрывами уравнений газовой динамики

Верещагин Антон Сергеевич канд. физ.-мат. наук, старший преподаватель

Кафедра аэрофизики и газовой динамики ФФ НГУ

22 апреля 2019 г.

Аннотация

Характеристики системы квазилинейных уравнений

Основная система уравнений Будем исследовать систему квазилинейных дифференциальных уравнений от n функций вида

$$\vec{u}_t + A(\vec{u})\vec{u}_x = \vec{f}(\vec{u}), \tag{1}$$
 где $\vec{u}(t,x) = \{u_1(t,x), u_2(t,x), \dots, u_n(t,x)\}^T,$
$$A(\vec{u}) = \begin{pmatrix} a_{11}(\vec{u}) & a_{12}(\vec{u}) & \dots & a_{1n}(\vec{u}) \\ a_{21}(\vec{u}) & a_{22}(\vec{u}) & \dots & a_{2n}(\vec{u}) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1}(\vec{u}) & a_{n2}(\vec{u}) & \dots & a_{nn}(\vec{u}) \end{pmatrix},$$

$$\vec{f}(\vec{u}) = \{f_1(\vec{u}), f_2(\vec{u}), \dots, f_n(\vec{u})\}^T.$$

Характеристики системы квазилинейных уравнений

Собственные числа и собственные векторы матрицы A^T Пусть матрица $A^T(\vec{u})$ имеет собственное число $\lambda(\vec{u})$, которому соответствует собственный вектор $\vec{\alpha}(\vec{u})$:

$$A^T \vec{\alpha} = \lambda \vec{\alpha} \quad (\vec{\alpha} \neq 0). \tag{2}$$

Преобразования исходной системы Умножим систему (1) скалярно на вектор $\vec{\alpha}(\vec{u})$ и преобразуем в соответствие с (2), тогда

$$\vec{u}_t \cdot \vec{\alpha} + (A\vec{u}_x) \cdot \vec{\alpha} = \vec{f} \cdot \vec{\alpha}.$$

Выражение преобразуется

$$(A\vec{u}_x)\cdot\vec{\alpha}=\vec{u}_x\cdot(A^T\vec{\alpha})=\vec{u}_x\cdot\lambda\vec{\alpha}=(\lambda\vec{u}_x)\cdot\vec{\alpha}.$$

Характеристики системы квазилинейных уравнений

Характеристическая форма записи Основная система, записанная в форме

$$(\vec{u}_t + \lambda \vec{u}_x) \cdot \vec{\alpha} = \vec{f} \cdot \vec{\alpha}, \tag{3}$$

называется характеристической формой λ .

Если у матрицы A^T имеется n вещественных собственных чисел и полная система из n линейно независимых собственных векторов, тогда всю систему (1) можно переписать в виде (3) и она будет называться гиперболической.

Инварианты Римана системы квазилинейных уравнений

Инварианты Римана Пусть $F(\vec{u})$ является потенциалом для собственного вектора $\vec{\alpha}(\vec{u})$

$$\nabla_u F = \vec{\alpha},$$

тогда $F(\vec{u})$ называют инвариантом Римана.

Инварианты Римана системы квазилинейных уравнений

Рассмотрим кривую в плоскости (t,x), называемую характеристической, удовлетворяющую уравнению

$$\frac{dx}{dt} = \lambda(\vec{u}(t,x)),\tag{4}$$

где $\vec{u} = \vec{u}(t,x)$ – решение исходной системы уравнений (1).

Тогда полная производная от инварианта Римана F(t,x(t)) вдоль характеристической кривой (4) имеет вид

$$\frac{dF}{dt} = \frac{\partial F}{\partial t} + \lambda \frac{\partial F}{\partial x} = \nabla_u F \cdot \frac{d\vec{u}}{dt} = \alpha \cdot (\vec{u}_t + \lambda \vec{u}_x) = \vec{\alpha} \cdot \vec{f}.$$

Если у системы (1) имеется n существенно различных инвариантов Римана, тогда она может быть проинтегрирована вдоль характеристик.

Одномерная система уравнений газовой динамики

$$\rho_t + v\rho_x + \rho v_x = 0,$$

$$v_t + vv_x + \frac{p_x}{\rho} = 0,$$

$$S_t + vS_x = 0.$$

Калорическое уравнение состояния

$$p=p(\rho,S).$$

Одномерная система уравнений газовой динамики

$$\rho_t + v\rho_x + \rho v_x = 0,$$

$$v_t + vv_x + \frac{p_x}{\rho} = 0,$$

$$S_t + vS_x = 0.$$

Калорическое уравнение состояния

$$p=p(\rho,S).$$

Матричная форма записи

$$u_t + Au_x = 0,$$

$$u = \begin{pmatrix} \rho \\ v \\ S \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} v & \rho & 0 \\ c^2/\rho & v & p_S/\rho \\ 0 & 0 & v \end{pmatrix}, \quad c^2 = \frac{\partial p}{\partial \rho}(\rho, S).$$

Характеристическое уравнение

$$\chi(\lambda) = (\nu - \lambda)((\nu - \lambda)^2 - c^2) = 0 \iff \lambda_{1,2} = \nu \pm c, \quad \lambda_3 = \nu.$$

Собственные векторы

$$\lambda_1 = v - c \Rightarrow \alpha_3 = \left(-\frac{c}{\rho}, 1, -\frac{1}{\rho c} p_S\right).$$

$$\lambda_2 = v + c \Rightarrow \alpha_2 = \left(\frac{c}{\rho}, 1, \frac{1}{\rho c} p_S\right),$$

$$\lambda_3 = 0 \Rightarrow \alpha_1 = (0, 0, 1),$$

Запись через частные производные

$$S_t + vS_x = 0,$$

$$v_t + (v - c)v_x - \frac{c}{\rho} \left[\rho_t + (v - c)\rho_x \right] - \frac{1}{\rho c} \frac{\partial p}{\partial S} \left[S_t + (v - c)S_x \right] = 0,$$

$$v_t + (v + c)v_x + \frac{c}{\rho} \left[\rho_t + (v + c)\rho_x \right] + \frac{1}{\rho c} \frac{\partial p}{\partial S} \left[S_t + (v + c)S_x \right] = 0,$$

Запись в дифференциалах

$$dx = (v - c)dt, \quad dv - \frac{c}{\rho}d\rho - \frac{\partial p}{\partial S}\frac{1}{\rho c}dS = 0,$$

$$dx = vdt, \quad dS = 0,$$

$$dx = (v + c)dt, \quad dv + \frac{c}{\rho}d\rho + \frac{\partial p}{\partial S}\frac{1}{\rho c}dS = 0.$$

Инварианты Римана для изоэнтропических течений

Условия Пусть $S(t,x) = S_0$ в всей области течения, тогда

$$p = p(\rho, S_0) \Rightarrow \frac{\partial p}{\partial S} = 0, \quad c(\rho) = \sqrt{\left(\frac{\partial p}{\partial \rho}\right)_S}.$$

Инварианты Римана Найдём $s(\rho,v)$ и $r(\rho,v)$ такие, что $\nabla_{(\rho,v)}s=\alpha_1,\,\nabla_{(\rho,v)}r=\alpha_2.$

$$\frac{\partial s}{\partial \rho} = -\frac{c(\rho)}{\rho}, \quad \frac{\partial s}{\partial v} = 1 \Rightarrow s = v - \int \frac{c(\rho)}{\rho} d\rho.$$
$$\frac{\partial r}{\partial \rho} = \frac{c(\rho)}{\rho}, \quad \frac{\partial r}{\partial v} = 1 \Rightarrow r = v + \int \frac{c(\rho)}{\rho} d\rho.$$

Инварианты Римана для изоэнтропических течений

Условия Пусть $S(t,x) = S_0$ в всей области течения, тогда

$$p = p(\rho, S_0) \Rightarrow \frac{\partial p}{\partial S} = 0, \quad c(\rho) = \sqrt{\left(\frac{\partial p}{\partial \rho}\right)_S}.$$

Инварианты Римана

$$\frac{\partial s}{\partial t} + (v - c)\frac{\partial s}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial r}{\partial t} + (v + c)\frac{\partial r}{\partial x} = 0.$$

Полученные $s(\rho, v)$ и $r(\rho, v)$ называются левым и правым инвариантом Римана соответственно.

Литература

•