

```

> restart; with(LinearAlgebra) :
> L := 1000
                                     L := 1000
(1)

> N := 100;
                                     N := 100
(2)

>
> solution := (t)→evalf( sin(sqrt(L)· t) ) : # Точное решение
> p := t→1; q := t→L; f := t→2·L·sin(sqrt(L)·t); l :=  $\frac{4 \cdot \pi}{\sqrt{L}}$ ;
                                     p := t→1
                                     q := t→L
                                     f := t→2·L·sin( $\sqrt{L} \cdot t$ )
                                     l :=  $\frac{\pi \sqrt{10}}{25}$ 
(3)

> x := array(0..N) :
  for i from 0 to N do
    x[i] :=  $\frac{i \cdot l}{N}$  :
  end do:
> h := array(0..N) :
  for i from 0 to N do
    h[i] :=  $\frac{l}{N}$  :
  end do:
> phi := array(0..N) :
> phi[0] := t→piecewise(0 ≤ t and t ≤ x[1],  $\frac{(x[1] - t)}{h[1]}$ , t ≥ x[1], 0) :
> for i from 1 to N - 1 do
  phi[i] := subs(j=i, (t)→piecewise(
    x[j-1] ≤ t and t ≤ x[j],  $\frac{(t - x[j-1])}{h[j-1]}$ ,
    x[j] ≤ t and t ≤ x[j+1],  $\frac{(x[j+1] - t)}{h[j+1]}$ ,
    t ≤ x[j-1] or t ≥ x[j+1], 0) ) :
  end do:
> phi[N] := t→piecewise(x[N-1] ≤ t and t ≤ x[N],  $\frac{(t - x[N-1])}{h[N-1]}$ , t ≤ x[N-1], 0) :
> b := array(1..N) :

```

**for i from 1 to N do**

$$b[i] := \text{subs}\left(j=i, \left(\frac{1}{(h[j-1])^2}\right) \cdot \text{int}(-p(t) + q(t) \cdot (t - x[j-1]) \cdot (x[j] - t), t = x[j-1]..x[j])\right)$$

**end do:**

> *A* := array(1..N-1) :

**for j from 1 to N-1 do**

$$A[j] := \left(\frac{1}{(h[j-1])^2}\right) \cdot \text{int}(p(x) + q(x) \cdot (t - x[j-1])^2, t=x[j-1]..x[j]) \\ + \left(\frac{1}{(h[j+1])^2}\right) \cdot \text{int}(p(x) + q(x) \cdot (x[j+1] - t)^2, t=x[j]..x[j+1]) :$$

**end do:**

>

> *eqs* := seq(*b*[*j*]\**y*[*j*-1] + *A*[*j*]\**y*[*j*] + *b*[*j*+1]\**y*[*j*+1] = int(*f*(*t*)\**phi*[*j*](*t*), *t*=0..*l*), *j* = 1..N-1) :

> *vars* := [seq(*y*[*j*], *j*=1..N-1)] :

> *A\_matrix*, *b\_vector* := GenerateMatrix([*eqs*], *vars*) :

>

> *a* := convert(evalf(subs(*y*[0]=0, *y*[N]=0, LinearSolve(*A\_matrix*, *b\_vector*))), array) :

>

> *yh* := (*t*) → evalf(sum(*phi*[*k*](*t*)\**a*[*k*], *k*=1..N-1)) :

>

> plot([abs(*yh*(*t*) - *solution*(*t*)), *h*[0]^2], *t*=0..*l*)

## Цель эксперимента

Проверить теоретическую оценку ошибки метода конечных элементов.

## Условия эксперимента

$y'' - \lambda \cdot y = -2 \cdot \lambda \cdot \sin(\sqrt{\lambda} \cdot x)$  — исходное уравнение :

$y(0)=0, y\left(\frac{4 \cdot \pi}{\sqrt{\lambda}}\right)=0$  — граничные условия :

$y = \sin(\sqrt{\lambda} \cdot x)$  — решение уравнения в явном виде : @osogi thanks

## Теоретические обоснования ошибки

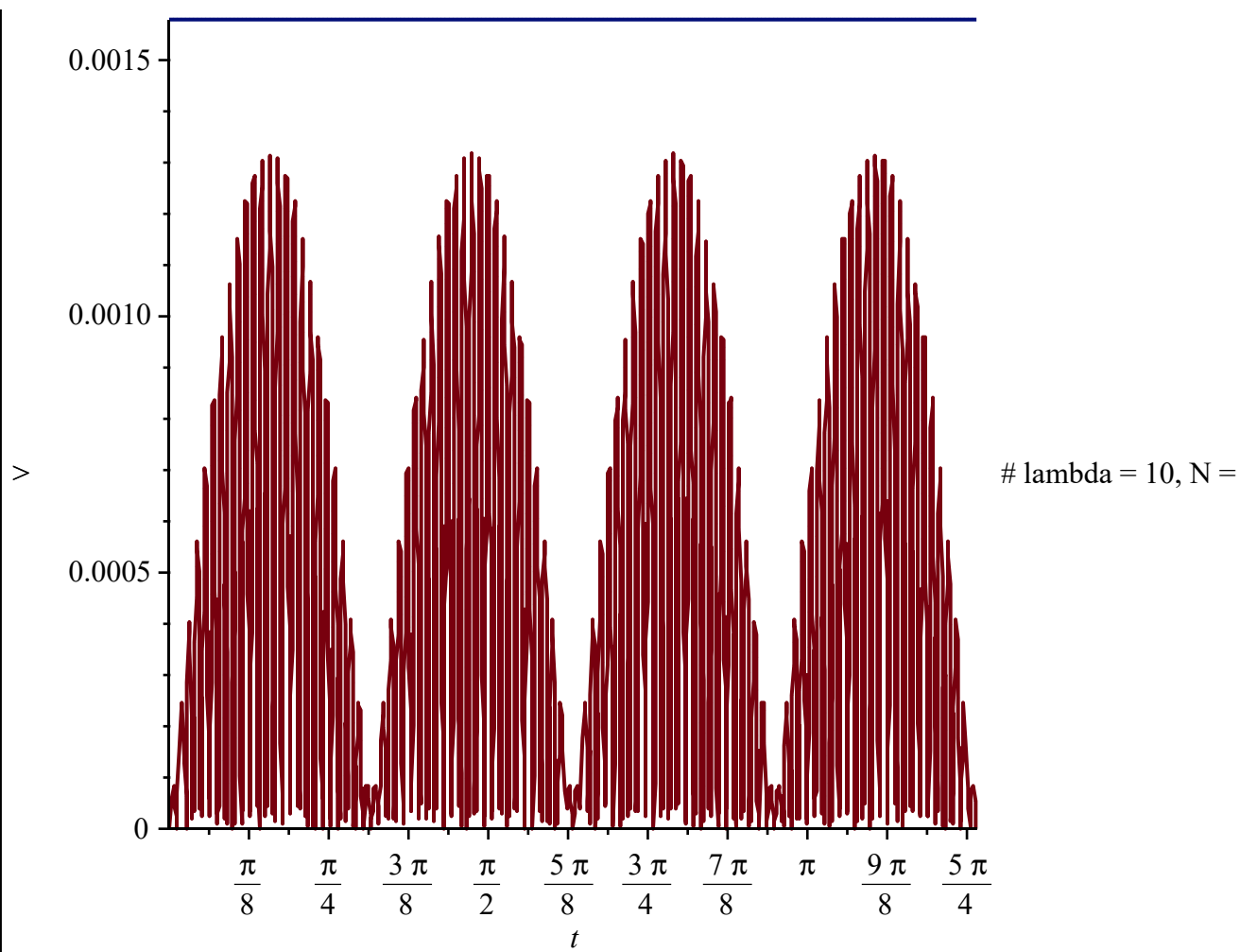
В книге "Методы вычислений"[1] утверждается, что максимальная ошибка равняется,  $O(h^2)$ .

[1] <http://www.ict.nsc.ru/matmod/files/textbooks/KhakimzyanovCherny-2.pdf>

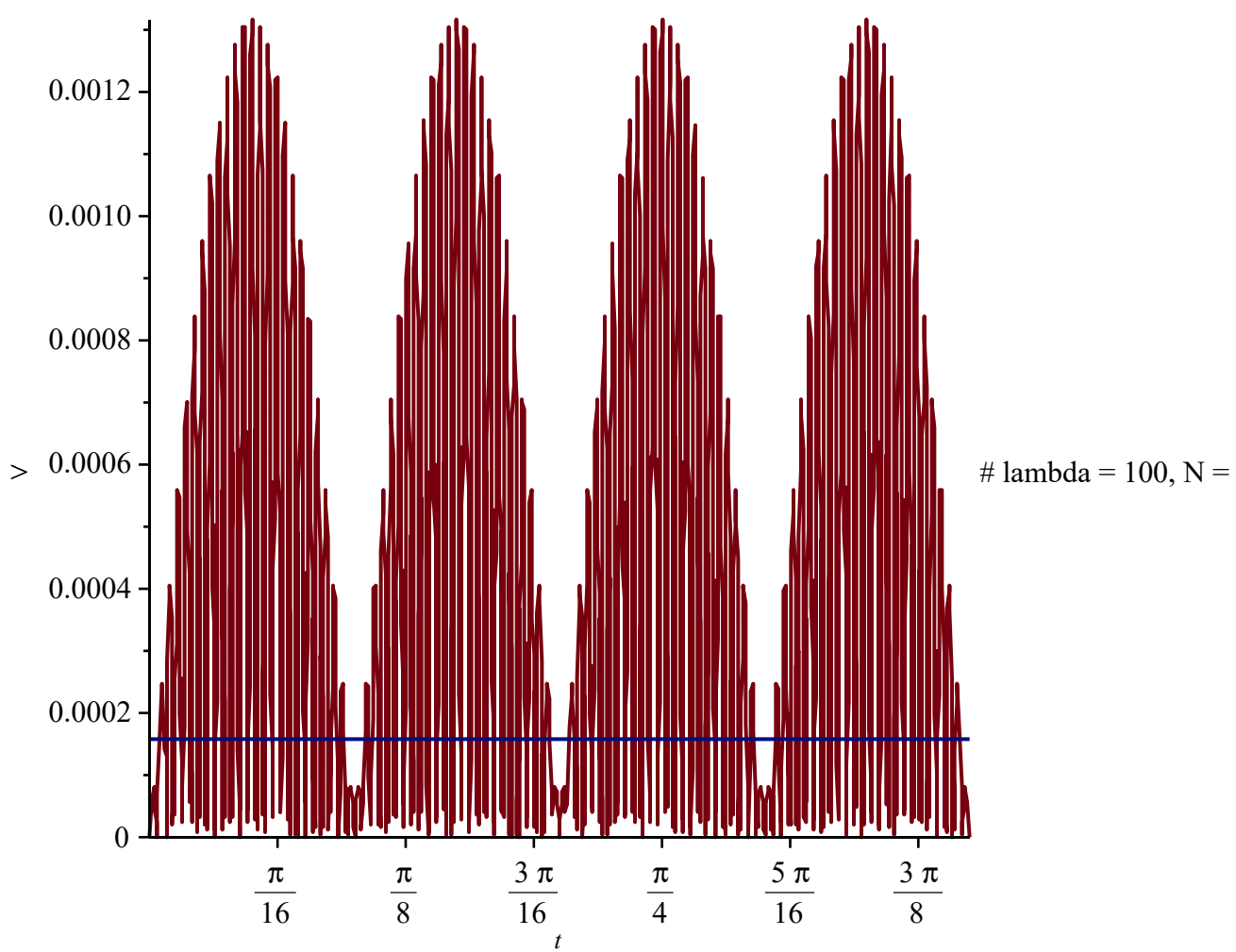
## Результаты эксперимента

Максимальная ошибка остается постоянной независимо от параметра  $\lambda$ .

При этом оценка  $O(h^2)$  достигается.



100



100

