第十一章:有限差分方法

1. 差商公式

8.2.1 差商公式

将微分方程中的微商用差商代替(离散化),是差分法求解偏微分方程的基础。设 u_{ℓ} 坐标x 的函数,取 $\Delta x=h$ 等分坐标轴,结点坐标为 x_i ,相应的有 u_i (i=1, 2, …),则有素 勒展开

$$u_{i+1} = u_i + hu_i' + \frac{h^2}{2!}u_i'' + \frac{h^3}{3!}u_i''' + \cdots$$
(8.19)

$$u_{i-1} = u_i - hu_i' + \frac{h^2}{2!}u_i'' - \frac{h^3}{3!}u_i''' + \cdots$$
(8.20)

$$u_{i+2} = u_i + 2hu_i' + \frac{(2h)^2}{2!}u_i'' + \frac{(2h)^3}{3!}u_i''' + \cdots$$
(8.21)

$$u_{i-2} = u_i - 2hu_i' + \frac{(2h)^2}{2!}u_i'' - \frac{(2h)^3}{3!}u_i''' + \cdots$$
 (8.22)

1. 误差为 O(h)的差商公式

由式(8.19)可得一阶向前差商公式

$$\frac{\mathrm{d}u_i}{\mathrm{d}x} = \frac{u_{i+1} - u_i}{h} + \mathrm{O}(h) \tag{8.23}$$

由式(8.20)可得一阶向后差商公式

 $\frac{du_i}{dx} = \frac{u_i - u_{i-1}}{h} + O(h)$ (8.24) 式(8.21)-2×式(8.19),可得二阶向前差商公式 $\frac{d^2 u_i}{dx^2} = \frac{u_{i+2} - 2u_{i+1} + u_i}{h^2} + O(h)$ (8. 25) 式(8.22)-2×式(8.20),可得二阶向后差商公式 $\frac{d^2 u_i}{dx^2} = \frac{u_i - 2u_{i-1} + u_{i-2}}{h^2} + O(h)$ 将式(8.25)代入式(8.19),可得一阶向前差商公式 $\frac{\mathrm{d}u_i}{\mathrm{d}x} = \frac{-u_{i+2} + 4u_{i+1} - 3u_i}{2h} + \mathrm{O}(h^2)$ (8.27)将式(8.26)代入式(8.20),可得一阶向后差商公式 $\frac{\mathrm{d}u_i}{\mathrm{d}x} = \frac{u_{i-2} - 4u_{i-1} + 3u_i}{2h} + O(h^2)$ (8.28)「式(8.19)一式(8.20)]/(2h),可得一阶中心差商公式 $\frac{\mathrm{d}u_i}{\mathrm{d}x} = \frac{u_{i+1} - u_{i-1}}{2h} + O(h^2)$ (8.29)[式(8.19)+式(8.20)]/h²,可得二阶中心差商公式 $\frac{d^2 u_i}{dx^2} = \frac{u_{i+1} - 2u_i + u_{i-1}}{h^2} + O(h^2)$ (8.30)

泊松方程的差分方程组为

$$\nabla^2 u_{ij} = \frac{1}{h^2} (u_{i+1,j} + u_{i-1,j} + u_{i,j+1} + u_{i,j-1} - 4u_{ij}) = f_{ij}$$
(8.34)

该方程组中方程个数等于网格结点数,并且每个方程的左边最多有五项。故该方程组的系 数矩阵具有大型、稀疏和带状的特点。为节省内存和机时,一般不采用消元法,而是采用 迭代法,包括如下三种方法。

(1) 同步法。

将式(8.34)化为

$$u_{ij}^{k+1} = \frac{1}{4} (u_{i,j-1} + u_{i-1,j} + u_{i,j+1} + u_{i+1,j} - h^2 f_{ij})^k$$
 (8.35)

上式中右边的 u 用第 k 步的值,则左边得到第 k+1 步的值。这种迭代方法称为同步法,它 需要两套内存,一套存第 k 步的值,一套存第 k+1 步的值,收敛较慢。

由于 u 的计算是按照 i、j 由小到大进行的, 迭代到某一步在计算新的 u; 时, 新的 $u_{i,j-1}$ 和 $u_{i-1,j}$ 已被算出,所以式(8.35)可以改写为

$$u_{ij}^{k+1} = \frac{1}{4} (u_{i,j-1}^{k+1} + u_{i+1,j}^{k+1} + u_{i,j+1}^{k} + u_{i+1,j}^{k} - h^{2} f_{ij})$$
(8, 36)

这种迭代方法称为异步法,它只需一套内存,收敛较快。

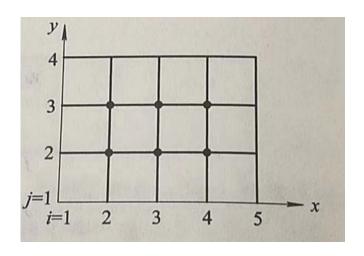
2. 试着采用有限差分方法求解拉普拉斯方程在网格结点处的值

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0 \quad (0 < x < 4, 0 < y < 3)$$

$$u\big|_{x=0} = y(y-3), \quad u\big|_{x=4} = 0$$

$$u\big|_{y=0} = \sin\left(\frac{\pi}{4}\right)x, \quad u\big|_{y=3} = 0$$

取 h=1, ω=1.25, 迭代终止误差为ε=10e-4



程序如下:

program main

implicit none

integer i,j

real x(5),y(4),u(5,4),t,p,q

```
real,parameter:: w=1.25,eps=1e-4,h=1,pi=3.1415926 
open(1,file='examples.dat') 
do i=1,5 x(i)=(i-1)*h \\ u(i,1)=\sin(pi*x(i)/4) \\ u(i,4)=0.0
```

end do

end do

```
do i=2,4
         do j=2,3
               u(i,j)=0.0
         end do
     end do
10
    p=0.0
      do i=2,4
         do j=2,3
              t=u(i,j)
               u(i,j)=w^*(u(i,j-1)+u(i-1,j)+u(i,j+1)+u(i+1,j))/4+(1-w)^*u(i,j)
              q=abs(u(i,j)-t)
               if(q.gt.p) p=q
         end do
      end do
```

计算结果如下:

I	j	u(I,j)
1	1	-0.000000
1	2	-2.000000
1	3	-2.000000
1	4	0.000000
2	1	0.707107
2	2	-0.440337
2	3	-0.637549
2	4	0.000000
3	1	1.000000
3	2	0.169035
3	3	-0.109850
3	4	0.000000
4	1	0.707107
4	2	0. 226313
4	3	0.029117
4	4	0.000000
5	1	0.000000
5	2	0.000000
5	3	0.000000
5	4	0.000000

第 十二章 多项式和一般函数的计算

一维多项式多组求值

六、例

(1) 利用系数预处理法计算多项式

$$P(x) = 2x^6 + 5x^5 + 3x^4 + x^3 - 7x^2 + 7x - 20$$

在 $x = \pm 0.9$, ± 1.1 , ± 1.3 处的函数值。

主程序(文件名:OPLYS0.FOR)为

一、功能

利用系数预处理法对多项式

$$P(x) = a_n x^{n-1} + a_{n-1} x^{n-2} + \dots + a_2 x + a_1$$

进行多组求值。其中 $n = 2^k (k \ge 1)$

二、方法说明

该多项式为

$$P(x) = a_n x^{n-1} + a_{n-1} x^{n-2} + \dots + a_2 x + a_1$$

其中 $n=2^k(k \ge 1)$ 。

首先将多项式变为首一多项式,即令

$$T(x) = P(x)/a_n$$

= $x^{n-1} + t_{n-1}x^{n-2} + \dots + t_2x + t_1$

其中

$$t_k = a_k/a_n, \ k = n - 1, \dots, 2.1$$

然后对首一多项式 T(x) 中的系数进行预处理。其预处理过程如下。首先,将 T(x) 分解为如下形式:

$$T(x) = (x^{j} + b)q(x) + r(x)$$

其中 $j = 2^{k-1}$,q(x) 与 r(x) 均为 $2^{k-1} - 1$ 次的首一多项式。b,q(x) 与 r(x) 按以下规则确定:

多项式中的中项系数减1为6,即

$$b = t_{2^{k-1}} - 1$$

多项式左半部分除以 x^i 为q(x),即

$$q(x) = x^{s-1} + q_{s-1}x^{s-2} + \dots + q_2x + q_1$$

其中

$$s = 2^{k-1}$$

 $q_i = t_{i+s}, i = s - 1, \dots, 2, 1$

多项式右半部分减去b与q(x)中各系数的乘积,即

$$r(x) = x^{s-1} + r_{s-1}x^{s-2} + \dots + r_2x + r_1$$

其中

$$r_i = t_i - bq_i$$
, $i = s - 1, \dots, 2.1$

由于 q(x) 与 r(x) 还是首一多项式,也可以按照上述方法分别进行分解。这个过程一直作到 q(x) 与 r(x) 的次数为 1 为止。并且,每次分解后的系数仍放在 T(x) 的各系数的存储单元中。最后就可以得到 T(x) 经分解处理后的系数。

首一多项式T(x)的系数经预处理后,就可以用这些预处理后的系数对不同的x求函数值。

这种方法特别适用于对多个 x 进行求值,减少求值中的乘法次数。

如果原来的多项式不满足 $n=2^k$ 这个条件时,可 以添加系数为 0 的各项及系数为 1 的最高次项。

三、子程序语句

SUBROUTINE OPLYS(A,N,B,M,X,L,P)

四、形参说明

A——双精度实型一维数组,长度为 N,输入参数。存放 N-1 次多项式的系数:

$$P(x) = a_{N}x^{N-1} + a_{N-1}x^{N-2} + \dots + a_{2}x + a_{1}$$

返回时该数组将被破坏。

N——整型变量,输入参数。多项式 P(x) 的项数,即该多项式的最高次为 N-1。

B——双精度实型一维数组,长度为 M=2*N,工作数组。

M---整型变量,输入参数。工作数组 B 的长度,M=2*N。

X——双精度实型一维数组,长度为 L,输入参数。存放 L 组自变量值。

L--整型变量,输入参数。给定自变量的个数。

P——双精度实型一维数组,长度为 L,输出参数。存放给定自变量值的多项式值,即 $P(k) = P(X(k)), k = 1,2,\cdots,L$

PRAGRAM EXAMPLESS12

```
DOUBLE PRECISION A(7),X(6),B(14),P(6)

DATA X/0.9,-0.9,1.1,-1.1,1.3,-1.3/

DATA A/-20.0,7.0,-7.0,1.0,3.0,-5.0,2.0/

CALL OPLYS(A,7,B,14,X,6,P)

DO 20 I=1,6

20 WRITE(*,100) I,X(I),I,P(I)

100 FORMAT(1X,'X(',I2,')=',F5.2,5X,'P(',I2,')=',D13.6)

END
```

PRAGRAM EXAMPLESS13

```
DOUBLE PRECISION A(16),X(6),B(32),P(6)

DATA X/0.9,-0.9,1.1,-1.1,1.3,-1.3/

DATA A/1.0,2.0,3.0,4.0,5.0,6.0,7.0,8.0,9.0,10.0, &

11.0,12.0,13.0,14.0,15.0,16.0/

CALL OPLYS(A,16,B,32,X,6,P)

DO 20 I=1,6

20 WRITE(*,100) I,X(I),I,P(I)

100 FORMAT(1X,'X(',I2,')=',F5.2,5X,'P(',I2,')=',D13.6)

END
```

运行结果为

$$X(1) = .90$$
 $P(1) = -.185623D + .02$

$$X(2) = -.90$$
 $P(2) = -.267154D + 02$

$$X(3) = 1.10$$
 $P(3) = -.195561D + 02$

$$X(4) = -1.10$$
 $P(4) = -.215130D + 02$

$$X(5) = 1.30$$
 $P(5) = -.208757D + 02$

$$X(6) = -1.30$$
 $P(6) = -.634044D + 01$

(2) 利用系数预处理法计算多项式

$$P(x) = \sum_{k=1}^{16} kx^{k-1}$$

在 $x = \pm 0.9$, ± 1.1 , ± 1.3 处的函数值。

运行结果为

$$X(1) = .90$$
 $P(1) = .518215D + 02$

$$x(2) = -.90$$
 $P(2) = -.133476D + 01$

$$X(3) = 1.10$$
 $P(3) = .375698D + 03$

$$X(4) = -1.10$$
 $P(4) = -.358245D + 02$

$$X(5) = 1.30$$
 $P(5) = .282065D + 04$

$$X(6) = -1.30$$
 $P(6) = -.475288D + 03$

SUBROUTINE OPLYS(A,N,B,M,X,L,P)

DOUBLE PRECISION A(N),B(M),X(L),P(L)

DOUBLE PRECISION Y,Z

INTEGER T,S

Y=A(N)

DO 10 I=1,N

10 B(I)=A(I)/Y

K = LOG(N-0.5)/LOG(2.0)+1

NN=1

DO 20 I=1,K

20 NN=2*NN

DO 40 I=N+1,NN-1

40 B(I)=0.0

B(NN)=1.0

T=NN

```
S=1
  DO 70 I=1,K-1
    T=T/2
    MM=-T
    DO 60 J=1,S
      MM=MM+T+T
      B(MM)=B(MM)-1.0
      DO 50 KK=2,T
50
      B(MM-KK+1)=B(MM-KK+1)-B(MM)*B(MM+T-KK+1)
60
    CONTINUE
    S=S+S
70 CONTINUE
  DO 200 KK=1,L
    DO 90 I=0,(NN-2)/2
90
    A(I+1)=X(KK)+B(2*I+1)
```

```
MM=1
    Z=X(KK)
    DO 110 I=1,K-1
      MM=MM+MM
      LL\!\!=\!\!MM\!\!+\!\!MM
      Z=Z*Z
      DO 100 J=0,NN-1,LL
100
         A(J/2+1)=A(J/2+1)+A((J+MM)/2+1)*(Z+B(J+MM))
110
       CONTINUE
    Z=Z*Z/X(KK)
    IF (NN.NE.N) A(1)=A(1)-Z
    P(KK)=A(1)*Y
200
     CONTINUE
  RETURN
```

END