



NATIONAL TECHNICAL UNIVERSITY OF ATHENS
School of Mechanical Engineering
Lab. Of Thermal Turbomachines
Parallel CFD & Optimization Unit (PCOpt/NTUA)

Μέθοδοι Πολλών Βημάτων για Αρ. Επίλυση ΣΔΕ

Kyriakos C. GIANNAKOGLU, Professor NTUA
kgianna@mail.ntua.gr
<http://velos0.ltt.mech.ntua.gr/research>



Αρ. Επίλυσης ΣΔΕ με τη Μέθοδο Euler - Υπενθύμιση

$$\frac{dy}{dx} = f(x, y)$$

$$y(x_0) = y_0 = \textit{known}$$



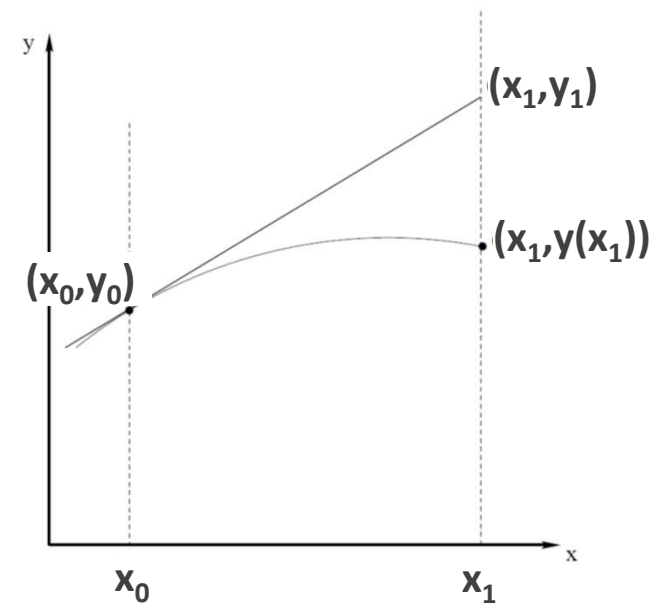
$$y_{i+1} = y_i + \Delta x f(x_i, y_i) \quad , \quad i \geq 1$$

Επαναδιατύπωση (**μονοβηματικό σχήμα**) ως:

$$y_{i+1} = y_i + \int_{x_i}^{x_{i+1}} f_i dx$$

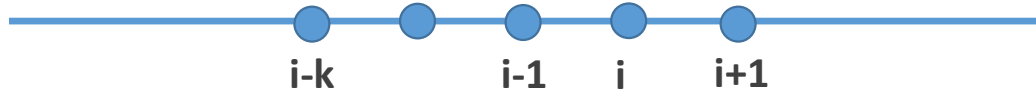
όπου σημασία έχει τι είναι το f_i .

Αντιστοίχιση με τη μέθοδο του ορθογωνίου το χαμηλότερης ακρίβειας σχήμα ολοκλήρωσης)





Η Ιδέα μιας Πολυβηματικής Μεθόδου



Αντί του **μονοβηματικού σχήματος**:

$$y_{i+1} = y_i + \int_{x_i}^{x_{i+1}} f_i dx$$

ας χρησιμοποιηθεί ένα **πολυβηματικό** (γιατί να το κάνω?):

$$y_{i+1} = y_{i-k} + \int_{x_{i-k}}^{x_{i+1}} \psi_i(x) dx$$

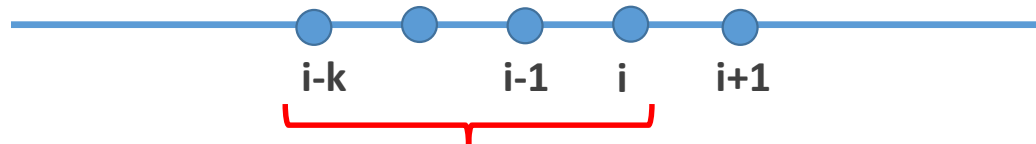
όπου ψ_i πολυώνυμο παρεμβολής της f ως προς x για το κλειστό διάστημα κόμβων $[k,i]$.

Ή, μήπως, για το κλειστό διάστημα κόμβων $[k,i+1]$? Επιπλέον δυσκολίες! Γιατί να το κάνω τότε?



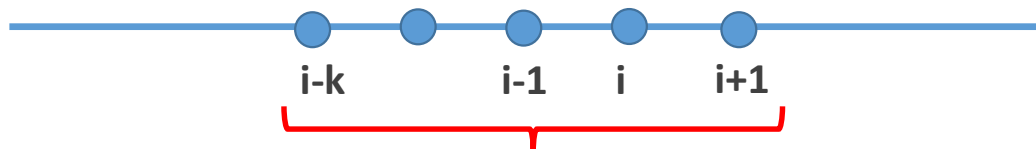
Πολυβηματική Μέθοδος: Σχέσεις Ανοικτής/Κλειστής Ολοκλήρωσης

Ανοικτή Ολοκλήρωση: Το ψ_i πολυώνυμο να παρεμβάλλει την f ως προς x στο διάστημα κόμβων $[k,i]$.



Το ψ_i πολυώνυμο να παρεμβάλλει τα: $(x_{i-k}, f_{i-k}), (x_{i-k+1}, f_{i-k+1}), \dots, (x_i, f_i)$

Κλειστή Ολοκλήρωση: Το ψ_i πολυώνυμο να παρεμβάλλει την f ως προς x στο διάστημα κόμβων $[k,i+1]$.



Το ψ_i πολυώνυμο να παρεμβάλλει τα: $(x_{i-k}, f_{i-k}), (x_{i-k+1}, f_{i-k+1}), \dots, (x_i, f_i), (x_{i+1}, f_{i+1})$



Πολυβηματική Μέθοδος: Σχέσεις Ανοικτής/Κλειστής Ολοκλήρωσης

Το ψ_i κάνει **πολυωνυμική** παρεμβολή:

$$y_{i+1} = a_1 y_i + a_2 y_{i-1} + \dots + a_{k+1} y_{i-k} + \Delta x [b_0 f(x_{i+1}, y_{i+1}) + b_1 f(x_i, y_i) + \dots + b_{k+1} f(x_{i-k}, y_{i-k})]$$

Υπάρχει στην **Κλειστή Ολοκλήρωση**
 Δεν υπάρχει στην **Ανοικτή**



$$y_{i+1} = y_{i-k} + \int_{x_{i-k}}^{x_{i+1}} \psi_i(x) dx$$

Ανάγκη Υπολογισμού των a_i και b_i



Ανάπτυξη Πεπερασμένες Διαφορές

Προσέξτε τον συμβολισμό με το σύμβολο του «Ανάδελτα»:

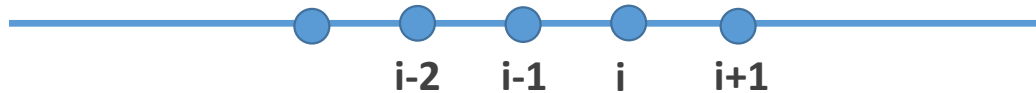
Κόμβος i

Κόμβος $i-1$

$$\nabla f(x) = f(x) - f(x - \Delta x)$$

$$\nabla^2 f(x) = \nabla f(x) - \nabla f(x - \Delta x)$$

$$\nabla^3 f(x) = \nabla^2 f(x) - \nabla^2 f(x - \Delta x)$$



Αντιστοιχίστε το νέο συμβολισμό με τα διδαχθέντα στο μάθημα των Πεπερασμένων Διαφορών!



Παρεμβολή κατά Newton

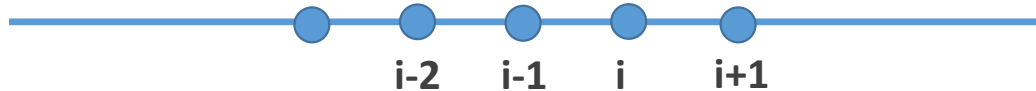
$$y_{i+1} = y_{i-k} + \Delta x \int_{-k}^1 \psi_i(x_i + a\Delta x) da$$

Κατανοήστε το α :

$$a = \frac{x - x_i}{\Delta x} \quad dx = \Delta x da$$

Παρεμβολή κατά Newton:

$$\begin{aligned} \psi_i(x_i + a\Delta x) = & f_i + a\nabla f_i + a(a+1)\frac{\nabla^2 f_i}{2!} + a(a+1)(a+2)\frac{\nabla^3 f_i}{3!} \\ & + \dots + a(a+1)(a+2)\dots(a+r-1)\frac{\nabla^r f_i}{r!} \end{aligned}$$





Γενικές Σχέσεις Ανοικτής/Κλειστής Ολοκλήρωσης

Ότι χρειάζεστε σε μία διαφάνεια:

$$y_{i+1} = y_{i-k} + \Delta x \int_{-k}^1 \psi_i(x_i + a\Delta x) da$$

$$\int_{x_{i-k}}^{x_{i+1}} \psi_i(x) dx = \Delta x \left[a f_i + \frac{a^2}{2} \nabla f_i + a^2 \left(\frac{a}{3} + \frac{1}{2} \right) \frac{\nabla^2 f_i}{2!} + a^2 \left(\frac{a^2}{4} + a + 1 \right) \frac{\nabla^3 f_i}{3!} \right. \\ \left. + a^2 \left(\frac{a^3}{5} + \frac{3a^2}{2} + \frac{11a}{3} + 3 \right) \frac{\nabla^4 f_i}{4!} + \dots \right]_{a=-k}^{a=1}$$

$$\nabla f(x) = f(x) - f(x - \Delta x)$$

$$\nabla^2 f(x) = \nabla f(x) - \nabla f(x - \Delta x)$$

$$\nabla^3 f(x) = \nabla^2 f(x) - \nabla^2 f(x - \Delta x)$$



Σχέσεις **Ανοικτής** Ολοκλήρωσης

Για διάφορες τιμές του k :

- $k = 0$:

$$y_{i+1} = y_i + \Delta x \left(f_i + \frac{1}{2} \nabla f_i + \frac{5}{12} \nabla^2 f_i + \frac{3}{8} \nabla^3 f_i + \frac{251}{720} \nabla^4 f_i + \dots \right)$$

- $k = 1$:

$$y_{i+1} = y_{i-1} + \Delta x \left(2f_i + \frac{1}{3} \nabla^2 f_i + \frac{1}{3} \nabla^3 f_i + \frac{29}{90} \nabla^4 f_i + \dots \right)$$

Μετά την επιλογή του k , πρέπει να επιλεγεί η αποκοπή (σύμβολο r)!



Σχέσεις **Ανοικτής** Ολοκλήρωσης

«Συνταγή»:

Επιλέγοντας περιττό k , εξαφανίζεται η k -παράγωγος. Επιλογή περιττού k και $r=k$.
Παράδειγμα τυπικής επιλογής **$k=r=3$** :

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \Delta x \left(4f_i - 4\nabla f_i + \frac{8}{3}\nabla^2 f_i \right)$$

με σφάλμα:

$$\frac{14}{45}\Delta x^5 f^{(4)}(\xi)$$



Συνηθισμένες Σχέσεις **Ανοικτής** Ολοκλήρωσης

$$\underline{k = 1, r = 1:}$$

$$y_{i+1} = y_{i-1} + 2\Delta x f_i + O(\Delta x^3)$$

$$\underline{k = 3, r = 3:}$$

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \frac{4\Delta x}{3} (2f_i - f_{i-1} + 2f_{i-2}) + O(\Delta x^5)$$

$$\underline{k = 5, r = 5:}$$

$$y_{i+1} = y_{i-5} + \frac{3\Delta x}{10} (11f_i - 14f_{i-1} + 26f_{i-2} - 14f_{i-3} + 11f_{i-4}) + O(\Delta x^7)$$



Σχέσεις **Κλειστής** Ολοκλήρωσης

Αντίστοιχα:

$$y_{i+1} = y_{i-k} + \Delta x \int_{-k}^1 \left[\overset{\text{red arrow}}{f_{i+1}} + (a-1)\nabla f_{i+1} + \frac{(a-1)a}{2!}\nabla^2 f_{i+1} + \frac{(a-1)a(a+1)}{3!}\nabla^3 f_{i+1} \right. \\ \left. + \dots + \frac{(a-1)a(a+1)\dots(a+r-2)}{r!}\nabla^r f_{i+1} \right] da$$

Ή, μετά την ολοκλήρωση:

$$y_{i+1} = y_{i-k} + \Delta x \left[af_{i+1} + a\left(\frac{a}{2} - 1\right)\nabla f_{i+1} + \frac{a^2\left(\frac{a}{3} - \frac{1}{2}\right)}{2!}\nabla^2 f_{i+1} + \frac{a^2\left(\frac{a^2}{4} - \frac{1}{2}\right)}{3!}\nabla^3 f_{i+1} \right. \\ \left. + \frac{\left(\frac{a^5}{5} + \frac{a^4}{2} - \frac{a^3}{3} - a^2\right)}{4!}\nabla^4 f_{i+1} + \dots \right]_{-k}^1$$



Συνηθισμένες Σχέσεις **Κλειστής** Ολοκλήρωσης

$k = 1, r = 3:$

$$y_{i+1} = y_{i-1} + \frac{\Delta x}{3} (f_{i+1} + 4f_i + f_{i-1}) + O(\Delta x^5)$$

↑

$k = 3, r = 5:$

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \frac{2\Delta x}{45} (7f_{i+1} + 32f_i + 12f_{i-1} + 32f_{i-2} + 7f_{i-3}) + O(\Delta x^7)$$

↑

την οποία λχ μπορείτε να αποδείξετε με αντικατάσταση στην:

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \Delta x \left(4f_{i+1} - 8\nabla f_{i+1} + \frac{20}{3}\nabla^2 f_{i+1} - \frac{8}{3}\nabla^3 f_{i+1} + \frac{14}{45}\nabla^4 f_{i+1} \right) + O(\Delta x^7)$$

↑

Διαχείριση του άγνωστου f_{i+1} ! Ανάγκη Επαναλήψεων ή ...



Ενδεικτική Σύγκριση **Ανοικτής** και **Κλειστής** Ολοκλήρωσης

ΑΝΟΙΚΤΗ $k=3, r=3$:

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \frac{4\Delta x}{3} (2f_i - f_{i-1} + 2f_{i+2}) + \frac{14}{15} \Delta x^5 f^{(4)}(\xi)$$

$(x_{i-3} < \xi < x_{i+1})$

ΚΛΕΙΣΤΗ $k=1, r=3$

$$y_{i+1} = y_{i-1} + \frac{\Delta x}{3} (f_{i+1} + 4f_i + f_{i-1}) + \left(-\frac{1}{90}\right) \Delta x^5 f^{(4)}(\xi)$$

ΕΠΑΝΑΛΗΨΕΙΣ

Απλότητα Vs. Ακρίβεια!



Σχήματα Πρόβλεψης-Διόρθωσης (Predictor-Corrector)

Μέθοδος Milne 4^{ης} Τάξης:

Πρόβλεψη: (Ανοικτή k=3, r=3)

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \frac{4\Delta x}{3} (2f_i - f_{i-1} + 2f_{i-2}) + O(\Delta x^5)$$

Διόρθωση: (Κλειστή k=1, r=3) – επαναληπτικά?

$$y_{i+1} = y_{i-1} + \frac{\Delta x}{3} (f_{i+1} + 4f_i + f_{i-1}) + O(\Delta x^5)$$



Σχήματα Πρόβλεψης-Διόρθωσης (Predictor-Corrector)

Μέθοδος Milne 6^{ης} Τάξης:

Πρόβλεψη: **(Ανοικτή k=5, r=5)**

$$y_{i+1} = y_{i-5} + \frac{3\Delta x}{10} (11f_i - 14f_{i-1} + 26f_{i-2} - 14f_{i-3} + 11f_{i-4}) + O(\Delta x^7)$$

Διόρθωση: **(Κλειστή k=3, r=5) – επαναληπτικά?**

$$y_{i+1} = y_{i-3} + \frac{2\Delta x}{45} (7f_{i+1} + 32f_i + 12f_{i-1} + 32f_{i-2} + 7f_{i-3}) + O(\Delta x^7)$$



Σχήματα Πρόβλεψης-Διόρθωσης (Predictor-Corrector)

Μέθοδος Adams-Moulton:

Πρόβλεψη: **Τι είναι;**

$$y_{i+1} = y_i + \frac{\Delta x}{24} (55f_i - 59f_{i-1} + 37f_{i-2} - 9f_{i-3}) + O(\Delta x^5)$$

Διόρθωση: **Τι είναι;**

$$y_{i+1} = y_i + \frac{\Delta x}{24} (9f_{i+1} + 19f_i - 5f_{i-1} + f_{i-2}) + O(\Delta x^5)$$