

I. まえがき

GEAR'S BOX は、常微分方程式を解析するプログラムであるが、差分化することにより偏微分方程式についても解析することが出来る。そこで、このプログラムを用いて物理学の微分方程式を解析してみる。

まず、常微分方程式と偏微分方程式を差分化し、いくつかの方程式について解析してみる。

II. 常微分方程式の差分化

1. Forward Difference

図1の $y=f(x)$ について微分すると、一階微分は(1)式のようになる。これは x の点から前の点の値を用いた微分である。これを Forward Difference という。二階、三階微分は(2)式、(3)式のようになる。

ある domain の中で解析しようとする場合には、境界条件付近の x の点についてはこの Forward Difference の式では解くことが出来ない。そこで次のような差分方程式が必要となる。

2. Backward Difference

この方法は、 x の点から後の点の値を用いる方法である。したがって、図2より一階微分は(4)式となる。(4)式を用いて、二階微分、三階微分を行くと(5)式、(6)式になる。

3. Central Difference

この方法は、 x の点の前後の値を用いて x の点について微分する方法である。したがって、図3より x の一階微分は(7)式のようになる。

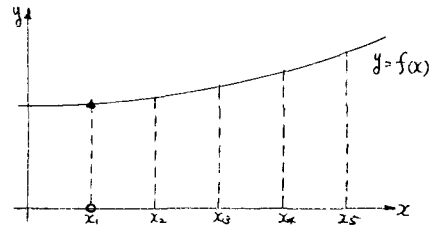


図1. Forward Difference

$$f'(x) = \frac{f(x) - f(x_1)}{\Delta x}$$

$$\therefore f'(x) = \frac{f(x+\Delta x) - f(x)}{\Delta x} \quad \text{--- (1)}$$

$$f''(x) = \frac{f(x+2\Delta x) - 2f(x+\Delta x) + f(x)}{\Delta x^2} \quad \text{--- (2)}$$

$$f'''(x) = \frac{f(x+3\Delta x) - 3f(x+2\Delta x) + 3f(x+\Delta x) - f(x)}{\Delta x^3} \quad \text{--- (3)}$$

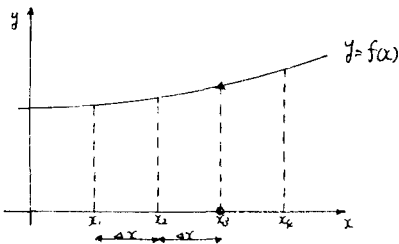


図2. Backward Difference

$$f'(x) = \frac{f(x) - f(x-\Delta x)}{\Delta x} \quad \text{--- (4)}$$

$$f''(x) = \frac{f(x) - 2f(x-\Delta x) + f(x-2\Delta x)}{\Delta x^2} \quad \text{--- (5)}$$

$$f'''(x) = \frac{f(x) - 3f(x-\Delta x) + 3f(x-2\Delta x) - f(x-3\Delta x)}{\Delta x^3} \quad \text{--- (6)}$$

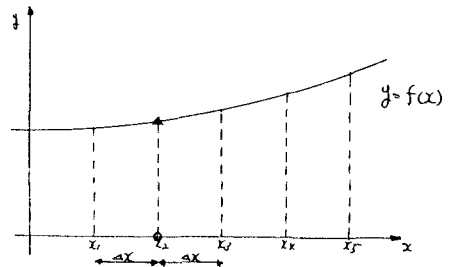


図3. Central Difference

$$f'(x) = \frac{f(x+\Delta x) - f(x-\Delta x)}{2\Delta x} \quad \text{--- (7)}$$

$$f''(x) = \frac{f(x+\Delta x) - 2f(x) + f(x-\Delta x)}{\Delta x^2}$$

$$f'''(x) = \frac{f(x+2\Delta x) - 2f(x+\Delta x) + 2f(x-\Delta x) - f(x-2\Delta x)}{2\Delta x^3}$$

III. 偏微分方程式の差分化

$U_{xx} = \frac{\partial^2 U}{\partial x^2}$, $U_{yy} = \frac{\partial^2 U}{\partial y^2}$ と定義しこれを差分化すると,

$$U_{xx} = \frac{\partial^2 U}{\partial x^2} = \frac{U_{k+1} - 2U_k + U_{k-1}}{h^2} = \frac{U(i+1) - 2U_i + U(i-1)}{h^2} \quad (8)$$

$$U_{yy} = \frac{\partial^2 U}{\partial y^2} = \frac{U_{j+1} - 2U_j + U_{j-1}}{k^2} = \frac{U(i,j+1) - 2U(i,j) + U(i,j-1))}{k^2} \quad (9)$$

例えば $U_{xx} + U_{yy} = 0$ という式を解くと(8), (9)式より,
 $h = k$ とすれば

$$U(i+1) + U(i-1) + U(j+1) + U(j-1) - 4U(i,j) = 0 \quad \text{となる.}$$

この式から分かるように U の点を求めるためには、5個の点について知らなければならぬ。これを各点について差分化し、連立させれば各点について求められる。

IV. GEAR'S BOX

1. Jacobian matrix

Jacobian matrix とは、(6) 式のように定義された f_i の式を偏微分したものという。これを $N \times N$ の Jacobian matrix と表わすと次のようになる。

$$y = f(y, t)$$

$$\frac{dy_i(t)}{dt} = f_i(y_1(t), y_2(t), \dots, y_N(t), t)$$

$$y(t_0) = y_0$$

$$J = \frac{\partial f}{\partial y} = \left(\frac{\partial f_i}{\partial y_j} \right)_{i,j=1}^N \quad (10)$$

$J =$

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial y_1} & \frac{\partial f_1}{\partial y_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial y_j} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial y_N} \\ \frac{\partial f_2}{\partial y_1} & \frac{\partial f_2}{\partial y_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial y_j} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial y_N} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_i}{\partial y_1} & \frac{\partial f_i}{\partial y_2} & \dots & \frac{\partial f_i}{\partial y_j} & \dots & \frac{\partial f_i}{\partial y_N} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_N}{\partial y_1} & \frac{\partial f_N}{\partial y_2} & \dots & \frac{\partial f_N}{\partial y_j} & \dots & \frac{\partial f_N}{\partial y_N} \end{bmatrix}$$

V. 結果おとす

図5は、 $\ddot{U} + 11\dot{U} + 10U = 0$ という常微分方程式を解いてグラフ化したものである。この式は e^{-t} を微分したものである。 e^{-t} の値と解析した値は一致しているため、GEAR'S BOXによらず常微分方程式を解析できた。図6は、偏微分方程式を解いたものである。このことにより、GEAR'S BOXで常微分方程式、偏微分方程式を差分化することと直接の数値解析を行えることが分かった。したがって、ソリッドの Konteweg-de Vries 方程式を GEAR'S BOX を用いて解析すれば図7のような波形を得られると思われる。

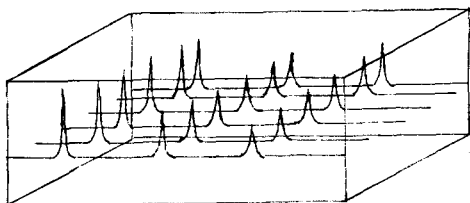


図7

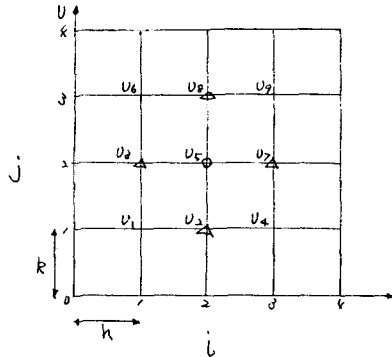


図4. 偏微分方程式の差分化

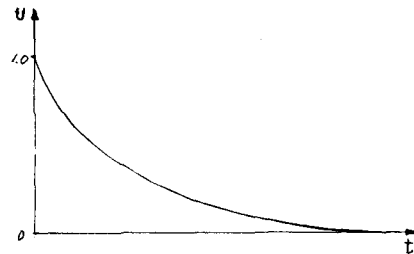


図5 $\ddot{U} + 11\dot{U} + 10U = 0$

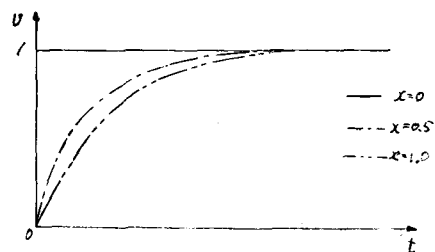


図6 $\frac{\partial U}{\partial t} = \frac{\partial U}{\partial x} + \left(\frac{\partial U}{\partial x} \right)^2$