

東北学院大 学生員 ○星 潤一
東北学院大 正員 河野 幸夫

1 序論

偏微分方程式は物理現象の連続体としての記述に直結したもので、粒子系に対する常微分方程式と並んで、連続体に対する数学的枠組を与えている。従来は線形方程式の理論が中心であったが、近年非線形方程式の問題が大きな比重を占めるようになり、また解法の面では、数値解法が多用されるようになっている。今回は、偏微分方程式をMOL法を用いて解くことにした。MOL法とは、ある軸方向に微分方程式を差分化することにより、他の軸方向には一次元の微分方程式いわゆる常微分方程式となり、この常微分方程式を数値解析することによって解が得られる。

2 問題

Navier-Stokes の方程式 $U_t + U U_x + V U_y + W U_z = F_x - 1/\rho P_x + \nu (U_{xx} + U_{yy} + U_{zz})$ から X 軸方向のみ、または F、P を考えないものとする。

それらの条件より次の方程式を解くことにした。

$$\textcircled{1} U_t = U_{xx} \quad \textcircled{2} U_t = U_{xx} - U_x \quad \textcircled{3} U_t = -U U_x \quad \textcircled{4} U_t = U_{xx} - U U_x$$

初期条件は、 $U(X, 0) = \text{EXP}(-0.5 \times X^2)$ とする。（ガウス分布）

3 解析

① $U_t = U_{xx}$ を解く。

右辺 U_{xx} は差分法を用いて、左辺 U_t はAdames法を用いて解析する。

$$U_{xx} = u''(X_i) = \frac{U_3 - 2U_2 + U_1}{\Delta X^2} \quad (\text{前方差分})$$

$$U_{xx} = u''(X_i) = \frac{U_{i+1} - 2U_i + U_{i-1}}{\Delta X^2} \quad (\text{中央差分})$$

$$U_{xx} = u''(X_{100}) = \frac{U_{100} - 2U_{99} + U_{98}}{\Delta X^2} \quad (\text{後方差分})$$

$$\text{predictor; } U_t = u_{n,(0)} = u_{n-1} + h \sum_{i=1}^k \beta_{ki} f_{n-i}$$

$$\text{corrector; } U_t = u_{n,(n+1)} = u_{n-1} + h \sum_{i=1}^k \beta_{ki}^{*} f_{n-i} + h \beta_{k0}^{*} f(u_{n,(m)})$$

ここで、微小間隔 h 、時刻 $n = 0, 1, 2, 3, \dots$ 初期値 $m = 0$ から順に $m = 0, 1, 2, 3, \dots$

$f = u''$ (差分したもの)

$$\beta_{ki}, \beta_{k0} \& \beta_{k1} \text{ は一定, } 1 \leq i \leq k$$

②③④も同様に解析する。しかし、波形が滑らかであるならば U_t の解析をそのまま Adames 法を用いるが、波形がラフな場合は Gear 法を用いて解析する。

$$\text{predictor; } U_t = u_{n,(0)} = \sum_{i=1}^k \alpha_i u_{n-i} + \beta h u_{n-1}$$

$$\text{corrector; } U_t = u_{n,(m+1)} = \sum_{i=1}^k \alpha_i^* u_{n-i} + \beta_0^* h f(u_{n,(m)})$$

ここで、 $u^* = f(u, t)$, t =時間, α_i , α_i^* , β_1 & β_0^* は一定。 $1 \leq i \leq k$

n , m はAdames法同様

4 検討及び結果

①の方程式の U_t の解析をAdames法のかわりに差分法を用いて解析した結果、初期値の波の崩れがAdames法を使った時より滑らかではなかった。このことは差分法で解くよりもAdames法で解くほうが精度が高いと思われる。以上①②③④の結果は、次のように3次元のグラフに書きました。また、これらの方程式の解法が可能であるということは、ソリトン波の方程式の解法も可能になったと思う。

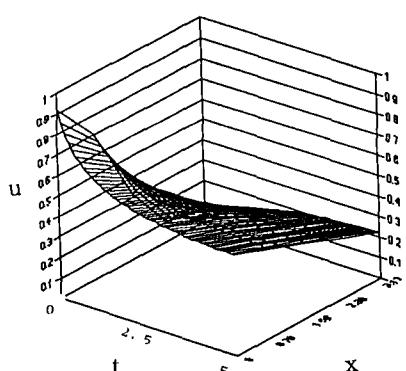


図1 $U_t = U_{xx}$

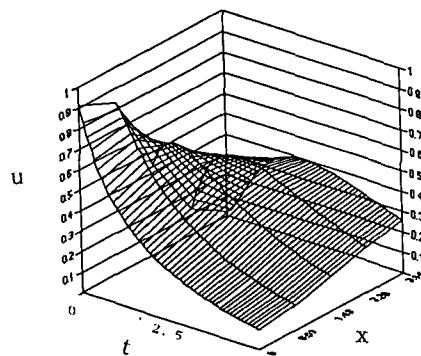


図2 $U_t = U_{xx} - UX$

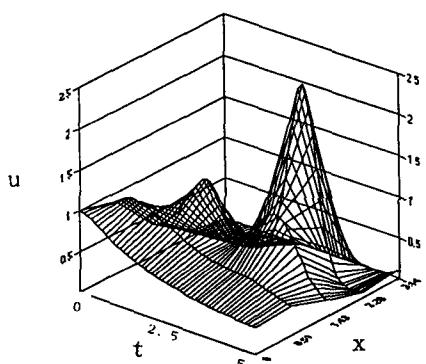


図3 $U_t = -UUx$

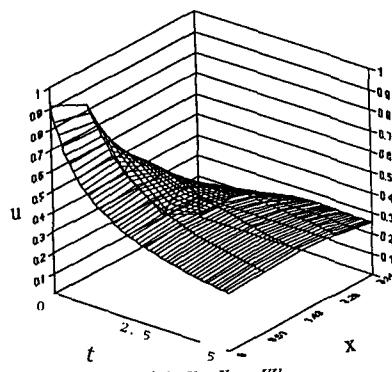


図4 $U_t = U_{xx} - UUx$