

УДК 519.63

НЕЛИНЕЙНЫЕ МОНОТОННЫЕ СХЕМЫ ДЛЯ УРАВНЕНИЯ ПЕРЕНОСА

© 1998 г. Академик А. А. Самарский, П. Н. Вабищевич

Поступило 11.03.98 г.

При численном решении многомерных нестационарных задач механики сплошной среды, задач газовой динамики в качестве базового выступает линейное уравнение переноса [1, 2]. Среди основных свойств решений начально-краевых задач для уравнения переноса выделяют выполнимость принципа максимума. Разностные схемы, которые удовлетворяют принципу максимума, называют монотонными.

Для уравнения переноса легко строятся безусловно монотонные разностные схемы первого порядка по пространству с использованием направленных разностных производных [3, 4]. Хорошо известно (см. [5]), что в классе однородных линейных схем отсутствуют схемы с порядком аппроксимации по пространству выше первого. При численном решении задач механики сплошной среды широко используются более точные нелинейные монотонные схемы. Среди первых исследований в этом направлении выделим работу [6].

В настоящее время в литературе особое внимание уделяется разностным схемам TVD. Безусловная монотонность достигается за счет нелинейного ограничения потоков в исходной схеме с направленными разностями второго порядка. Эти исследования инициированы в работах [7, 8], среди многих других работ в этом направлении отметим [9–13].

В данной работе строятся монотонные однородные нелинейные разностные схемы для уравнения переноса на основе регуляризации (возмущения) схемы второго порядка аппроксимации. В качестве производящей выбираются схемы со стандартными аппроксимациями первой производной второго порядка – центральными разностями и направленными разностями второго порядка, их комбинациями. Построение проведено для модельной одномерной задачи Коши для уравнения переноса. Отмечены возможные обобщения на более общие задачи.

1. Рассматривается одномерное уравнение переноса в недивергентной форме

$$\frac{\partial u}{\partial t} + a(x, t) \frac{\partial u}{\partial x} = 0, \quad -\infty < x < \infty, \quad t > 0, \quad (1)$$

дополненное начальным условием

$$u(x, 0) = u_0(x), \quad -\infty < x < \infty. \quad (2)$$

Будем считать, что по переменной x введена равномерная сетка с шагом h , через $x_i = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$ обозначим узлы сетки и пусть $v = v_i = v(x_i)$. Используются безындexсные обозначения теории разностных схем [3]

$$y_x = \frac{y_{i+1} - y_i}{h}, \quad y_{\bar{x}} = \frac{y_i - y_{i-1}}{h}, \\ y_x^0 = \frac{1}{2}(y_x + y_{\bar{x}}).$$

При переходе с одного временного слоя $t^n = n\tau$, $n = 0, 1, \dots$, $\tau > 0$, на другой временной слой t^{n+1} будем использовать явные разностные схемы. В силу нелинейности рассматриваемых разностных схем проблемы использования неявных разностных схем заслуживают отдельного исследования.

2. Простейшей условно устойчивой явной схемой является схема с направленными разностями [3, 14]. Ограничимся для простоты случаем $a(x, t) \geq 0$ в (1) и используем разностную схему

$$\frac{y^{n+1} - y^n}{\tau} + a^n y_{\bar{x}}^n = 0, \quad n = 0, 1, \dots, \quad (3)$$

при начальном условии $y^0 = u_0$. Эта схема аппроксимирует исходную задачу (1), (2) с первым порядком по времени и пространству.

Для разностной схемы (3) выполнен принцип максимума (схема монотонна) при стандартных ограничениях на сеточные параметры:

$$\max_i a_i^n \frac{\tau}{h} \leq 1, \quad n = 0, 1, \dots \quad (4)$$

При этом для разностного решения имеет место послышная оценка устойчивости

$$\|y^{n+1}\| \leq \|y^n\|, \quad n = 0, 1, \dots,$$

$$\|v\| \equiv \max_i |v|.$$

Монотонность схемы обеспечивается, с одной стороны, условием неотрицательности коэффициента a^n , а с другой – условием (4). Имея эти обстоятельства в виду, будем строить монотонные разностные схемы на основе принципа регуляризации разностных схем [3, 15] – за счет возмущения коэффициентов схемы, которые не относятся к классу монотонных.

3. В качестве производящей возьмем абсолютно неустойчивую схему с центральными разностями

$$\frac{y^{n+1} - y^n}{\tau} + a^n y_{\bar{x}}^n = 0, \quad n = 0, 1, \dots \quad (5)$$

Эта схема имеет, однако, и существенное преимущество перед схемой (3) – она аппроксимирует (1) со вторым порядком по пространству. Поэтому хотелось бы сохранить в каком-то виде это достоинство, сочетая его с условной монотонностью явной схемы (3) с направленными разностями.

Запишем схему (5) как схему с направленными разностями

$$\frac{y^{n+1} - y^n}{\tau} + \tilde{a}^n y_{\bar{x}}^n = 0, \quad n = 0, 1, \dots, \quad (6)$$

с нелинейным коэффициентом

$$\tilde{a}^n = a^n \left(1 + \frac{h y_{\bar{x}\bar{x}}^n}{2 y_{\bar{x}}^n} \right). \quad (7)$$

Нелинейная разностная схема (6) будет монотонной, если

$$\tilde{a}^n \geq 0, \quad (8)$$

$$\max_i \tilde{a}_i^n \frac{\tau}{h} \leq 1, \quad n = 0, 1, \dots \quad (9)$$

Из (7)–(9) следует, что нарушение монотонности наблюдается в окрестности экстремумов разностного решения.

Принцип регуляризации разностных схем является общим и конструктивным подходом к построению схем заданного качества. Применительно к рассматриваемой задаче необходимо от исходной (производящей) немонотонной разностной схемы перейти к новой уже монотонной схеме (6). За счет малого возмущения коэффициентов (с сохранением хороших свойств производящей схемы – второго порядка аппроксимации) нужно получить схему (6), для которой доста-

точные условия монотонности и устойчивости (8), (9) будут выполнены.

В разностной схеме (6) перепишем коэффициент в более удобном виде

$$\tilde{a}^n = a^n \chi^n \quad (10)$$

с множителем

$$\chi^n = \left(1 + \frac{h y_{\bar{x}\bar{x}}^n y_{\bar{x}}^n}{2 |y_{\bar{x}}^n|^2} \right).$$

Будем возмущать коэффициент χ^n , положив

$$\chi^n = \left(1 + \frac{h y_{\bar{x}\bar{x}}^n y_{\bar{x}}^n}{2 |y_{\bar{x}}^n|^2 + \gamma^2 h^2 |y_{\bar{x}\bar{x}}^n|^2} \right) \quad (11)$$

с параметром γ . Дополнительные (регуляризующие) слагаемые в χ^n имеют, как это видно из (11), третий порядок по h . Тем самым регуляризованная схема (6), (10), (11) аппроксимирует исходное уравнение (1), как и схема (5) (схема (6), (7)) со вторым порядком по пространству.

Сформулируем условия монотонности схемы (6), (10), (11). Коэффициент \tilde{a}^n (условие (8)) будет неотрицательным при $\gamma \geq 0.25$. Шаги сетки должны удовлетворять условию (9), которое с учетом (10), (11) эквивалентно неравенству

$$\max_i a_i^n \frac{\tau}{h} \left(1 + \frac{1}{4\gamma} \right) \leq 1, \quad n = 0, 1, \dots \quad (12)$$

Тем самым для регуляризованной схемы (6), (10), (11) при минимально допустимом значении параметра $\gamma = 0.25$ максимально допустимый шаг по времени в соответствии с (4), (12) падает вдвое по сравнению со схемой (3).

4. В качестве производящей мы взяли простейшую явную схему с центральными разностными производными. Можно применять и другие схемы второго порядка аппроксимации. При построении монотонных схем типа TVD обычно ориентируются на схемы с аппроксимацией направленными разностями второго порядка с использованием расширенного, в общем случае, шаблона. Вместо (5) в качестве производящей разностной схемы будем брать схему

$$\frac{y_i^{n+1} - y_i^n}{\tau} + a^n \frac{3y_i^n - 4y_{i-1}^n + y_{i-2}^n}{2h} = 0, \quad (13)$$

$$x_i = 0, \pm 1, \pm 2, \dots, \quad n = 0, 1, \dots$$

Принимая во внимание, что

$$\frac{3y_i^n - 4y_{i-1}^n + y_{i-2}^n}{2h} = y_{\bar{x}}^n + \frac{h}{2} y_{\bar{x}\bar{x}}^n,$$

запишем схему с направленными разностями второго порядка (13) в виде (6) при

$$\tilde{a}^n = a^n \left(1 + \frac{h y_{\bar{x}\bar{x}}^n}{2 y_{\bar{x}}^n} \right). \quad (14)$$

По аналогии со схемой (5) регуляризованная схема для (6), (14) имеет вид (6), (10), в котором

$$\chi^n = \left(1 + \frac{h}{2} \frac{y_{\bar{x}\bar{x}}^n y_{\bar{x}}^n}{|y_{\bar{x}}^n|^2 + \gamma^2 h^2 |y_{\bar{x}\bar{x}}^n|^2} \right). \quad (15)$$

Условия монотонности схемы (6), (14), (15) формулируются точно так же, как и для схемы (6), (10), (11).

Комбинируя схему с центрально-разностной аппроксимацией и схему с направленными разностями, получим следующее однопараметрическое семейство схем второго порядка аппроксимации

$$\frac{y^{n+1} - y^n}{\tau} + a^n \left(y_{\bar{x}}^n + \frac{h}{2} (\theta y_{\bar{x}\bar{x}}^n + (1 - \theta) y_{\bar{x}\bar{x}}^n) \right) = 0, \quad (16)$$

$n = 0, 1, \dots$

При такой записи значение $\theta = 1$ соответствует использованию схемы (5), а $\theta = 0$ – схемы (13). Среди схем (16) заслуживают отдельного упоминания схема с $\theta = 0.5$ и схема третьего порядка аппроксимации с $\theta = 2/3$. Регуляризованная схема для (16) имеет вид (6), (10) при

$$\chi^n = \left(1 + \frac{h}{2} \frac{(\theta y_{\bar{x}\bar{x}}^n + (1 - \theta) y_{\bar{x}\bar{x}}^n) y_{\bar{x}}^n}{|y_{\bar{x}}^n|^2 + \gamma^2 h^2 |\theta y_{\bar{x}\bar{x}}^n + (1 - \theta) y_{\bar{x}\bar{x}}^n|^2} \right).$$

Она монотонна при $\gamma \geq 0.25$ и ограничениях (12), причем норма разностного решения не растет со временем.

В силу того что выбранный регуляризатор имеет третий порядок по h , разностная схема (16) имеет формально третий порядок на гладких решениях при $\theta = 2/3$.

5. Подобным образом строятся монотонные разностные схемы в более общих условиях. Отметим наиболее важные обобщения в этом направлении:

1) аналогично рассматриваются регуляризованные схемы на неравномерных сетках;

2) обобщение на случай двумерных прямоугольных и трехмерных сеток носит редакционный характер;

3) определенные особенности с учетом нелинейности имеют неявные разностные схемы;

4) мы ограничились задачей Коши для уравнения переноса в недивергентном виде. Имея в виду запросы практики, аналогично рассматриваются схемы для уравнений переноса в дивергентном (консервативном) виде.

Выражаем благодарность А.Г. Чурбанову и В.В. Чуданову за плодотворные обсуждения проблем численного решения задач механики сплошной среды.

Работа выполнена при финансовой поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (проект 96-01-00657).

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Самарский А.А., Попов Ю.П. Разностные методы решения задач газовой динамики. М.: Наука, 1992. 424 с.
2. Hirsch C. Numerical Computation of Internal and External Flows. V. 2. Computational Methods for Inviscid and Viscous Flows. Chichester: Wiley, 1988. 691 p.
3. Самарский А.А. Введение в теорию разностных схем. М.: Наука, 1971. 562 с.
4. Роуч П. Вычислительная гидродинамика. М.: Мир, 1980. 616 с.
5. Годунов С.К. // Мат. сб. 1959. Т. 47(89). № 3. С. 271–306.
6. Гольдин В.Я., Калиткин Н.Н., Шишова Т.В. // ЖВМиМФ. 1965. Т. 5. № 5. С. 938–944.
7. Колган В.П. // Учен. зап. ЦАГИ. 1972. Т. 3. № 6. С. 68–77.
8. Harten A. // J. Comput. Phys. 1983. V. 49. № 3. P. 357–393.
9. Osher S., Chakravarthy S. // SIAM J. Numer. Anal. 1984. V. 21. № 5. P. 955–984.
10. Sweby P.K. // Ibid. P. 995–1011.
11. Harten A., Osher S. // Ibid. 1987. V. 24. № 2. P. 279–309.
12. Yee H.C. // J. Comput. Phys. 1987. V. 68. P. 151–179.
13. Вязников К.В., Тишкин В.Ф., Фаворский А.П. // Мат. моделирование. 1989. Т. 1. № 5. С. 95–120.
14. Самарский А.А., Гулин А.В. Устойчивость разностных схем. М.: Наука, 1973. 416 с.
15. Самарский А.А. // ЖВМиМФ. 1967. Т. 7. № 1. С. 62–93.