

1. zkoušková písemka, úterý 22.5.

I) [10b] Nalezněte řešení rovnice $4u_{xy} - u_{yy} = 0$ pro $u = u(x, y)$, $x \in \mathbb{R}$, $y \in \mathbb{R}$. K řešení použijte záměnu proměnných $\xi = x + y$, $\eta = x - 2y$. Řešte nejprve obecně a poté nalezněte všechna řešení, která splňují podmínku $u(x, 0) = 0$.

II) [10b] Najděte řešení rovnice vedení tepla $\partial_t u - \partial_x^2 u = 0$ na omezeném intervalu $[0, \pi]$, s okrajovými podmínkami $u(0, t) = u(\pi, t) = 0$,

- pro počáteční podmínku $u(x, 0) = x(\pi - x)$, $x \in \mathbb{R}$; proveďte celý výpočet metodou rozdělení proměnných, nemusíte dělat formální diskusi řešení;
- pro počáteční podmínku $u(x, 0) = \sin^3(x)$, $x \in [0, \pi]$; (Nápověda: uvědomte si, že Fourierova řada funkce $\sin^3(x)$ nemá příliš mnoho členů)

III) [10b] Uvažte numerické schéma

$$v_m^{n+1} = \frac{1}{2}(v_{m+1}^n + v_{m-1}^n) - \frac{a\lambda}{1 + (a\lambda)^2}(v_{m+1}^n - v_{m-1}^n) + kf_m^n$$

pro transportní rovnici $\partial_t u + a\partial_x u = f$.

- Rozhodněte, zda je schéma explicitní nebo implicitní, tříkrokové nebo jednokrokové.
- Pro která $\lambda := k/h > 0$ je schéma stabilní?
- Najděte správný tvar schématu pro konsistenci. Je schéma konsistentní?

Ad 1) Privedeme lineárnu transformáciu súradníc:

$$\xi = ax + by, \quad \zeta = cx + dy, \quad \text{resp.}$$

$$u(x, y) = v(\underbrace{ax + by}_{\xi}, \underbrace{cx + dy}_{\zeta})$$

Podmienky:

$$\partial_x u = a \partial_1 v + c \partial_2 v$$

$$\partial_y u = b \partial_1 v + d \partial_2 v$$

$$\begin{aligned} \partial_x \partial_y u &= \partial_x (b \partial_1 v + d \partial_2 v) = b (\partial_1 \partial_1 v + \partial_1 \partial_2 v) + d (\partial_1 \partial_2 v + \partial_2 \partial_2 v) \\ &= ab \partial_1^2 v + (ad + db) \partial_1 \partial_2 v + cd \partial_2^2 v \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \partial_y^2 u &= b (\partial_1 \partial_2 v + \partial_2 \partial_1 v) + d (\partial_2 \partial_2 v + \partial_2 \partial_1 v) = \\ &= b^2 \partial_1^2 v + 2bd \partial_1 \partial_2 v + d^2 \partial_2^2 v \end{aligned}$$

$$4 \partial_x \partial_y u - \partial_y^2 u = \partial_1^2 v (4ab - b^2) + \partial_1 \partial_2 v (4ad + 4cb - 2bd) + \partial_2^2 v (4cd - d^2)$$

$$\text{Chcť: } 4ab - b^2 = 0 \Rightarrow 4a - b = 0 \quad \vee \quad b = 0$$

$$4cd - d^2 = 0 \Rightarrow 4c = d \quad \vee \quad d = 0$$

Podmienky: $b = 0; d = 4, c = 1, a = 1$. Tedy

$$u(x, y) = v(x, x + 4y)$$

$$\text{Kontrola: } \partial_y u(x, y) = 4 \partial_2 v, \quad \partial_x \partial_y u = 4 \partial_1 \partial_2 v + 4 \partial_2^2 v$$

$$\partial_y^2 u = 16 \partial_2^2 v$$

$$4 \partial_x \partial_y u - \partial_y^2 u = 16 \partial_1 \partial_2 v$$

$$\text{Prieč: } \partial_1 \partial_2 v = 0. \quad \partial_2 v(\xi, \zeta) = e_1(\zeta), \quad v(\xi, \zeta) = \int e_1(\zeta) d\zeta + e_2(\xi)$$

$$v(\xi, \zeta) = g(\xi) + f(\zeta) \text{ pre vhodné } g, f.$$

$$\text{Obecný tvar } u: u(x, y) = g(x) + f(x + 4y)$$

Prípadu: $0 = g(x) + f(x) \Rightarrow g(x) = -f(x)$. Tedy: $u(x, y) = f(x + 4y) - f(x)$
 iné úvahy i správanie (pre lib. volné škále' f).

ad 2) Najdeme hľadajúci riadený bez. pri. podm. ne hrom

$$u(x,t) = X(x)T(t) : T'(t)X(x) - T(t)X''(x) = 0$$

$$\frac{T'}{T} = \frac{X''}{X} = c \quad \text{pretože } \frac{T'}{T} \text{ závisí len od } t, \frac{X''}{X} \text{ len od } x$$

Rieši $X'' - cX = 0 \quad x \in (0, \pi)$

$$X(0) = X(\pi) = 0$$

a) $c > 0$: f.s.: $e^{\pm \sqrt{c}x}$, OR: $Ae^{+\sqrt{c}x} + Be^{-\sqrt{c}x}$

$$X(0) = 0 \Rightarrow B = -A : \text{OR} : A(\sinh \sqrt{c}x)$$

$$X(\pi) = 0 \Rightarrow A = 0 \text{ alebo } \sqrt{c} = 0 \quad \text{☹ spr.}$$

b) $c = 0$ f.s. $1, x$ OR $A + Bx$, $X(0) = 0 \Rightarrow A = 0$
 $X(\pi) = 0 \Rightarrow B = 0 \quad \text{☹ spr.}$

c) $c < 0$ f.s.: $\sin(\sqrt{-c}x), \cos(\sqrt{-c}x)$, $X(0) = 0$: OR: $A \sin(\sqrt{-c}x)$

$$X(\pi) = 0 : \text{ale } \sqrt{-c}\pi = k\pi \Rightarrow c = -k^2$$

→ Prípady: pomocou mätedži u' mätomali spr X : $X_k(x) = \sin kx$; $c_k = -k^2$
 $k \in \mathbb{N}$.

Doprotiere T : $T' + k^2 T = 0 \Rightarrow T(t) = A e^{-k^2 t}$

Obecné riešenie ne hrom riady: $u(x,t) = \sum_{k=1}^{+\infty} A_k e^{-k^2 t} \sin kx$.

Pri. podm.: $u(x,0) = \sum_{k=1}^{+\infty} A_k \sin kx$.

Ma PS je Fourierom riada pri. podm. volleden δ OG uphem system

$$\{ \sin kx \}_{k \in \mathbb{N}} \text{ v } L^2(0, \pi). \quad A_k = \frac{\int_0^\pi u(x,0) \sin kx dx}{\| \sin kx \|_{L^2(0, \pi)}^2}$$

$$\| \sin kx \|_{L^2(0, \pi)}^2 = \int_0^\pi \sin^2 kx dx = \int_0^\pi \frac{1}{2} dx = \frac{\pi}{2}$$

Opitna A_2 pro $x(\pi-x)$:

$$\int_0^{\pi} \underbrace{x(\pi-x)}_d \underbrace{\sin \ell x dx}_i = \left[\underbrace{x(\pi-x)}_{=0} \left(-\frac{\cos \ell x}{\ell} \right) \right]_0^{\pi} + \frac{1}{\ell} \int_0^{\pi} \underbrace{(\pi-2x)}_d \underbrace{\cos \ell x dx}_i =$$

$$= \left[() \sin \ell x \right]_0^{\pi} + \frac{2}{\ell^2} \int_0^{\pi} \sin \ell x dx = \frac{2}{\ell^2} \left[-\frac{\cos \ell x}{\ell} \right]_0^{\pi} =$$

$$\frac{2}{\ell^3} (1 - (-1)^{\ell})$$

Hledané řešení ve tvaru řady je tedy: $\sum_{\ell=1}^{+\infty} \frac{2}{\ell^3} \frac{1}{\pi} (1 - (-1)^{\ell}) e^{-\ell^2 t} \sin \ell x$
(Kandidát)

$$A_2 \text{ pro } \sin^3 x: \sin^3 x = \sin x \frac{1 + \cos 2x}{2}$$

$$\sin(x \pm 2x) = \sin x \cos 2x \pm \sin 2x \cos x; \sin x \cos 2x = \frac{1}{2} (\sin 3x - \sin x)$$

$$\sin^3 x = \frac{1}{2} \sin x - \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} (\sin 3x - \sin x) = \frac{3}{4} \sin x - \frac{1}{4} \sin 3x$$

$$\left(= \sum_{\ell=1}^{+\infty} A_{\ell} \sin \ell x \text{ pro } \text{období } t_2 \right)$$

$$\text{Hledané řešení tedy je: } u(x, t) = \frac{3}{4} e^{-t} \sin x - \frac{1}{4} e^{-9t} \sin 3x$$

Ad 3,

a) jedna' ur explicitni' schema, ktere' j' jednoduchane!

b) Von Neumannova analyza:

$$g(\xi, \lambda h) = \frac{1}{2} (e^{i4\xi} + e^{-i4\xi}) - \frac{a\lambda}{1+a^2\lambda^2} (e^{i4\xi} - e^{-i4\xi})$$
$$= \cos(4\xi) - \frac{a\lambda}{1+a^2\lambda^2} 2i \sin(4\xi)$$

$$|g(\xi, \lambda h)|^2 = \cos^2(4\xi) + \frac{4a^2\lambda^2}{(1+a^2\lambda^2)^2} \sin^2(4\xi) \stackrel{?}{\leq} 1 = \cos^2(4\xi) + \sin^2(4\xi)$$

Podlejdno: $\frac{4a^2\lambda^2}{(1+a^2\lambda^2)^2} \leq 1$, $4a^2\lambda^2 \leq 1+2a^2\lambda^2+a^4\lambda^4$

$$0 \leq 1-2a^2\lambda^2+a^4\lambda^4 = (1-a^2\lambda^2)^2$$

Schema j' nepostupne' neme' stabilni' (v oblasti stability $(0, \infty)^2$).

Dokonejsi konvergenca: Vzhledy' (normalizovany') tvar:

$$\frac{v_m^{n+1} - \frac{1}{2}(v_{m+1}^n + v_{m-1}^n)}{h} + \frac{2a}{1+(a\lambda)^2} \frac{v_{m+1}^n - v_{m-1}^n}{2h} = f_m^n$$

Rozvine' v bode (t_i, x)

$$\cancel{v_m^{n+1}} m(t_i+h, x) = m(t_i, x) + h \frac{\partial}{\partial t} m(t_i, x) + O(h^2)$$

$$m(t_i, x+h) = m(t_i, x) + h \frac{\partial}{\partial x} m(t_i, x) + \frac{h^2}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^2} m(t_i, x) + O(h^3)$$

$$m(t_i, x-h) = m(t_i, x) - h \frac{\partial}{\partial x} m(t_i, x) + \frac{h^2}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^2} m(t_i, x) + O(h^3)$$

$$\frac{1}{2} (m(t_i, x+h) + m(t_i, x-h)) = m(t_i, x) + \frac{h^2}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^2} m(t_i, x) + O(h^4)$$

$$1. \text{ dan: } \partial_t u(t, x) + O(\Delta t) + O\left(\frac{\Delta t^2}{\Delta x}\right)$$

$$u(t, x + \Delta t) - u(t, x - \Delta t) = 2\Delta t \partial_x u(t, x) + O(\Delta t^3)$$

$$2. \text{ dan: } \frac{2a}{1+a\Delta t} \partial_x u(t, x) + O(\Delta t^2)$$

Untuk mencari nilai τ dan Δx yang memenuhi $\tau = 0$, lakukan: (+)

$$O(\Delta t) + O\left(\frac{\Delta t^2}{\Delta x}\right) + O(\Delta t^2) + \partial_x u(t, x) \left(\frac{2a}{1+a^2\Delta t^2} - a \right)$$

menyebutkan $\tau = 0$ dan $\Delta x \rightarrow 0$

Selanjutnya substitusikan:

$$(+)= \frac{2a - a - a^3\Delta t^2}{1+a^2\Delta t^2} = a \frac{1-a^2\Delta t^2}{1+a^2\Delta t^2}$$

Selanjutnya substitusikan, pilih τ dan Δx sehingga $|a\Delta t| = 1$.