

# 解抛物型方程的一族绝对稳定的差分格式

陈传淡 林 群

(数 学 系)

本文提出一族求解抛物型方程的三层含参数差分格式，能在随意选取非负有限参数偶的情形下保持稳定，且截断误差至少可达  $O(\Delta t^2) + O(\Delta x^4)$  (特殊情况下还可提高)。这族格式概括了[1]及[2]中的部分结果。

## § 1. 差分格式的构造

考察一维抛物型方程的模型问题：

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}, & 0 < x < \pi, t > 0 \\ u(x, 0) = f(x), & 0 < x < \pi \\ u(0, t) = g_1(t), u(\pi, t) = g_2(t), & t > 0 \end{cases} \quad (1)$$

其中  $t$  为时间变量， $x$  为空间变量， $u(x, t)$  为微分方程(1)的解，而  $f(x)$ ， $g_1(t)$  和  $g_2(t)$  均为已知函数。

设  $\Delta t$  为时间步长， $\Delta x$  为空间步长。此时， $\Delta x = \pi/J$ ，这里  $J$  为区间  $[0, \pi]$  的等分数。在  $x, t$  平面上的网格分布由  $x_j = j\Delta x$ ， $t_n = n\Delta t$  ( $j=0, 1, 2, \dots, J$ ； $n=0, 1, 2, \dots$ ) 给出。令差分方程的解为  $u_j^n$  且  $\omega = \Delta t / \Delta x^2$ ，则三层含参数差分格式可写成：

$$\begin{cases} \frac{1}{12\Delta t} \left[ \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) u_{j+1}^{n+1} - 2\alpha u_{j+1}^n + \left( \alpha - \frac{1}{2} \right) u_{j+1}^{n-1} \right] + \\ + \frac{5}{6\Delta t} \left[ \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) u_j^{n+1} - 2\alpha u_j^n + \left( \alpha - \frac{1}{2} \right) u_j^{n-1} \right] + \\ + \frac{1}{12\Delta t} \left[ \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) u_{j-1}^{n+1} - 2\alpha u_{j-1}^n + \left( \alpha - \frac{1}{2} \right) u_{j-1}^{n-1} \right] = \\ = \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{2}\alpha + \beta \right) \frac{u_{j+1}^{n+1} - 2u_j^{n+1} + u_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2} + \\ + \left( \frac{1}{2} - 2\beta \right) \frac{u_{j+1}^n - 2u_j^n + u_{j-1}^n}{\Delta x^2} + \left( \frac{1}{4} - \frac{1}{2}\alpha + \beta \right) \frac{u_{j+1}^{n-1} - 2u_j^{n-1} + u_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2} \\ u_j^0 = f_j^0, u_0^n = g_1^n, u_J^n = g_2^n. \quad (j=1, 2, \dots, J-1; n=0, 1, 2, \dots) \end{cases} \quad (2)$$

差分格式(2)中的实参数偶 $(\alpha, \beta)$ , 我们总假定不取负值且是有界的。显然, 由此参数偶 $(\alpha, \beta)$ 的不同选择, 可获得不同形式的差分格式, 但 §2 将证明这些格式总是稳定的。下面指出(2)式的几个特例:

**特例 1** 取  $\alpha = \frac{1}{2}$ ,  $\beta = 0$  及  $\alpha = 1$ ,  $\beta = \frac{1}{4}$ , 则由(2)式分别得到一个六点格式及一个九点格式:

$$\begin{aligned} & \frac{1}{12} \cdot \frac{u_{j+1}^{n+1} - u_{j+1}^n}{\Delta t} + \frac{5}{6} \frac{u_j^{n+1} - u_j^n}{\Delta t} + \frac{1}{12} \frac{u_{j-1}^{n+1} - u_{j-1}^n}{\Delta t} = \\ & = \frac{1}{2} \cdot \frac{u_{j+1}^{n+1} - 2u_j^{n+1} + u_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2} + \frac{1}{2} \cdot \frac{u_{j+1}^n - 2u_j^n + u_{j-1}^n}{\Delta x^2} \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} \text{和} \quad & \frac{1}{12\Delta t} \left( \frac{3}{2} u_{j+1}^{n+1} - 2u_{j+1}^n + \frac{1}{2} u_{j+1}^{n-1} \right) + \frac{5}{6\Delta t} \left( \frac{3}{2} u_j^{n+1} - 2u_j^n + \frac{1}{2} u_j^{n-1} \right) + \\ & + \frac{1}{12\Delta t} \left( \frac{3}{2} u_{j-1}^{n+1} - 2u_{j-1}^n + \frac{1}{2} u_{j-1}^{n-1} \right) = \frac{u_{j+1}^{n+1} - 2u_j^{n+1} + u_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2} \end{aligned} \quad (4)$$

这便是[1]中指出的—对差分格式。

**特例 2** 取  $\alpha = 0$ ,  $\beta = 0$  由(2)式导出:

$$\begin{aligned} & \frac{1}{12} \frac{u_{j+1}^{n+1} - u_{j+1}^{n-1}}{2\Delta t} + \frac{5}{6} \frac{u_j^{n+1} - u_j^{n-1}}{2\Delta t} + \frac{1}{12} \frac{u_{j-1}^{n+1} - u_{j-1}^{n-1}}{2\Delta t} = \\ & = \frac{1}{4} \frac{u_{j+1}^{n+1} - 2u_j^{n+1} + u_{j-1}^{n+1}}{\Delta x^2} + \frac{1}{2} \frac{u_{j+1}^n - 2u_j^n + u_{j-1}^n}{\Delta x^2} \\ & + \frac{1}{4} \frac{u_{j+1}^{n-1} - 2u_j^{n-1} + u_{j-1}^{n-1}}{\Delta x^2} \end{aligned} \quad (5)$$

这便是[2]中的结果。

另因参数偶 $(\alpha, \beta)$ 可随意选取, 故(2)隐涵无穷多的差分格式。特别地, 可令  $\alpha = \lambda_n / (1 + 2\lambda_n)$ ,  $\beta = 0$ 。此时  $0 \leq \lambda_n \leq +\infty$ 。则当  $\lambda_n$  从 0 趋于  $+\infty$  时, 格式(5)便连续地变动到(3)。

## § 2. 稳定性的研究

为分析差分格式(2)的稳定性, 先叙述

**引理** 设  $A > 0$ , 则实系数二次方程  $Ax^2 + Bx + C = 0$  两根按模小于或等于 1 的充要条件是:

$$(i) A - C \geq 0, \quad (ii) A + B + C \geq 0, \quad (iii) A - B + C \geq 0$$

现用谱波分析法证明差分格式(2)的绝对稳定性:

**定理** 设问题(1)是适定的, 则对非负有界实参数偶  $(\alpha, \beta)$  的任意选取, 差分格式(2)均绝对稳定.

**证明** 依[1]中理论, 格式(3)的传播矩阵是:

$$G(m, \Delta t) = \begin{bmatrix} -B/A & -C/A \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \quad (6)$$

其特征方程

$$A\lambda^2 + B\lambda + C = 0 \quad (7)$$

式中

$$A = 2\cos m\Delta x \left[ \frac{1}{12} \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) - \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) \omega \right] + \left[ \frac{5}{6} \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) + 2 \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) \omega \right]$$

$$B = -2\cos m\Delta x \left[ \frac{1}{6} \alpha + \left( \frac{1}{2} - 2\beta \right) \omega \right] - \left[ \frac{5}{3} \alpha - (1 - 4\beta) \omega \right]$$

$$C = 2\cos m\Delta x \left[ \frac{1}{12} \left( \alpha - \frac{1}{2} \right) - \left( \frac{1}{4} - \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) \omega \right] + \left[ \frac{5}{6} \left( \alpha - \frac{1}{2} \right) + 2 \left( \frac{1}{4} - \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) \omega \right]$$

首先, 考察稳定性的 Von Neumann 条件:

容易验证, 对任意  $\alpha \geq 0$ ,  $\beta \geq 0$  及  $\omega > 0$  均有:

$$A = \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) \left( \frac{5}{6} + \frac{1}{6} \cos m\Delta x \right) + 2 \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) (1 - \cos m\Delta x) \omega \geq \frac{1}{3} > 0$$

此外, 我们不难算出:

$$(i) \quad A - C = \frac{1}{6} (5 + \cos m\Delta x) + 4\alpha\omega \sin^2 \frac{m\Delta x}{2} \geq \frac{2}{3} > 0$$

$$(ii) \quad A + B + C = 4\omega \sin^2 \frac{m\Delta x}{2} > 0$$

$$(iii) \quad A - B + C = 2\alpha \left( \frac{5}{3} + \frac{1}{3} \cos m\Delta x \right) + 16\beta\omega \sin^2 \frac{m\Delta x}{2} \geq 0$$

因此, 由引理的结论知, 特征方程(7)两根按模小于或等于1. 即对任意选择的  $\omega > 0$  及参数偶  $(\alpha, \beta)$  ( $\alpha \geq 0$ ,  $\beta \geq 0$ ), Von Neumann 条件满足, 稳定必要性得证.

其次, 按 Richtmyer-Lax 第三, 四充分条件<sup>[1]</sup>, 分析稳定的充分性:

当  $C > -\frac{2}{9}$  时, 由  $G(m, \Delta t)$  得两特征值:

$$\lambda_{1,2} = \frac{-B \pm \sqrt{B^2 - 4AC}}{2A}$$

两特征向量:

$$x_{1,2} = W \begin{bmatrix} 1 \\ -B \mp \sqrt{B^2 - 4AC} \end{bmatrix}$$

其中  $W > 0$  为标准化因子。于是

$$|\det(x_1, x_2)| = 2W^2 \sqrt{B^2 - 4AC} \geq 2W^2 \sqrt{-4AC} > 2W^2 \sqrt{4 \cdot \frac{1}{3} \cdot \frac{2}{9}} > \frac{4}{9} W^2 > 0.$$

故依 Richtmyer-Lax 第三充分条件知, 差分格式 (2) 是稳定的。

当  $C \geq -\frac{2}{9}$  时, 显然有:

$$A - C \geq \frac{2}{3} > \frac{1}{9} > 0$$

及 
$$A + C \geq \frac{1}{3} - \frac{2}{9} = \frac{1}{9} > 0$$

从而 
$$\left| \frac{C}{A} \right| \leq 1 - \frac{1}{9A}$$

这里 
$$\frac{2}{3} \leq 1 - \frac{1}{9A} < 1 - \frac{1}{[1 + \alpha + \omega(1 + 2\alpha + 4\beta)]} < 1 \quad (8)$$

由于  $(\alpha, \beta)$  是有界的, 故依 (8) 式得, 存在常数  $0 < \gamma < 1$ , 使  $|\lambda_1 \lambda_2| = \left| \frac{C}{A} \right| < \gamma < 1$ . 即  $|\lambda_1|, |\lambda_2|$  中至少有一者  $\leq \delta < 1$  (这里  $0 < \delta < 1$  为常数). 这样, 由 Richtmyer-Lax 第四充分条件知, 差分格式 (2) 亦稳定, 稳定性获证。

此外, 只要验明格式 (2) 的相容性, 由 Lax 的等价性定理便可推得此格式的收敛性。

### § 3. 截断误差的讨论

常见的格式诸如 Laasonen, Crank-Nicholson 及 Du fort-Frankel 等格式也都是绝对稳定的, 但它们的截断误差阶均较低, 前两种分别是  $O(\Delta t) + O(\Delta x^2)$ ,  $O(\Delta t^2) + O(\Delta x^2)$ , 而后者为  $O(\Delta t) + O(\Delta x^2) + O(\Delta t/\Delta x)$ , 它当  $\Delta t = \Delta x$  时还失去了相容性。因而欲获得高精度的解时, 时间及空间步长将取得足够小, 这就大大增加了工作量和机器存贮单元。而差分格式 (2) 的截断误差阶至少可达  $O(\Delta t^2) + O(\Delta x^4)$ , 在对参数偶  $(\alpha, \beta)$  特别选取的情况下, 还可以进一步提高。

记

$$D_t(\alpha, j) = \frac{1}{\Delta t} \left[ \left( \alpha + \frac{1}{2} \right) u_j^{n+1} - 2u_j^n + \left( \alpha - \frac{1}{2} \right) u_j^{n-1} \right] \quad (9)$$

和 
$$D_x^2(n) = \frac{1}{\Delta x^2} [u_{j+1}^n - 2u_j^n + u_{j-1}^n] \quad (10)$$

将 (9) 和 (10) 式在节点  $(j\Delta x, n\Delta t)$  处展开为 Taylor 级数, 可得,

$$D_t(\alpha, j) = \frac{\partial u}{\partial t} + \alpha \Delta t \left( \frac{\partial^2 u}{\partial t^2} \right) + \frac{1}{6} \Delta t^2 \left( \frac{\partial^3 u}{\partial t^3} \right) + \frac{1}{12} \alpha \Delta t^3 \left( \frac{\partial^4 u}{\partial t^4} \right) + O(\Delta t^4)$$

$$\delta_x^2(n) = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{1}{12} \Delta x^2 \left( \frac{\partial^4 u}{\partial x^4} \right) + \frac{1}{360} \Delta x^4 \left( \frac{\partial^6 u}{\partial x^6} \right) + O(\Delta x^6)$$

注意到关系式:

$$\frac{\partial^{p+q} u}{\partial x^p \partial t^q} = \frac{\partial^{p+2q} u}{\partial x^{p+2q}}, \text{ 当 } p, q \text{ 为正整数.} \quad (11)$$

且再次应用 Taylor 展开, 得:

$$\left[ \frac{1}{12} D_t(\alpha, j+1) + \frac{5}{6} D_t(\alpha, j) + \frac{1}{12} D_t(\alpha, j-1) \right] -$$

$$- \left[ \left( \frac{1}{4} + \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) \delta_x^2(n+1) + \left( \frac{1}{2} - 2\beta \right) \delta_x^2(n) + \left( \frac{1}{4} - \frac{1}{2} \alpha + \beta \right) \delta_x^2(n-1) \right] =$$

$$= \left( -\frac{1}{12} - \beta \right) \left( \frac{\partial^6 u}{\partial x^6} \right) \Delta t^2 + \frac{3}{6!} \left( \frac{\partial^6 u}{\partial x^6} \right) \Delta x^4 + O(\Delta t^3) + O(\Delta x^6) +$$

$$+ O(\Delta t^2 \Delta x^2) + O(\Delta x^4 \Delta t)$$

可见, (2) 式的截断误差至少可达  $O(\Delta t^2) + O(\Delta x^4)$ , 如特取

$$\alpha = 0$$

$$\beta = \frac{1}{240} \left( \frac{\Delta x^2}{\Delta t} \right)^2 - \frac{1}{12}$$

则截断误差达到  $O(\Delta x^6) + O(\Delta t^2 \Delta x^2) + O(\Delta x^4 \Delta t) + O(\Delta t^3)$ . 当然, 这时还要求

$$\omega \leq \frac{1}{\sqrt{20}}$$

最后指出: 由模型问题(1)中的初始条件和边界条件, 可得网格上的第0层数据  $u_j^0 = f_j^0 (j=0, 1, \dots, J)$  及边界上的数据  $u_0^n = g_1^n, u_J^n = g_2^n (n=0, 1, \dots)$ . 由于这族差分格式一般是三层的, 因此在数值计算中, 还需用精度不低于格式(2)的其它方法求得第1层上的数据  $u_j^1 (j=1, \dots, J-1)$ . 例如, 在一般情况下可用二层格式(3). 因此, 当获得第  $n-1$  及  $n$  层数据  $u_j^{n-1}, u_j^n (j=1, \dots, J-1)$  后通过求解差分方程(2), 得第  $n+1$  层数据  $u_j^{n+1} (j=1, \dots, J-1)$ . 关于差分方程(2)的解法通常可分两种, 即追赶法和迭代法. 由于差分方程的系数矩阵严格对角占优, 因此可用 Gauss-Seidel 迭代法求解.

### 参 考 文 献

- [1] Richtmyer, R. D., Morton, K. W., *Difference methods for initial-value problems*, John Wiley & Sons, Inc., 1967.
- [2] 周顺兴, 计算数学, 4 (1982), 2.
- [3] 冯康等编, 数值计算方法, 国防工业出版社, 1980.

## A Family of Absolutely Stable Difference Schemes for Solving the Parabolic Equation

Chen chuandan    Lin Qun

(*Math. Depart.*)

### Abstract

In this paper, a family of difference schemes with a pair of parameters are proposed, which can be used for solving the parabolic partial differential equation. The partial results of both [1] and [2] have been shown to be the special cases of our schemes (2). It has been simply proved that these schemes are absolutely stable for arbitrarily choosing the non-negative parameters. Moreover, the order of the discretization error is at least,  $O(\Delta t^2) + O(\Delta x^4)$ , in the special case,  $O(\Delta x^6) + O(\Delta x^2 \Delta t^2) + O(\Delta t \Delta x^4) + O(\Delta t^3)$  can be reached by particularly choosing the non-negative parameters. Finally, it is convenient that these schemes can be solved by double sweeping method and Gauss-Seidel iteration method.