

Структурата на матрицата на коравина зависи от номерацията. В комерсиалните програмни системи, реализиращи МКЕ, се прилагат специализирани алгоритми за преномерация. Когато системата от линейни уравнения се решава с помощта на пряк метод, целта най-често е да се минимизират ширината на лентата или профила на матрицата. В разгледания пример ненулевите елементи са разположени в лента с ширина 11, която включва главния диагонал и 5 кодиагонала над и под него.

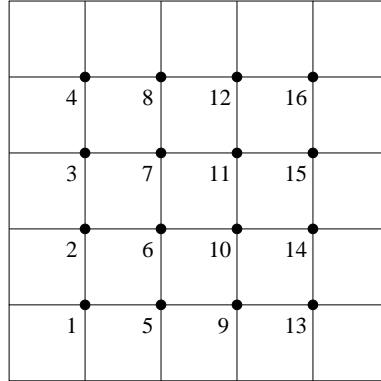
$$A = \left[\begin{array}{cccc|cccc|cc} 4 & -1 & & & -1 & & & & & & \\ -1 & 4 & -1 & & & -1 & & & & & \\ & -1 & 4 & -1 & & & -1 & & & & \\ & & -1 & 4 & & & & -1 & & & \\ \hline -1 & & & & 4 & -1 & & & -1 & & \\ & -1 & & & -1 & 4 & -1 & & & -1 & \\ & & -1 & & & -1 & 4 & -1 & & & \\ & & & -1 & & & -1 & 4 & & & \\ \hline & & & & -1 & & 4 & -1 & & -1 & \\ & & & & & -1 & & -1 & 4 & -1 & \\ & & & & & & -1 & & -1 & 4 & -1 \\ \hline & & & & & & -1 & & 4 & -1 & \\ & & & & & & & -1 & 4 & -1 & \\ & & & & & & & -1 & & -1 & 4 & -1 \\ & & & & & & & & -1 & & -1 & 4 \end{array} \right] \quad (2.2)$$

Нека разгледаме моделната задача

$$-\Delta u = - \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial x_2^2} \right) = f$$

в единичния квадрат $\Omega = (0, 1) \times (0, 1)$ и условия на Дирихле върху границата $\Gamma = \partial\Omega$. Триангулацията \mathcal{T} е построена върху равномерна правоъгълна мрежа със стъпка $h = 1/(n+1)$. Една естествена номерация е по вертикални линии от мрежата, както е показано на Фиг. 2.

Матрицата на коравина за моделната задача има следната блочна струк-



Фигура 2: Моделна задача в единичния квадрат.

тура:

$$A = \begin{bmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & & & & & \\ A_{2,1} & A_{2,2} & A_{2,3} & & & & \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \\ & & & A_{i,i-1} & A_{i,i} & A_{i,i+1} & \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \\ & & & & & & A_{n,n-1} & A_{n,n} \end{bmatrix} \quad (2.3)$$

Тя се записва съкратено във вида

$$A = \text{block_tridiag}(A_{i,i-1}, A_{i,i}, A_{i,i+1}),$$

където $A_{i,i} = \text{tridiag}(-1, 4, -1)$ и $A_{i,i-1} = A_{i,i+1} = -I$ са блокове с размерност $n \times n$. Тридиагоналните блокове $A_{i,i}$ съответсват на една вертикална линия от мрежата.

Забележка 2.1 С точност до умножение с константа, същата матрица се получава, ако за численото решаване на моделната задача е приложен метод на крайните разлики (МКР), където операторът Δu е апроксимиран по 5-точков шаблон кръст. При много по-общи предположения, матриците които се получават по МКЕ и МКР имат аналогична структура и свойства.

2.2 Свойства на матрицата на коравина.

Лема 2.1 *Матрицата на коравина е симетрична.*

Доказателство. От определението на матрицата на коравина пряко следват равенствата

$$a_{ij} = a(\phi_i, \phi_j), \quad a_{ji} = a(\phi_j, \phi_i)$$

и следователно

$$a_{ij} = \int_{\Omega} \sum_{k,l=1}^2 p_{kl} \frac{\partial \phi_i}{\partial x_k} \frac{\partial \phi_j}{\partial x_l} d\Omega = \int_{\Omega} \sum_{k,l=1}^2 p_{lk} \frac{\partial \phi_j}{\partial x_l} \frac{\partial \phi_i}{\partial x_k} d\Omega = a_{ji}$$

с което лемата е доказана. ■

Лема 2.2 *Матрицата на коравина е положително определена.*

Доказателство. Нека $\mathbf{v} = \{\mathbf{v}_i\}_{i=1}^N \neq \mathbf{0}$ е произволен N -мерен вектор и нека $v_h \in \mathcal{V} \subset H_0^1$ е съответната му в МКЕ на части линейна функция, т.е.

$$v_h = \sum_{i=1}^N \mathbf{v}_i \phi_i$$

Тогава

$$\mathbf{v}^T \mathbf{A} \mathbf{v} = (\mathbf{A} \mathbf{v}, \mathbf{v}) = \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^2 p_{ij} \frac{\partial v_h}{\partial x_i} \frac{\partial v_h}{\partial x_j} d\Omega.$$

От положителната определеност на коэффициентната матрица $[p_{ij}]_{i,j=1}^2$ следва неравенството

$$\int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^2 p_{ij} \frac{\partial v_h}{\partial x_i} \frac{\partial v_h}{\partial x_j} d\Omega \geq C \int_{\Omega} \left(\left[\frac{\partial v_h}{\partial x_1} \right]^2 + \left[\frac{\partial v_h}{\partial x_2} \right]^2 \right) d\Omega.$$

Тук прилагаме неравенството на Стеклов

$$\int_{\Omega} \left(\left[\frac{\partial v_h}{\partial x_1} \right]^2 + \left[\frac{\partial v_h}{\partial x_2} \right]^2 \right) d\Omega \geq C \int_{\Omega} v_h^2 d\Omega,$$

което е в сила за всяка функция от $H_0^1(\Omega)$. Следователно

$$\mathbf{v}^T \mathbf{A} \mathbf{v} > 0, \quad \forall \mathbf{v} \neq \mathbf{0},$$

с което лемата е доказана. ■

Забележка 2.2 Тук, както и в други подобни доказателства, означаваме с $C > 0$ обобщена положителна константа, която не зависи от параметъра на мрежата h или, което е еквивалентно, от размерността на дискретната задача N .

2.3 Спектрално число на обусловеност.

Дефиниция 2.1 Число на обусловеност на обратимия оператор A относно нормата $\|\cdot\|$ наричаме отношението

$$\kappa(A) = \frac{\|A\|}{\|A^{-1}\|}.$$

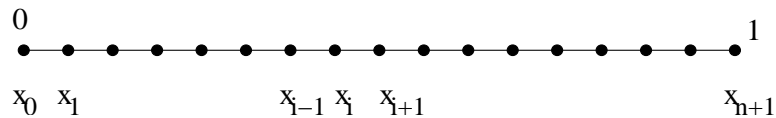
Дефиниция 2.2 Нека A е симетрична и положително определена матрица. Спектрално число на обусловеност на A наричаме

$$\kappa(A) = \frac{\lambda_{max}}{\lambda_{min}},$$

където с λ_{max} и λ_{min} са означени максималното и минимално собствени числа на A .

В настоящия курс ще предполагаме по подразбиране, че числото на обусловеност съответства на спектралната норма на симетричната и положително определена матрица A .

Нека отново разгледаме моделната задача. Тук ще намерим в явен вид собствените числа на матрицата на коравина и ще получим оценка за нейното число на обусловеност.



Фигура 3: Едномерна задача, $h = 1/(n + 1)$.

Най-напред ще пресметнем собствените числа и собствените функции на едномерната задача

$$L_{\bar{x}\bar{x}}\mathbf{u} = \lambda\mathbf{u}, \tag{2.4}$$

където с $L_{\bar{x}x}$ е означена триточковата диференчна апроксимация на оператора $L = -u''(x)$ при нулеви гранични условия и равномерна мрежа ω_h със стъпка $h = 1/(n + 1)$ (виж Фиг. 3). Спектралната задача (2.4) се записва по-подробно във вида:

$$-\frac{u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}}{h^2} = \lambda u_i \quad i = 1, 2, \dots, n$$

и гранични условия $u_0 = u_{n+1} = 0$. Следователно

$$u_{i-1} + u_{i+1} = 2\left(1 - \frac{h^2\lambda}{2}\right)u_i$$

Нека положим u_i във вида $u(x_i) = \sin \alpha x_i$. Прилагаме тригонометричните формули

$$\sin \alpha + \sin \beta = 2 \sin \frac{\alpha + \beta}{2} \cos \frac{\alpha - \beta}{2}, \quad 1 - \cos 2\alpha = 2 \sin^2 \alpha.$$

Така получаваме

$$\sin \alpha(x_i + h) + \sin \alpha(x_i - h) = 2 \sin \alpha x_i \cos \alpha h$$

и

$$2 \sin \alpha x_i \cos \alpha h = 2\left(1 - \frac{h^2\lambda}{2}\right) \sin \alpha x_i.$$

Следователно

$$\lambda = \frac{2}{h^2}(1 - \cos \alpha h) = \frac{4}{h^2} \sin^2 \frac{\alpha h}{2}.$$

От граничното условие $u(1) = \sin \alpha = 0$ намираме n стойности на параметъра $\alpha = k\pi$, $k = 1, 2, \dots, n$, на които съответстват n различни собствени числа и собствените вектори

$$\lambda_k = \frac{4}{h^2} \sin^2 \frac{k\pi h}{2}, \quad k = 1, 2, \dots, n$$

$$\Phi_k = \{\phi_k^i\}_{i=1}^n = \{\sin k\pi i h\}_{i=1}^n.$$

Нека се върнем към двумерната моделна задача. Непосредствено се проверява, че $\Phi_{kl} = \{\Phi_k(x)\Phi_l(y)\}_{k,l=1}^n$ са собствените функции на матрицата на коравина A . Това следва от равенствата

$$\begin{aligned} \frac{1}{h^2} A \Phi_k(x) \Phi_l(y) &= \Phi_l(y) L_{\bar{x}x} \Phi_k(x) + \Phi_k(x) L_{\bar{y}y} \Phi_l(y) \\ &= \frac{4}{h^2} \sin^2 \frac{k\pi h}{2} \Phi_k(x) \Phi_l(y) + \frac{4}{h^2} \sin^2 \frac{l\pi h}{2} \Phi_k(x) \Phi_l(y). \end{aligned} \tag{2.5}$$

От (2.5) получаваме в явен вид представяне на собствените числа на матрицата A

$$\lambda_{kl} = 4 \left(\sin^2 \frac{k\pi h}{2} + \sin^2 \frac{l\pi h}{2} \right), \quad k, l = 1, 2, \dots, n$$

и съответно

$$\lambda_{min} = 8 \sin^2 \frac{\pi h}{2}, \quad \lambda_{max} = 8 \sin^2 \frac{n\pi h}{2}.$$

Следователно

$$\kappa(A) = \left(\frac{\cos^2 \frac{\pi h}{2}}{\sin^2 \frac{\pi h}{2}} \right) = \frac{4h^{-2}}{\pi^2} \cos^2 \frac{\pi h}{2} \left(\frac{\left(\frac{\pi h}{2} \right)^2}{\sin^2 \frac{\pi h}{2}} \right) = O(h^{-2}) = O(N).$$

Забележка 2.3 *Получената оценка*

$$\kappa(A) = O(h^{-2}) = O(N)$$

има фундаментален характер. Тя е в сила при много общи предположения за матриците на коравина, които се получават при дискретизация на елиптични гранични задачи от втори ред по МКЕ или за съответните матрици получени по МКР.