

ОРТОГОНАЛЬНЫЕ ПРЕОБРАЗОВАНИЯ ОСЕСИММЕТРИЧНЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНО - РАЗНОСТНЫХ СХЕМ¹

В.А. Коробицын

Томский государственный университет.

Методом базисных операторов построены согласованные осесимметричные разностные аппроксимации дифференциальных операторов векторного и тензорного анализа в криволинейных координатах. Они получены как преобразование базисных аппроксимаций в осесимметричной прямоугольной системе. Такой подход конструирует осесимметричные полностью консервативные дифференциально - разностные схемы механики сплошной среды в переменных Лагранжа, у которых законы сохранения соответствуют непрерывному случаю и сохраняются сферические симметрии решений.

1. Настоящая работа находится в русле идей наиболее полного отражения численной схемой дифференциальной модели исследуемого явления. Конструирование эффективных разностных схем, основанное на требовании наследования широкого спектра свойств аппроксимируемой системы дифференциальных уравнений в частных производных, достигло существенных результатов. Данная работа открывает подход к конструированию эффективных разностных схем в криволинейных координатах основываясь на разностной схеме в декартовой системе координат. Такое развитие численного анализа основано на идее Ю.И. Шокина и Н.Н. Яненко [1] «о преобразовании разностных схем (при преобразовании координат) хорошо зарекомендовавших себя в декартовой системе координат». Основное преимущество этого пути заключается в возможности использования в криволинейных координатах работоспособных, полностью консервативных разностных схем в прямоугольных координатах.

Задача состоит в том чтобы, применяя эквивалентные пространственные преобразования, воспроизвести в криволинейных координатах (q_1, q_2) разностные схемы, сохранив имеющиеся законы сохранения и другие полезные свойства родительской схемы. Эта идея реализуется с помощью метода базисных операторов [2], [3]. Дискретные операции векторного и тензорного анализа строятся на основе дискретного элемента площади ячейки. В [2], [3] элемент площади ячейки в

¹ Работа выполнена при финансовой поддержке Российского фонда фундаментальных исследований (грант РФФИ №)

криволинейных координатах представляется в форме произведения аппроксимации функций Ламе на аппроксимацию элемента $dq_1 dq_2$.

В настоящей заметке дискретный элемент площади ячейки определяется в прямоугольных координатах и при переходе к криволинейным координатам преобразуется эквивалентным образом. Рассмотрены преобразования согласованных дискретных аппроксимаций первых производных по пространственным переменным, при переходе от осесимметричной прямоугольной системы координат к произвольной осесимметричной криволинейной ортогональной системе. Преобразованные аппроксимации первых производных, в рамках метода базисных операторов, приводят к формализованной системе дискретных операций векторного и тензорного анализа произвольного порядка аппроксимации для широкого класса косоугольных сеток. Устанавливается возможность сохранения, у этих дискретных операций, симметрий присущих системам координат.

Эти результаты применяются для конструирования полностью консервативных дифференциально-разностных схем газовой динамики в лагранжевых переменных. Построена осесимметричная, полностью консервативная разностная схема, сохраняющая сферическую, эллипсоидальную и пр., симметрию течений.

2. Будем рассматривать аппроксимацию на плоскости системы дискретных операций векторного и тензорного анализа для широкого класса косоугольных лагранжевых сеток. В области Q осесимметричных декартовых прямоугольных координат $(x_1, x_2) \equiv (r, z)$, как эйлеровых переменных, обычным образом вводятся невырожденные косоугольные подвижные сетки Ω_h, ω_h : ячеек $\Omega \in \Omega_h$ и узлов $\omega \in \omega_h$, топологически эквивалентные прямоугольным сеткам ячеек и узлов в прямоугольнике [4] $Q^0 \in \mathbf{R}^2(a^1, a^2)$. Γ_h – граничные узлы сетки ω_h . Для аппроксимации разностных производных в окрестности граничных узлов считаем, что сетки соответствующим образом продолжены за пределы граничных узлов, а значения функций экстраполированы на это продолжение с учетом граничных условий и порядка аппроксимации.

С каждой ячейкой свяжем узлы, которые геометрически примыкают к ячейке, и участвуют в аппроксимации производной первого порядка со значением в ячейке. Соответственно каждому узлу соответствуют ячейки, которые участвуют в аппроксимации производной первого порядка со значением в узле. Зафиксируем шаблон узлов $\omega(\Omega) \subset \omega_h$ ячейки $\Omega \in \Omega_h$, как подмножество узлов участвующих в задании дискретного (разностного) линейного оператора производной первого порядка

∇_{Ω_i} в этой ячейке. Шаблоны узлов порождают согласованные шаблоны ячеек $\Omega(\omega) \subset \Omega_h$, как однородное подмножество ячеек, связанных с узлом $\omega \in \omega_h$, участвующих в задании разностного линейного оператора производной первого порядка ∇_{ω_i} в этом узле. Пусть геометрическое соседство совпадает с аппроксимационным, так что сетки согласованы посредством шаблонов разностных операторов. Характерный пример таких сеток – шахматные сетки узлов и центров ячеек. Аппроксимация площади каждой ячейки определяется формулой $S_\Omega = S_\Omega(x_1, x_2), (x_1, x_2) \in \omega(\Omega)$ на шаблоне ячейки, аналогично для узла $S_\omega = S_\omega(x_1, x_2), (x_1, x_2) \in \Omega(\omega)$. Множество сеточных функций будем обозначать символами H_ω, H_Ω , индекс задает область определения: в узлах или ячейках. Множества векторных сеточных функций на соответствующих сетках обозначаем $\mathbf{H}_\omega, \mathbf{H}_\Omega$. Стандартным образом вводится скалярное произведение $\mathbf{W} \cdot \mathbf{U} = W_{x_1} U_{x_1} + W_{x_2} U_{x_2} \in H_\omega$ двух дискретных векторов $\mathbf{W} = \{W_{x_1}, W_{x_2}\} \in \mathbf{H}_\omega, \mathbf{U} \in \mathbf{H}_\omega$,

Таким образом, введенные согласованные сетки порождают дискретные операторы первых производных $\nabla_{\Omega_i} : H_\omega \rightarrow H_\Omega; \nabla_{\omega_i} : H_\Omega \rightarrow H_\omega, i = 1, 2$, связанные между собой условием согласования в виде формулы суммирования по частям [2-4]

$$\sum_{\Omega'_h} S_\Omega \varphi \nabla_{\Omega_i} \psi + \sum_{\omega'_h} S_\omega \psi \nabla_{\omega_i} \varphi = \sum_{\Gamma'_h} \langle \psi \varphi \nu_i l \rangle_0, i = 1, 2. \quad (1)$$

здесь $\Omega'_h \subseteq \Omega_h, \omega'_h \subseteq \omega_h$ - произвольные связные согласованные сеточные подобласти, Γ'_h - соответствующие им граничные узлы, ν_i, l - аппроксимация компоненты внешней нормали и длины граничного элемента, $\langle \cdot \rangle$ оператор усреднения на граничном элементе. Формула (1) является аналогом формулы интегрирования по частям

$$\iint_Q dQ \varphi \partial \psi / \partial x_i + \iint_Q dQ \psi \partial \varphi / \partial x_i = \oint_{\partial Q} \varphi \psi \nu_i ds, i = 1, 2.$$

Дискретные операторы имеют представление

$$\nabla_{\Omega_i} \psi = S_\Omega^{-1} \sum_{\omega(\Omega)} \frac{\partial S_\Omega}{\partial x_{i\omega}} \psi_\omega, H_\omega \rightarrow H_\Omega, \nabla_{\omega_i} \varphi = -S_\omega^{-1} \sum_{\Omega(\omega)} \frac{\partial S_\Omega}{\partial x_{i\omega}} \varphi_\Omega, H_\Omega \rightarrow H_\omega, \quad (2)$$

основанное на инвариантном выражении площади ячейки S_Ω , и удовлетворяют необходимому условию аппроксимации. Операторы (2) действуют в пространствах сеточных функций $H_\omega, H_\Omega, \mathbf{H}_\omega, \mathbf{H}_\Omega$ заданных на сетках на плоскости, и аппроксимируют дифференциальные операторы $\partial / \partial x_i$.

3. Расширим размерность пространств, в которых действуют эти операторы: функции из пространств $H_\omega, H_\Omega, \mathbf{H}_\omega, \mathbf{H}_\Omega : H \equiv H(x_1, x_2)$, которые первоначально определены на плоскости, расширим на третье измерение с условием осесимметричности рассматриваемых функций из этих пространств. При этом изменится мера пространства, в качестве которой выступит объем пространственной ячейки, полученный вращением плоской ячейки площадью S вокруг оси симметрии x_2 на угол в один радиан. Объем ячейки V раствором в один радиан аппроксимируем формулой $V_\Omega = S_\Omega r_\Omega$ - произведением площади $S_\Omega(x_1, x_2)$ ячейки на осесимметричную функцию радиуса центра ячейки $r_\Omega \equiv x_1, r_\Omega \in H_\Omega(x_1, x_2) \equiv H_\Omega(r, z)$. Осесимметричный линейный дискретный оператор дивергенции зададим с помощью соотношения $dV/dt = VDIV\mathbf{W} \equiv V(D_1W_r + D_2W_z), \{W_r, W_z\} \equiv \mathbf{W} = d\mathbf{r}/dt, \mathbf{r} \equiv \{r, z\}$. При конкретном задании радиуса ячейки [2] $r_\Omega = \lambda \nabla_{\Omega 1} r^2/2 + (1-\lambda) \nabla_{\Omega 2} rz$, этот оператор приобретает вид

$$D_i \psi = V_\Omega^{-1} \sum_{\omega(\Omega)} \frac{\partial V_\Omega}{\partial x_{i\omega}} \psi_\omega, H_\omega \rightarrow H_\Omega, i=1,2, \quad (3)$$

а дискретный оператор

$$G_i \varphi = -V_\omega^{-1} \sum_{\Omega(\omega)} \frac{\partial V_\Omega}{\partial x_{i\omega}} \varphi_\Omega, H_\Omega \rightarrow H_\omega \quad (4)$$

согласован посредством формулы суммирования по частям

$$\sum_{\Omega_h} V_\Omega \varphi D_j \psi + \sum_{\omega_h} V_\omega \psi G_j \varphi = \sum_{\Gamma_h} \langle \psi \varphi \nu_j l \rangle_1, j=1,2; \quad (5)$$

Соотношения (1)-(5), вместе с сеточными кривыми, поверхностями, пространствами, дискретными операторами D_i, G_i , определяют начала дискретной геометрии цилиндрического пространства, являясь также аппроксимацией соответствующих элементов непрерывных геометрических построений. И помимо аппроксимации, необходима сходимость дискретных элементов к непрерывным элементам на последовательности невырожденных сгущающихся сеток.

4. Пусть система осесимметричных ортогональных криволинейных координат (q_1, q_2) на плоскости меридионального сечения (r, z) задана обратимым преобразованием $q_i = q_i(r, z), i=1,2$. Ставим задачу перехода от осесимметричной прямоугольной системы координат к произвольной осесимметричной криволинейной ортогональной системе.

Запишем производную по времени $dV_{\Omega} / dt = \sum_{\omega(\Omega)} \frac{\partial V}{\partial x_{\alpha}} \frac{\partial x_{\alpha}}{\partial q_{\beta}} \dot{q}_{\beta} = V_{\Omega} D_{\alpha} \left(A_{\beta}^{-1} W_{\beta} \frac{\partial x_{\alpha}}{\partial q_{\beta}} \right)$. Здесь

$W_{x_{\alpha}} = A_{\beta}^{-1} W_{\beta} \frac{\partial x_{\alpha}}{\partial q_{\beta}}$, $W_i = A_i \dot{q}_i$ - физическая компонента вектора \mathbf{W} скорости материального

узла $\omega \in \omega_h$, $A_i \in H_{\omega}$, $\tilde{A}_i \in H_{\Omega}$ - аппроксимации функций Ламе

$H_i, i = 1, 2; H'_1 = H_2, H'_2 = H_1$. (Суммирование по повторяющемуся греческому индексу

$\alpha, \beta, \dots = 1, 2$). Оператор $D_{q_i}^k W_i = D_{\beta} \left(A_i^{-1} W_i \partial x_{\beta} / \partial q_i \right), (i = 1, 2;)$ - дискретный аналог на сетке Ω_h

дифференциального оператора $(H_1 H_2)^{-1} \partial (H_i W_i) / \partial q_i$ в переменных q_i :

$D_{q_{\alpha}}^k W_{\alpha} = \text{DIV } \mathbf{W}$. Введем оператор $G_{q_i}^k = H_i^{-1} \partial / \partial q_i + O(h^N)$, согласованный с

оператором $D_{q_i}^k$ в соответствии с формулой суммирования по частям, для чего в (5)

заменяем ψ на $A_i^{-1} W_i \partial x_j / \partial q_i$, полученные соотношения при $j = 1, 2$ сложим. Получим

$$\sum_{\Omega'_h} V_{\Omega} \varphi D_{q_i}^k W_i + \sum_{\omega'_h} V_{\omega} W_i G_{q_i}^k \varphi = \sum_{\Gamma_h} \langle \varphi W_i \nu_{\beta} (\partial x_{\beta} / \partial q_i) A_i^{-1} l \rangle_1, i = 1, 2. \quad (6)$$

где оператор $G_{q_i}^k \varphi = A_i^{-1} \partial x_{\alpha} / \partial q_i G_{\alpha} \varphi$. Такая запись преобразования компонент вектора

объявляет, что это физические компоненты вектора $\mathbf{GRAD} \varphi = \{G_{q_1}^k \varphi, G_{q_2}^k \varphi\}$, как,

впрочем, и аппроксимация вектора внешней нормали. Соотношения (6) сложим с

$i = 1, 2$. Результатом будет соотношение в векторной записи, подтверждающее

инвариантный вид и согласованность операторов $\text{DIV}, \mathbf{GRAD}$

$$\sum_{\Omega_h} V_{\Omega} \varphi \text{DIV } \mathbf{W} + \sum_{\omega_h} V_{\omega} \mathbf{W} \cdot \mathbf{GRAD} \varphi = \sum_{\Gamma_h} \langle \varphi \mathbf{W} \cdot \mathbf{v} l \rangle_1.$$

5. Построенные базисные дискретные осесимметричные операторы $D_i, G_i, D_i^k, G_i^k \varphi$, определяют векторные и тензорные операторы на двумерных косоугольных сетках для осесимметричных систем криволинейных координат. Для них выполняются квадратурные аналоги интегральных соотношений теорем Грина, Остроградского-Гаусса, Стокса, которые служат подтверждением сохранения у тензорных разностных операторов таких важных свойств как сопряженность и самосопряженность, знакоопределенность. Эти дискретные векторные и тензорные операторы для локальных осесимметричных систем криволинейных координат и квадратурные аналоги интегральных соотношений определяются аналогично [2], через операторы D_i, G_i, D_i^k, G_i^k . Но конструируются последние операторы по различным формулам.

6. Построена, в криволинейных ортогональных координатах, осесимметричная, полностью консервативная дифференциально-разностная 2D схема газовой динамики в лагранжевых переменных, как точный образ схемы в прямоугольной системе координат. Для более полного отражения разностной схемой дифференциальной модели исследуемого явления численный алгоритм должен воспроизводить симметрии, присущие дифференциальной системе уравнений, а именно симметрии решений относительно прямых, кривых, плоскостей и поверхностей. Чтобы двумерная разностная схема воспроизводила одномерный характер течений дискретной среды, необходимо, чтобы дискретные операторы, применяемые в схеме, сохраняли одномерность. Рассматривая поведение операторов $G_i^k \varphi$ на осесимметричной сферической сетке, нетрудно установить, что граничное условие непротекания реализуется путем достройки фиктивных граничных ячеек и продолжения в них сеточных функций. Этот факт показывает возможность выполнения осесимметричными дискретными 2D операторами условий одномерности течений.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Шокин Ю.И. Яненко Н.Н. Метод дифференциального приближения. Применение к газовой динамике. Новосибирск: Наука, 1985. 365 с.
2. Коробицын В.А. Осесимметричные разностные операторы в ортогональной системе координат // Журнал вычисл. матем. и матем. физ. 1989. Т.29, № 11. С.1621-1633.
3. Коробицын В.А. Полностью консервативные осесимметричные разностные схемы в криволинейных ортогональных системах координат// Журнал вычисл. матем. и матем. физ. 1992. Т.32, № 5. С.810-815.
4. Коробицын В.А. Законы сохранения в дискретных моделях сплошной среды // Численные методы механики сплошной среды. 1986. т.17, № 4 С .77-101.

**ORTHOGONAL TRANSFORMATIONS OF AXISYMMETRIC
DIFFERENTIAL - DIFFERENCE SCHEMES**

V.A. Korobitsyn