

Итерационный метод решения задачи Стокса

А.С. Кузиков, С.С. Кузиков

АлтГУ, г. Барнаул

Рассмотрим в прямоугольной области $D = \{(x, y): 0 < x < a, 0 < y < b\}$ с границей Γ задачу Стокса в классической формулировке:

$$-\Delta u + \operatorname{grad} p = f, \operatorname{div} u = 0, u|_{\Gamma} = 0. \quad (1)$$

Здесь задана правая часть – вектор-функция $f = (f^{(1)}(x, y), f^{(2)}(x, y))^T$, а неизвестными являются вектор-функция $u = (v(x, y), w(x, y))^T$ и скалярная функция $p = p(x, y)$, определенная с точностью до константы. Для однозначности p , как правило, предполагают выполненным условие нормировки $\int_D p(x, y) dx dy = 0$.

Задачу (1) будем рассматривать как задачу минимизации функционала $J = \frac{1}{2} \int_D (\operatorname{div} u)^2 dD$ посредством выбора «управления» p .

Показано, что градиент функционала $J' = \operatorname{div} \psi$, $\psi = (\psi_1(x, y), \psi_2(x, y))$, где ψ решение задачи $\Delta \psi = \operatorname{grad} \operatorname{div} u$, $\psi|_{\Gamma} = 0$.

Для отыскания p строится итерационный процесс $p^{n+1} = p^n - \alpha_n \operatorname{div} \psi^n$, $n = 0, 1, \dots$, где итерационный параметр α_n определяется согласно методу скорейшего спуска. Для численного решения задачи предлагается разностная схема с разнесенными узлами для u и p .

Окрестность множеств и свойство решений систем обыкновенных дифференциальных уравнений

В.А. Миненко

АлтГПА, г. Барнаул

Определение 1. Пусть непустое множество A включается в R^n , $\varepsilon > 0$. Тогда множество точек из R^n , расстояния которых до множеств-

ва A меньше ε , называется ε – окрестностью множества A , и обозначается так: $U_\varepsilon A$.

Теорема 1. Если $\{M_\alpha\}$ – семейство непустых множеств из R^n , где α пробегает некоторое множество действительных чисел, то $\bigcup_\alpha U_\varepsilon M_\alpha = U_\varepsilon \bigcup_\alpha M_\alpha$.

Теорема 2. Если K – непустое, компактное множество в R^n , $K \subset D$, где D – открытое, ограниченное множество, то расстояния точек множества K до границы множества D больше некоторого положительного числа.

Рассматривается система

$$\frac{dx_i}{dt} = X_i(t, x_1, \dots, x_n) \quad (i = 1, \dots, n),$$

где $X_i = X_i(t, x_1, \dots, x_n)$ и $\frac{\partial X_i}{\partial x_j}$ ($i, j = 1, \dots, n$) непрерывны на $E = I \times D$

($I = (t, +\infty)$; D – область в R^n).

Или в векторной форме

$$\frac{dx}{dt} = X(t, x).$$

Пусть $x = x(t, x_0, t_0)$ – решение системы, для которого $x(t_0, x_0, t_0) = x_0$, $x_0 \in M$, где $M \subset D$, $t_0 \in I$, определено на $[t_0, t_0 + T]$; $t' \in [t_0, t_0 + T]$. Тогда через $M_{t'}$ обозначим множество $\{x(t', x_0, t_0) : x_0 \in M\}$.

Теорема 3. Если множество M компактно, то $\bigcup_{t'} M_{t'}$, где $t' \in [t_0, t_0 + T]$, компактно.

УДК 517.96

Проблема существования решения задачи для уравнения Пуассона

Г.А. Павлов, Н.А. Абакумова

АГАУ, г. Барнаул

В плоском случае рассматривается задача определения правой части уравнения Пуассона. Приведены примеры неединственности решения задачи, а также теоремы существования решения. В случае уравнения Гельмгольца подобная задача рассматривалась в работах [1, 2] а также в монографии [3, с. 651, с. 675, с. 676].