

1

```
clear;
clear;
close all
```

« FCTS »
 « ... »

1. determine of Input parameters

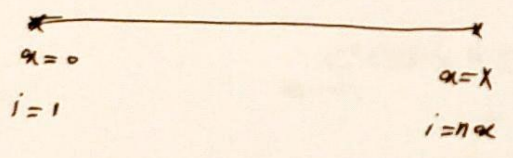
```
X=1.0;
T=1.0;
dx=0.1;
dT=0.001;
Alpha=10;
```

$n_x = \frac{X}{dx} + 1.0 \rightarrow$ *...*
 $n_t = \frac{T}{dt} + 1.0 \rightarrow$ *...*

2. End of this section

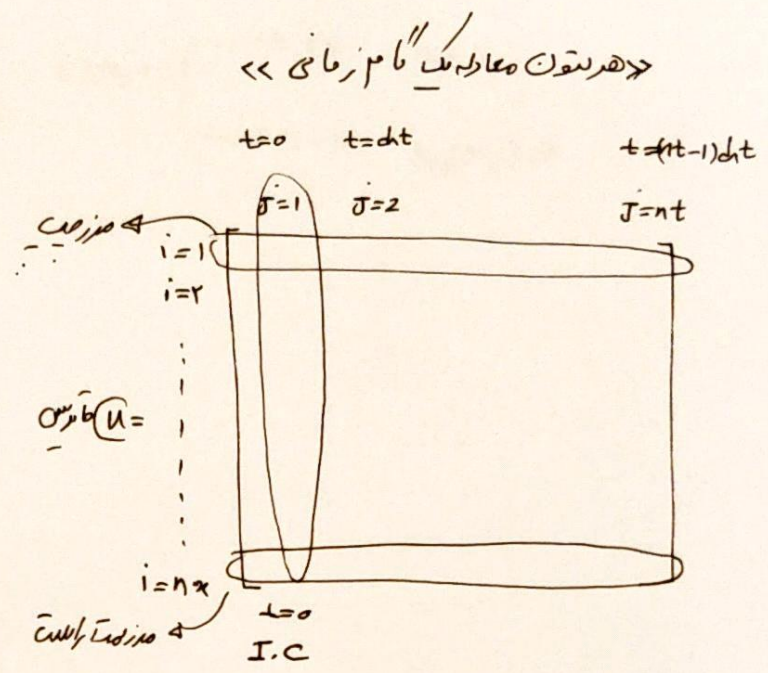
$u = \text{zeros}(n_x, n_t) \rightarrow$ *...*

3. Boundary condition



```
for j=1:n_t
    u(1,j)=0;
end
```

```
for j=1:n_t
    u(n_x,j)=0;
end
```



1. Initial condition

$$C(\alpha, 0) = C_0$$

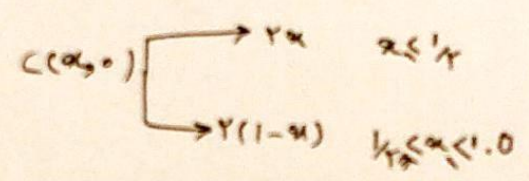
Initial condition

Initial condition

1
0112

```

For i=1, n_x
  C(i,1) = r * x
  x_s = (i-1) * dx
  if x_s < y_d
    C(i,1) = r * x_s
  else
    C(i,1) = r * x * (1 - x_s)
  end
end
  
```



1
0112

```

For i=1, n_x
  C(i,1) = r * x * (i-1) * dx
end
For i= n_x, n_x
  C(i,1) = r * x * (1 - (i-1) * dx)
end
  
```

داده نمره لایه کشته سازی به هر چه می باشد آوردن نام α یا C در

در $C(i,j)$ مقدار C در (i,j) می باشد

$$C_i^{n+1} = r C_{i+1}^n + (1-r) C_i^n + r C_{i-1}^n$$

2. main body of program

```

For j=1, n_t
  for i=1, n_x
    C(i,j) = r * C(i+1,j-1) + (1-r) * C(i,j-1) + r * C(i-1,j-1)
  end
end
  
```

**

ترسیم گراف و نمودار

برای ترسیم گراف می توان ماتریس u را در اسلایس لی بخوده و هر سون آن جداگانه ترسیم نمود و همچنین می توان در خود متلب نیز برای ترسیم گراف را ترسیم نمود.

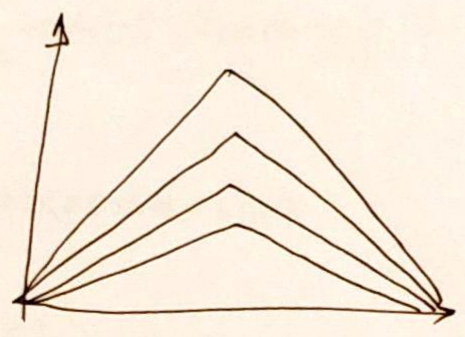
```

For j=1:nt
plot (u(:,j))
title('Ali')
xlabel('x(m)')
ylabel('c(gr/iti)')
hold on
end

```

«هدیه ای با لبه»
 $i=1, n \times$
 $j=1, u(1,1), u(2,1), u(3,1), \dots$

* لبه و درها در جای
 فصلها در یک شکل (10×10)



end

Ex-1

$$C_i^{n+1} = r C_{i+1}^n + (1-2r) C_i^n + r C_{i-1}^n$$

در روش FTCS که یک روش صریح می باشد به کمک یک معادله با همان معادله ۱ توانسیم خطای یا سوئیچ در هر گام را محاسبه کنیم. به این نوع روش ها، روش های صریح یا explicit گفته می شود و نیاز به حل دستگاه معادلات نمی باشد. اما مشکل روش های صریح آن است که در این محدودیت باید ارسا باشند، در طه قبل گفتیم که محدودیت باید ارسا این روش ها $r < 0.5$ مطرح می گردد و این محدودیت در انتخاب نامز زمانی اعمال می گردد.

$$r = \alpha \frac{\Delta t}{\Delta x^2} < 0.5 \rightarrow \Delta t < \frac{0.5 \Delta x^2}{\alpha}$$

$\Delta x = 0.1$
 $\alpha = 1.0$

$$\rightarrow \Delta t < 0.5 \times 0.01 = 0.005$$

برای رفع این محدودیت سراغ روش های implicit

روش (Backward time center space) BTCS :

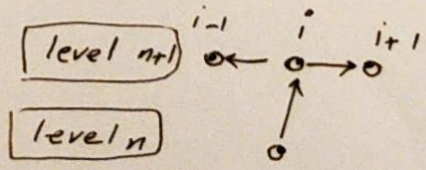
معادله Diffusion $\frac{\partial c}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 c}{\partial x^2}$

$$\frac{C_i^n - C_i^{n-1}}{\Delta t} = \alpha \frac{C_{i-1}^n - 2C_i^n + C_{i+1}^n}{\Delta x^2}$$

← [B.F] ← [C.S] →

برای درک بهتر معادلات و سهولت در رابطیون $(n \rightarrow n+1)$ با اینزن می کنیم :

$$\frac{C_i^{n+1} - C_i^n}{\Delta t} = \alpha \frac{C_{i+1}^{n+1} - 2C_i^{n+1} + C_{i-1}^{n+1}}{\Delta x^2}$$



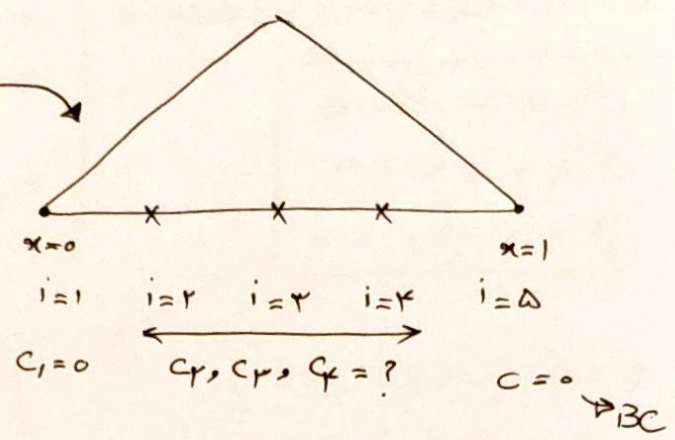
$$\frac{\alpha \Delta t}{\Delta x^2} = r$$

$$r C_{i+1}^{n+1} - (1+2r) C_i^{n+1} + r C_{i-1}^{n+1} = -C_i^n$$

حالا فکر کنید صلاظمی گردد از معادله ۲ به صورت صریح و ساده نمی توان مقدار C_i^{n+1} را محاسبه نمود. و C_i^{n+1} مقدار C_{i+1}^{n+1} و C_{i-1}^{n+1} وابسته کرده است و باستی یک دستگاه معادلات حل گردد.

لذا از روش های ~~معمول~~ فنی اندر محدودیت و مشکل باید ارایه دارند ولی از لحاظ حجم حسابات از بصری سنتی برخوردارند:

در فرض نمائید همان مسائل قبل را به روش BTCs با $n=0/5$ برای خواهم که تمام معادله (۲) را برای $i=1, 2, 3, 4$



تایم $t=0$ (با توجه به B.C.)

$$rC_r^{n+1} - (1+r)C_r^{n+1} + rC_1^{n+1} = -C_r^n \quad i=2$$

$$rC_r^{n+1} - (1+r)C_r^{n+1} = -C_r^n \quad (3)$$

$$i=3.0$$

$$rC_r^{n+1} - (1+r)C_r^{n+1} + rC_r^{n+1} = -C_r^n \quad (4)$$

$$i=4.0$$

$$rC_r^{n+1} - (1+r)C_r^{n+1} + rC_r^{n+1} = -C_r^n$$

$$-(1+r)C_r^{n+1} + rC_r^{n+1} = -C_r^n \quad (5)$$

معادلات ۳، ۴ و ۵ می توان بصورت یک دستگاه معادله ۳ مجهول نوشت:

$$\begin{bmatrix} -(1+r) & r & 0 \\ r & -(1+r) & r \\ 0 & r & -(1+r) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_r^{n+1} \\ C_r^{n+1} \\ C_r^{n+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -C_r^n \\ -C_r^n \\ -C_r^n \end{bmatrix}$$

$[A]$ ماتریس ضرایب $[u_i^{n+1}] = [R]$ بردار مجهولات

* در روش فنی ~~معمول~~ و ~~ساده~~ معادلات بصورت $[A][u] = [R]$ باقی می ماند.

در صورتیکه تعداد نره ها (اندازه) برابر ماتریس A همواره یک ماتریس ۳ قطبی با هم می ماند

$$A = \begin{bmatrix} -(1+2r) & r & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ r & -(1+2r) & r & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r & -(1+2r) & r & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{bmatrix}$$

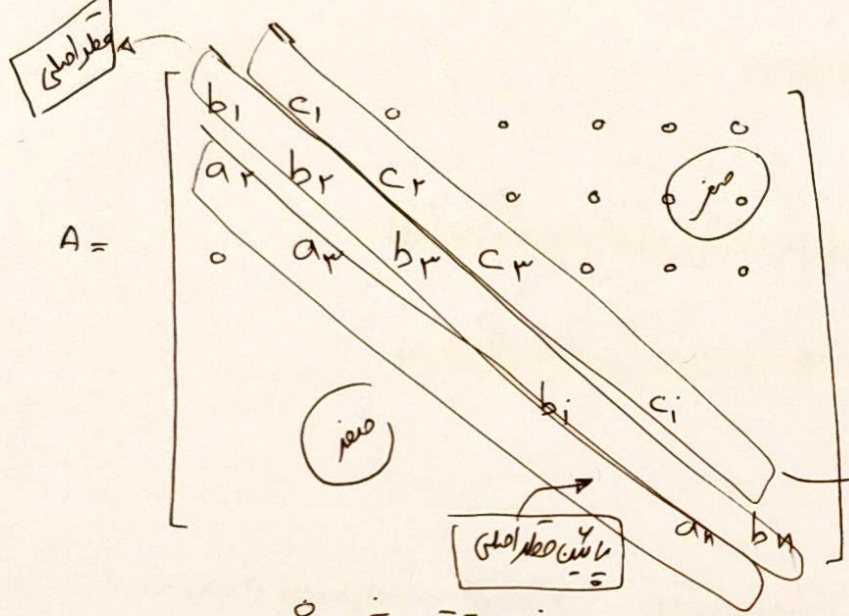
>> ماتریس A همواره یک ماتریس ۳ قطبی می باشد

- ① یک عنصر روی قطر اصلی
- ② " " " " " "
- ③ " " " " " "

>> ماتریس ضرایب در روش BTCS می

ماتریس ۳ قطبی می باشد <<

$$\begin{cases} b_i = -(1+2r) \\ c_i = r \\ a_i = r \end{cases}$$



برای دست یابی به معادلات $[A][u] = [R]$ می توان از روش مستقیم استفاده نمود :

>> طرفین را همزمان با $[A^{-1}]$ می ضرب <<

$$[A]^{-1}[A][u] = [A]^{-1}[R] \rightarrow u = [A]^{-1}[R]$$

اما این روش ، به هیچ عنوان برای حل معادلات عددی توصیه نمی گردد ، بدست آوردن $[A]^{-1}$ در صورتیکه تعداد نره ها زیاد باشد

بسیار زمان بر و غیر اقتصادی است. لذا از روش های بارانمان بالاتر برای دست یابی به معادلات استفاده می کنیم .

>> یکی از این روش ها ، روش گوس می باشد که ضرایب را از ماتریس $[A]$ به ماتریس $[R]$ تبدیل می کند :

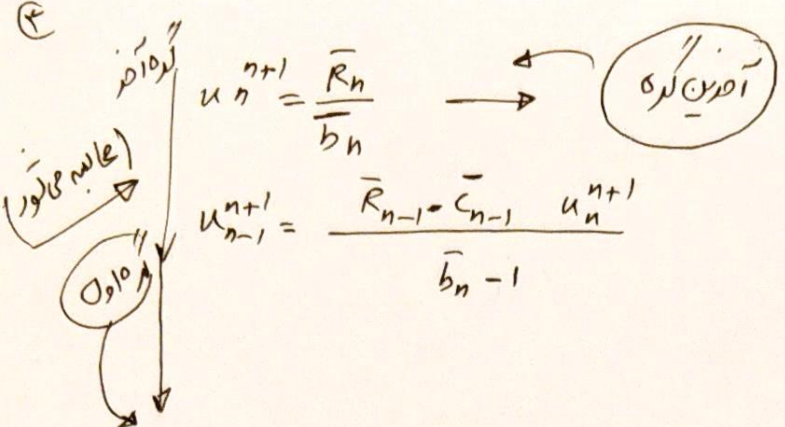
$$[A] \rightarrow [R] = \begin{bmatrix} \bar{b}_1 & \bar{c}_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \bar{b}_2 & \bar{c}_2 & 0 & 0 \\ & & & \ddots & \\ & & & & \bar{b}_n & \bar{c}_{n-1} \\ & & & & & b_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_1^{n+1} \\ \vdots \\ u_n^{n+1} \\ u_n^{n+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R_1^{n+1} \\ \vdots \\ R_n^{n+1} \\ R_n \end{bmatrix}$$

مادر $[A][u] = [R]$ مادر

>> به ازای ماتریس $[A]$ می توانیم معادلات را از آخری که شروع به نوشتن نمودیم

صفت

از گره آخر به سمت گره اول و معادلات حل می شود



* در طبقه آینده

۱- ارباب برنامه FTCS تا روز گذشته برای مثال در کلاس

۲- ارباب برنامه FTCS برای مثال در کلاس

۳- بررسی نحوه حل دستگاه معادلات ۳ قطبی به روش عددی کون و توافق و تفاوت آنها

آموزه: الوریتم و برنامه عددی کون برای حل دستگاه معادلات را به این شکل می نویسیم.

روش فرانت-نیکلسون
Implicit

در روش ضمنی BTCS دارای دقت $(\Delta x^2, \Delta t)$ بود و در روش $\epsilon - Ni$ دقت $(\Delta x^2, \Delta t^2)$ اندازین

این برای این منظور بسته سازی مشتق زمانی در یک زمان $n+1/2$ و صورت زیر را می نویسیم



$$\frac{\partial c}{\partial t} = \frac{c_i^{n+1/2} - c_i^{n-1/2}}{\Delta t} + T.E(\Delta t)^2$$

$$\frac{\partial c}{\partial t} = \frac{(c_i^{n+1} - c_i^n)}{\Delta t}$$

بسته سازی مشتق زمانی

$$\alpha \frac{\partial c}{\partial x} = \frac{\alpha}{\tau} \left(\frac{c_{i+1}^n - c_i^n + c_{i-1}^n}{\Delta x \tau} + \frac{c_{i+1}^{n+1} - c_i^{n+1} + c_{i-1}^{n+1}}{\Delta x \tau} \right)$$

بسته سازی مشتق مکانی

$$\frac{\partial c}{\partial t} = \alpha \frac{\partial c}{\partial x} \rightarrow [A] \begin{bmatrix} b_i & c_i \\ a_i \end{bmatrix}$$

5

(Ex-2) برآورد روش کوانتیلسیون مقدار ماتریس $[A]$ و $[R]$ را بدست آورید.

$$[A][u^{n+1}] = [R]$$