

В.А.Козицький

ОБЕРНЕНА КОЕФІЦІЄНТНА ЗАДАЧА ДЛЯ КВАЗІЛІНІЙНОГО
РІВНЯННЯ ВОЛОГОПЕРЕНОСЕННЯ ТРЕТЬОГО ПОРЯДКУ

Розглянемо задачу визначення пари функцій

 $(u(x,t), \eta(u)) \in C^{2,1}(\bar{Q}_T) \times C^1(R)$, які задовольняють умови:

$$u_{xxt} - Ku_t + (\eta(u)u_x)_x = 0, \quad (x,t) \in Q_T = (0,H) \times (0,T); \quad /1/$$

$$(u_{xt} + \eta(u)u_x)_{x=0} = -\varphi(t), \quad t \in [0,T]; \quad /2/$$

$$u_x(H,t) = 0, \quad t \in [0,T]; \quad /3/$$

$$u(x,0) = u_0(x), \quad x \in [0,H]; \quad /4/$$

$$u(x_0,t) = \beta(t), \quad t \in [0,T], \quad /5/$$

де x_0 - довільна фіксована точка із $(0,H)$.Зробимо припущення: $K = \text{const} > 0$, $u_0(x) \in C^2[0,H]$, $\varphi(t) \in C^1[0,T]$, $u'_0(H) = 0$, $\beta(t) \in C^1[0,T]$, $u_0(x_0) = \beta(0)$, $\eta(\xi) \in C^1(R)$.

Наближений розв'язок оберненої задачі /1/-/5/ будемо шукати шляхом мінімізації функціоналу нев'язки:

$$I(\eta) = \int_0^T [U(x_0,t) - \beta(t)]^2 dt, \quad /6/$$

де $U(x,t)$ розв'язок прямої задачі /1/-/4/. Для розв'язання оберненої задачі в екстремальній постановці /1/-/4/, /6/ використаємо градієнтний метод оптимізації [2], що потребує, в свою чергу, розв'язання проблеми знаходження градієнта функціоналу $I(\eta)$. Для отримання $\nabla I(\eta)$ скористаємось функціоналом Лагранжа:

$$G(\eta) = I(\eta) + \int_0^T \int_0^H \psi(x,t) [u_{xxt} - Ku_t + (\eta(u)u_x)_x] dx dt, \quad /7/$$

який дає змогу перейти від задачі умовної мінімізації /1/-/4/, /6/ до задачі безумовної мінімізації. У /7/ $\psi(x,t)$ - множник Лагранжа.Нехай δG і δu -прирости G і u , які відповідають приросту $\delta \eta$. Відкинувши члени другого порядку мализни і застосувавши формулу інтегрування частинами, отримаємо для приросту δG

$$\begin{aligned} \delta G = & \int_0^H \int_0^T [-\psi_{xxt} + K \psi_t + (\eta(u) \psi_x)_x + 2(u(x_0, t) - \\ & - \beta(t)) \delta(x - x_0)] \delta u \delta x dt + \int_0^T \int_0^H \psi_x u_x \delta \eta dx dt - \\ & - \int_0^T \left[\psi \left(\eta \frac{\partial}{\partial x} (\delta u) + \frac{\partial^2 \delta u}{\partial x^2} \right) \right]_0^H dt + \int_0^T (\eta \psi_x - \psi_{xt}) \times \\ & \times \delta u|_{x=H} dt + \int_0^H \psi(x, t) \delta u|_0^T dx, \end{aligned}$$

де δx — δ -функція.

Прирівнявши до нуля вирази при δu і взявши до уваги

$$\delta u(x, 0) = 0, \quad x \in [0, H], \quad \frac{\partial}{\partial x} (\delta u(H, t)) = 0, \quad t \in [0, T],$$

$$\left(\eta(u) \frac{\partial \delta u}{\partial x} + \frac{\partial^2 \delta u}{\partial x \partial t} \right)_{x=0} = 0, \quad t \in [0, T],$$

матимемо

$$\delta G(\eta) = \int_0^H \int_0^T \psi_x u_x \delta \eta dx dt, \quad /8/$$

де $u(x, t)$ — розв'язок задачі /1/-/4/: $\psi(x, t)$ — розв'язок спряженої задачі:

$$\psi_{xxt} - K \psi_t - (\eta(u) \psi_x)_x = 2(u(x_0, t) - \beta(t)) \delta(x - x_0); \quad /9/$$

$$\psi_x(0, t) = 0, \quad (\psi_{xt} - \eta(u) \psi_x)_{x=H} = 0, \quad t \in [0, T]; \quad /10/$$

$$\psi(x, t) = 0, \quad x \in [0, H]. \quad /11/$$

Для розв'язання коефіцієнтної оберненої задачі для нелінійного рівняння найчастіше використовують параметричну ідентифікацію [1].

Апроксимацію функції $\eta(u)$ запишемо у вигляді

$$\eta(u) = \sum_{s=1}^M \eta_s \gamma_s(u), \quad /12/$$

де $\gamma = (\gamma_1, \dots, \gamma_M)$ — набір деяких базисних функцій: $\eta = (\eta_1, \dots, \eta_M)$ — вектор із невідомих компонент.

На практиці за базисні функції переважно беруть кубічні B-сплайни.

Нехай

$$y_0 = \max_{(x,t) \in \bar{Q}_T} u(x, t), \quad y_1 = \max_{(x,t) \in \bar{Q}_T} u(x, t).$$

Область визначення $\eta(u) \in [y_0, y_1]$. Розглянемо рівномірну сітку

$$W = \{y_0 + \Delta y \bar{J}, \bar{J} = -2, -1, 0, 1, \dots, M+3, \Delta y = \frac{y_1 - y_0}{M}\}$$

і задамо функцію

$$B_0(\bar{u}) = \frac{1}{6\Delta y^3} [(\bar{u} + 2\Delta y)_+^3 - 4(\bar{u} + \Delta y)_+^3 + 6(\bar{u})_+^3 - 4(\bar{u} - \Delta y)_+^3 + (\bar{u} - 2\Delta y)_+^3],$$

де $\bar{u} = u - y_0$; $(a)_+ = \max\{a, 0\}$.

Зауважимо, що $B_0(\bar{u})$ має властивість

$$B_0(\bar{u}) = \begin{cases} > 0, & |\bar{u}| < 2\Delta y, \\ = 0 & |\bar{u}| \geq 2\Delta y, \end{cases}$$

яка дає змогу істотно спростити числову реалізацію задачі.

У /12/ за базисні функції $\chi_s(u)$ візьмемо кубічні B-сплайни:

$$\chi_1(u) = 2B_0(\bar{u} + \Delta y) + B_0(\bar{u}),$$

$$\chi_2(u) = -B_0(\bar{u} + \Delta y) + B_0(\bar{u}),$$

$$\chi_s(u) = B_0(\bar{u} - s\Delta y), \quad s = \overline{3, M-2}$$

$$\chi_{M-1}(u) = B_0(\bar{u} - (M-3)\Delta y) - B_0(\bar{u} - (M-1)\Delta y),$$

$$\chi_M(u) = B_0(\bar{u} - (M-2)\Delta y) + 2B_0(\bar{u} - (M-1)\Delta y),$$

де $M = m+1$.

Гradientом функції $I(\eta_1, \dots, \eta_M)$ від M змінних буде вектор із компонент:

$$\frac{\partial I}{\partial \eta_s} = \int_0^T \int_0^H \psi_x u_x \eta_s(u) dx dt, \quad s = \overline{1, M}.$$

/13/

де $u(x, t)$ - розв'язок задачі /1/-/4/; $\psi(x, t)$ - розв'язок спряженої задачі /9/-/11/. Таким чином, для знаходження gradientа функціоналу $I(\eta)$ потрібно спочатку розв'язати пряму, потім спряжену задачі і скористатись формулами /12/, /13/.

Ітераційний процес gradientного методу організовують стандартним методом [1, 2], наприклад, методом найшвидшого спуску. В цьому випадку ітераційний процес для знаходження вектора параметрів

$\eta = (\eta_1, \dots, \eta_M)$ будемо за формулою

$$\eta^{n+1} = \eta^n - \alpha_n i'(\eta^n),$$

/14/

$$\text{де } \alpha_n = \min_{\alpha > 0} |(\eta^n - \alpha \dot{\eta}^n)|.$$

Пряму нелінійну задачу /1/-/4/ можна розв'язати методом сіток. У прямокутнику $\{(x,t): 0 \leq x \leq H, 0 \leq t \leq T\}$ будемо сітку $x_i = ih, t_j = j\tau, H = nh, T = p\tau$. Уводимо позначення $u(ih, j\tau) = v_i, u(ih, (j+1)\tau) = u_i$. Апроксимуючи похідні скінченно різницевиими співвідношеннями, отримуємо схему, яка на j по t шарі характеризується системою алгебричних рівнянь:

$$\frac{1}{h} \eta(v_0)(u_1 - u_0) + \frac{1}{\tau h} (u_1 - u_0 - v_1 + v_0) = -\varphi^j.$$

$$K \frac{u_i - v_i}{h} = \frac{1}{h^2} \left[(\eta(v_{i-1}) - \frac{1}{\tau}) v_{i-1} - (\eta(v_{i-1}) + \eta(v_i) - \frac{2}{\tau}) v_i + \right.$$

/15/

$$\left. + (\eta(v_i) - \frac{1}{\tau}) v_{i+1} \right] + \frac{1}{\tau h^2} (u_{i-1} - 2u_i + u_{i+1}),$$

$$u_n = u_{n-1}.$$

$$\text{де } \varphi^j = \varphi(j\tau).$$

Систему /15/ можна розв'язати методом прогонки, якщо врахувати, що при $J=0$; усі v_i відомі з умови /4/. Запишемо рекурентні формули:

$$u_i = \varepsilon_i u_{i+1} + \theta_i, \quad i = \overline{1, n-1},$$

/16/

$$\varepsilon_0 = 1, \quad \theta = \frac{K \varphi^j \tau h - (v_1 - v_0)}{\eta(v_0) + 1},$$

$$\varepsilon_i = [2 + kh^2 - \varepsilon_{i-1}]^{-1}, \quad \theta_i = \frac{\theta_{i-1} + k \tilde{v}_i}{2 + kh^2 - \varepsilon_{i-1} - k},$$

$$v_i = h^2 v_1 + \frac{\tau}{k} \left[(\eta(v_{i-1}) - \frac{1}{\tau}) v_{i-1} - (\eta(v_{i-1}) + \right.$$

$$\left. + \eta(v_i) - \frac{2}{\tau}) v_i + (\eta(v_i) - \frac{1}{\tau}) v_{i+1} \right], \quad i = \overline{1, n-1}.$$

Із урахуванням умови $u_n = u_{n-1}$ та формули /16/ у процесі зворотної прогонки знаходимо u_i . Заміняючи потім значення v_i знайденим значенням u_i на наступному по t шарі /у початковий момент $v_i = v(ih)$. Для практичного знаходження $\psi(x, t)$ спряжену задачу /9/-/11/ перепишемо у такому вигляді:

$$\psi_{xxt} - k\psi_t - \frac{\partial}{\partial x}(\eta(u)\psi_x) = 0, \quad (x, t) \in Q_T; \quad /17/$$

$$\psi_x = (0, t), \quad x \in [0, H]; \quad /18/$$

$$\psi_x(0, t) = 0, \quad (\psi_{xt} - \eta(u)\psi_x)_{x=H} = 0, \quad t \in [0, T]; \quad /19/$$

$$[\psi(x, t)]_{x_0} = 0, \quad [\psi_{xt} - \eta(u)\psi_x]_{x_0} = 2(q(t) - u(x_0, t)) \quad /20/$$

де $[\psi]_{x_0}$ стрибок функції ψ у точці x_0 .

Остання задача може бути розв'язана методом сіток.

Отже, для знаходження пари функцій $\{u(x, t), \eta(u)\}$ ітераційний процес слід будувати таким чином. Функцію $\eta(u)$ апроксимуємо у вигляді /12/. Задамо початкове наближення невідомих параметрів $(\eta_1, \dots, \eta_M)$ і розв'язуємо крайову задачу /1/-/4/. Потім знаходимо розв'язок спряженої задачі /17/-/20/ і на основі формули /13/ визначаємо складові градієнта функціоналу невязки /6/. Далі знаходимо нове наближення невідомих параметрів $(\eta_1, \dots, \eta_M)$ із формули /14/ і процес обчислень повторюємо. Ітераційний процес припиняємо за критерієм невязки.

І. А л и ф а н о в О.М., А р т ю х и н Е.А., Р у м я н -
ц е в С.В. Экстремальные методы решения некорректных задач. М.:
Наука, 1988. 289 с. 2. В а с и л ь е в Ф.П. Численные методы
решения экстремальных задач. М.: Наука, 1988. 545 с.

Стаття надійшла до редколегії 15.12.94