

دانشگاه پیام نور

دانشکده علوم

گروه ریاضی

عنوان پایان نامه (رساله)

اسپلاین درجه شش غیر چند جمله ای برای حل مسائل مقدار مرزی مرتبه پنجم

پایان نامه (رساله) :

برای دریافت درجه کارشناسی ارشد

در رشته ریاضی کاربردی

مؤلف

اعظم گل محمدی

استاد راهنما

دکتر جلیل رشیدی نیا

استاد مشاور

دکتر شهریار فرهمند

فهرست مطالب

| عنوان | صفحه |
|------------|------|
| چکیده..... | چهار |
| مقدمه..... | ۱ |

فصل اول: کلیات و تعاریف

| | |
|-------------------------------------|---|
| ۱- مقدمه..... | ۲ |
| ۱-۲: تعاریف و قضایای مقدماتی..... | ۲ |
| ۱-۳: حل عددی معادلات دیفرانسیل..... | ۳ |
| ۱-۴: تابع اسپلاین..... | ۴ |
| ۱-۵: کاربرد معادلات مرتبه پنجم..... | ۷ |

فصل دوم: حل معادله مقدار مرزی مرتبه پنجم بوسیله اسپلاین درجه شش چندجمله ای

و بررسی همگرایی روش

| | |
|---|----|
| ۲-۱: مقدمه..... | ۱۰ |
| ۲-۲: اسپلاین..... | ۱۱ |
| ۲-۳: تابع اسپلاین درجه شش چندجمله ای..... | ۱۱ |
| ۲-۴: محاسبه خطای روش..... | ۱۸ |
| ۲-۵: همگرایی..... | ۲۳ |
| ۲-۶: حل عددی مسائل..... | ۲۷ |

فصل سوم: حل معادله مقدار مرزی مرتبه پنجم بوسیله اسپلاین درجه شش غیر چندجمله ای

و بررسی همگرایی روش

| | |
|-----------------|----|
| ۳-۱: مقدمه..... | ۳۴ |
|-----------------|----|

۳-۲: تابع اسپلاین درجه شش غیر چندجمله ای و بدست آوردن ضرایب آن..... ۳۵

۳-۳: محاسبه خطای روش..... ۴۶

۳-۴: همگرایی..... ۵۱

۳-۵: حل عددی مسائل..... ۵۵

نتیجه گیری..... ۷۰

مراجع..... ۷۱

چکیده انگلیسی..... ۷۳

فهرست جدولها

جدول (۱-۱-۶-۲)..... ۲۸

جدول (۱-۲-۶-۲)..... ۳۱

جدول (۲-۲-۶-۲)..... ۳۱

جدول (۱-۳-۶-۲)..... ۳۳

جدول (۲-۳-۶-۲)..... ۳۳

جدول (۱-۱-۵-۳)..... ۵۷

جدول (۲-۱-۵-۳)..... ۵۸

جدول (۳-۱-۵-۳)..... ۶۰

جدول (۴-۱-۵-۳)..... ۶۲

جدول (۱-۲-۵-۳)..... ۶۴

جدول (۲-۲-۵-۳)..... ۶۵

جدول (۱-۳-۵-۳)..... ۶۸

سه

٦٨..... جدول (٢-٣-٥-٣)

٦٩..... جدول (٣-٣-٥-٣)

چکیده:

در این پایان نامه به کاربرد اسپلین درجه ششم غیر چند جمله ای برای حل مسائل مقدار مرزی مرتبه پنجم می پردازیم. اساس کار بر مبنای کاربرد اسپلین در مرجع [۱] استوار است. در فصل اول به تعاریف و کلیات اولیه مورد نیاز می پردازیم و در فصل دوم ابتدا به فرمول بندی اسپلین درجه ششم چند جمله ای و آنالیز خطای روش و کاربرد روش حاصله روی مسائل مقدار مرزی می پردازیم و نتایج حاصله را با طول گامهای متفاوت برای مثالهای مورد نظر در جداول آورده ایم. نتایج نشان می دهد که روش حاصله از لحاظ دقت و کاربرد آن در حل مسائل برجسته می باشد. فصل سوم به فرمول بندی اسپلین درجه ششم غیر چند جمله ای و بدست آوردن روابط سازگار مفید اسپلین جهت گسسته سازی مسئله مقدار مرزی مرتبه پنجم اختصاص دارد. فرمول هایی برای شرایط مرزی بدست می آید و همگرایی روش رابحث و بررسی می کنیم. در پایان فصل نیز روشهای حاصله را روی چندین مسئله بکار می بریم و نتایج حاصله را در جدولهایی درج کرده ایم که نشانگر افزایش دقت روش نسبت به سایر روشهای مورد مقایسه دارد. و سرانجام نتیجه گیری کلی آورده شده و لیست مراجعی که مورد استفاده قرار گرفته است آورده شده است.

مقدمه:

حل مسائل مقدار مرزی مرتبه پنجم مورد توجه بسیاری از محققان می باشد و در برخی از علوم، نظیر علوم فنی و مهندسی کاربرد دارد. افراد بسیاری این نوع مسائل را به کمک روشهای متعارف حل کرده اند. در این پایان نامه روشی را با استفاده از اسپلاین درجه شش غیر چند جمله ای ارائه کرده ایم که در مقایسه با روشهای ذکر شده، از تقریب بهتری برخوردار است. همچنین این روش با در نظر گرفتن مقادیر متفاوت برای پارامترهای مدل، همگرا از مرتبه دوم و چهارم است.

فصل اول:

۱-۱ مقدمه:

در این فصل، بعضی از تعاریف و مفاهیمی که در این پایان نامه مورد استفاده قرار گرفته است را معرفی می کنیم. کلیات و تعاریف اسپلاین در این فصل از مرجع [۲] و [۳] آورده شده است. برای مطالعه بیشتر می توان به آن مراجعه کرد.

۱-۲ تعاریف و قضایای مقدماتی:

معادله دیفرانسیل: هر رابطه ای که شامل متغیر یا متغیرهای مستقل و تابع وابسته و یا مشتقات مراتب مختلف آن باشد، را یک معادله دیفرانسیل می نامیم. اگر رابطه شامل یک متغیر مستقل باشد، آن را یک معادله دیفرانسیل معمولی می گویند و اگر شامل بیش از یک متغیر مستقل باشد، آن را یک معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی می خوانیم.

معادله دیفرانسیل معمولی مرتبه n : شکل کلی یک معادله دیفرانسیل معمولی از مرتبه n به صورت زیر است:

$$f(x, y, y', y'', \dots, y^{(n)}) = 0$$

منحنی هموار:

تابع f را هموار گوئیم هرگاه مشتق آن پیوسته باشد. از نقطه نظر درونیابی، همواری به معنی آن است که با تعداد کمی نقطه درونیابی بتوانیم تقریب مناسبی از منحنی مفروض به دست آوریم.

نرم ماتریسی:

نرم یک ماتریس تابعی حقیقی از فضای $R^{n \times n}$ به R با خواص زیر است:

$$۱) \|A\| > 0$$

$$۲) \|A\| = 0 \Leftrightarrow A = 0$$

$$۳) \|\alpha A\| = |\alpha| \|A\|$$

$$۴) \|A + B\| \leq \|A\| + \|B\|$$

$$5) \|AB\| \leq \|A\| \|B\|$$

که در آن $A \in R^{n \times n}$ و $\alpha \in R$ هر ماتریس و مقدار دلخواه می باشند.

تابع چند جمله ای تکه ای:

فرض کنید $(\xi_i)_{i=1}^{l+1} := \xi$ دنباله ای اکیدا صعودی از نقاط و k عدد صحیح مثبت باشد. اگر p_1, \dots, p_l دنباله ای از l چند جمله

ای با درجه کمتر از k باشد. آنگاه چند جمله ای تکه ای از درجه k را بصورت زیر تعریف می کنیم:

$$f(x) := p_i(x) \quad \xi_i < x < \xi_{i+1}; \quad i = 1, \dots, l$$

نقاط ξ_i را نقاط شکستگی f نامیده می شوند.

۱-۳ حل عددی معادلات دیفرانسیل:

معادلات دیفرانسیل یکی از مباحث مهم ریاضیات است، که کاربرد فراوانی نیز در سایر علوم فنی و مهندسی دارد. نظریه معادلات

دیفرانسیل شامل وجود جواب و یکتایی جواب و تجزیه و تحلیل معادلات دیفرانسیل و یادگیری فنون و روشهای تحلیلی برای به

دست آوردن جواب می باشد. این کاربرد بسته بندی معادلات انجام می گیرد و نشان داده می شود که دسته خاصی از معادلات رامی

توان به روش تحلیلی حل کرد. اما، دسته زیادی از معادلات دیفرانسیل فراوانی وجود دارند که نمی توان به روش تحلیلی حل

کرد و جواب آنها را به دست آورد. حتی گاهی اوقات، بعضی معادلات دیفرانسیل ساده جوابی بسیار پیچیده دارند. به عنوان مثال

جواب

$$y' = \frac{x+y}{x-y}, \quad y(1)=0$$

که پس از محاسبات زیادی به دست می آید، عبارت است از:

$$\log_e^{(x^2+y^2)} = 2 \operatorname{arctg}\left(\frac{y}{x}\right)$$

که اگر بخواهید به ازای مقدار مفروضی از X مقدار Y را به دست آورید، به زحمت خواهید افتاد. از این رو، استفاده از روشهای

عددی، حتی در مواردی که جواب تحلیلی موجود است، توصیه می شود.

۱-۴ **تابع اسپلاین**: کلمه "تابع اسپلاین" از طرح ابتدایی آن مشتق شده است و آن عبارت است از یک تکه چوب یا فلز نازک بسیار بلند که به هر شکل دلخواه و مورد نظر درمی آید بطوریکه از آن می توان یک منحنی هموار درست کرد. توابع قطعه ای^۱ چند جمله ای^۲ به ویژه توابع اسپلاین^۳، بسیار مشهور هستند. تعریف اسپلاین ابتدا در سال ۱۹۴۶ در مقاله معروف شوئنبرگ^۴ ارائه شده است. از آن زمان تا کنون بطور قابل ملاحظه ای در زمینه های تئوری و کاربردی مورد توجه محققان قرار دارد. کاربرد توابع اسپلاین به مثابه تقریب زدن^۵، درون یابی کردن و برازش کردن منحنی بسیار موفقیت آمیزی باشد. بطور اخص اسپلاین درجه سه^۶ دارای نقش مهمی در تحقیقات کاربردی است، زیرا سهولت در محاسبات، همواری در درون یابی^۷، همگرایی^۸ سریع در تقریب و دارای خواص نرم^۹ حداقل می باشد. در این تحقیق نشان خواهیم داد اسپلاین یک وسیله کارا برای تقریب و درون یابی است. از حدود سال ۱۹۶۰ توابع قطعه ای چند جمله ای به خصوص توابع اسپلاین به سرعت عمومیت پیدا کرده است. در این فصل ابتدا تعریف کلی توابع اسپلاین را ارائه می دهیم سپس اسپلاین درجه شش را مورد بحث قرار خواهیم داد.

تعریف (۱-۴-۱): فرض کنید که:

$$\Delta : a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n = b$$

یک زیر تقسیم از فاصله $[a, b]$ باشد. یک تابع اسپلاین از درجه m با نقاط گره ای x_0, x_1, \dots, x_n ، یک تابع نظیر $s_\Delta(x)$ با خواص زیر است:

۱- در هر زیر $[x_i, x_{i+1}]$ و $0 < i < n$ ، یک چند جمله ای درجه m ام است.

۲- $s_\Delta(x)$ و $(m-1)$ مشتق آن در فاصله $[a, b]$ پیوسته هستند.

^۱ - Piecewise function

^۲ - Polynomial

^۳ - Spline

^۴ - Schoenberg

^۵ - Approximate (approximation)

^۶ - Cubic spline

^۷ - Interpolation

^۸ - Convergence

^۹ - Norm

اگر تابع $s_{\Delta}(x)$ فقط $(m-k)$ مشتق پیوسته داشته باشد. آنگاه k رادقت تعریف می کنیم و معمولاً "تابع رابصورت $s_{\Delta}(m, k)$ نمایش می دهند.

بنابراین تابع اسپلاین، یک تابع چند جمله ای تکه ای است که در شرایط فوق صدق می کند. بطور کلی $s(x)$ در محل برخورد بازه های $(x_i, x_{i+1}), (x_{i-1}, x_i)$ با چند جمله ایهای متفاوت داده می شود و در بسیاری از حالات خاص $s(x)$ تنها با یک چند جمله ای روی کل محور حقیقی تعریف می شود. توجه داریم که بر عکس یک چند جمله ای درون یاب، درجه ی اسپلاین ها با افزایش تعداد نقاط زیاد نمی شود. و در این حالت درجه ثابت می ماند و تعداد تکه ها را افزایش می دهیم .

مزیت توابع اسپلاین : چند جمله ایها اساساً به دلیل خواص ریاضی ساده شان در بسیاری از جاها برای تقریب توابع دیگر مورد استفاده قرار می گیرند. بدیهی است که چند جمله ایهای از درجه بالا زیاد نوسان می کنند و در بسیاری از موارد تقریبهای ضعیفی به وجود می آورند. با انتخاب یک اسپلاین از درجه پایین، تابعی بدست می آوریم که تا حد ممکن هموار باشد، به این معنا که بدون آنکه در حالت کلی یک چند جمله ای باشد، دارای بیشترین پیوستگی باشد.

قضیه مینیمم نرم ۱-۲-۱: شبکه $a = x_1 < x_2 < \dots < x_N = b$ و تابع $f(x)$ را بر بازه $[a, b]$ در نظر بگیرید ، $f(x)$

تابعی دلخواه است و $n-1$ مشتق اولیه آن در a, b موجود می باشد. آنگاه، برای همه ی توابعی چون $g(x) \in k^n(a, b)$ که $f(x)$ را بر Δ ، درون یابی می کند، اسپلاین $S_{\Delta}(f; x)$ از نوع "II"، انتگرال $\int_a^b \{g^{(n)}(x)\}^2 dx$ را مینیمم می کند. اثبات این قضیه در مرجع [۲] می باشد.

قضیه ۱-۲-۲: هر اسپلاین از درجه n با گره های $x_1 < x_2 < \dots < x_k$ ، دارای نمایشی به صورت زیر می باشد:

$$s(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i + \sum_{i=0}^n c_i (x - x_i)_+^n$$

که در آن

$$\begin{aligned} (x - x_i)_+^n &= (x - x_i)^n & x \geq x_i \\ (x - x_i)_+^n &= 0 & x < x_i \end{aligned}$$

اثبات: در هر بازه (x_i, x_{i+1}) و $i = 0, 1, 2, \dots, k$ که $x_0 = -\infty$ و $x_{k+1} = \infty$ یک چند جمله ای از درجه n

می باشد. فرض کنید

$$s(x) = p_i(x) \quad x \in [x_i, x_{i+1}) \quad i = 0, 1, \dots, k$$

که هر $p_i(x)$ یک چند جمله ای از درجه n است.

فرض کنید $p(x) = \sum_{i=0}^n a_i x^i$ چون $p(x) \in C^{n-1}$ ، لذا خواهیم داشت:

$$p^{(r)}(x_1) = p_1^{(r)}(x_1) \quad r = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

این رابطه نتیجه می دهد که

$$p_1(x) = p(x) + c_1(x - x_1)^n$$

و بطور مشابه، داریم:

$$p_1^{(r)}(x_r) = p_r^{(r)}(x_r) \quad r = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

از این رابطه خواهیم داشت:

$$p_r(x) = p_1(x) + c_r(x - x_r)^n$$

و بطور کلی رابطه

$$p_{i-1}^{(r)}(x_i) = p_i^{(r)}(x_i) \quad r = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

نتیجه می دهد که

$$p_i(x) = p_{i-1}(x) + c_i(x - x_i)^n \quad i = 1, 2, \dots, k$$

قضیه ۱-۴-۳: تابع درونیاب اسپلاین های چند جمله ای متناوب از درجه فرد کمتر از N بزرگ شبکه یکنواخت همیشه موجود

است و اسپلاین های چند جمله ای غیر متناوب از درجه زوج کمتر یا مساوی N وجود دارد اگر N بر بازه های شبکه، فرد باشد،

موجود است. اثبات این قضیه در مرجع [۲] می باشد.

قضیه ۱-۴-۴ (سری نویمان):

هر گاه W ماتریسی N بعدی باشد بطوریکه $\|W\| < 1$ در این صورت $I - W$ وارون پذیر است و داریم:

$$(I - W)^{-1} = \sum_{k=0}^{\infty} W^k$$

اثبات: فرض می کنیم $I - W$ وارون پذیر نباشد در نتیجه $(\exists x \neq 0)$ بطوریکه $(I - W)x = 0$ و فرض کنید $\|x\| = 1$

$$(I - W)x = 0 \Rightarrow Ix - Wx = 0 \Rightarrow x = Wx$$

$$1 = \|x\| = \|Wx\| \leq \|W\| \|x\| \leq \|W\| \Rightarrow \|W\| > 1$$

به تناقض می رسیم پس $I - W$ وارون پذیر است.

برای اثبات قسمت دوم نشان می دهیم که دنباله های جزئی $s_n = \sum_{k=0}^n W^k$ به $(I - W)^{-1}$ همگراست.

$$(I - W)s_n = (I - W) \sum_{k=0}^n W^k = (I - W)(I + W + W^2 + W^3 + \dots + W^n) = I - W^{n+1}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (I - W)s_n = \lim_{n \rightarrow \infty} (I - W^{n+1}) = I$$

اگر از طرفین حد بگیریم داریم:

نتیجه می گیریم که:

$$\|(I - W)^{-1}\| \leq \sum_{k=0}^{\infty} \|W^k\| \leq \sum_{k=0}^{\infty} \|W\|^k \leq \frac{1}{1 - \|W\|}$$

۱-۵ کاربرد معادلات مرتبه پنجم در مدل سازی ریاضی سیالات ویزکوالاستیک: [۴, ۵]

اخیراً^۱ تحقیقات زیادی در بررسی و شبیه سازی عددی مدل سازی ریاضی سیالات ویزکوالاستیک^۱ با معادلات دیفرانسیل پیوسته از نوع *Oldroyd - Maxwell* انجام گرفته است. برای بررسی سیالات تراکم ناپذیر^۲، این مدلها ارتباط بالایی با دستگاههای دیفرانسیل جزئی شبه خطی از نوع نیمه بیضوی، نیمه هیپربولیک^۳ دارد. تقریباً^۴ تمام سیالات ویزکوالاستیک غیر بدیهی با چنین مدلهایی بررسی می گردند، که دارای شیب زیادی در سرعت و فشار و جنبش هستند که بحث کردن به وسیله تفاضلات منتهای^۵ و عناصر منتهای^۵ را مشکل می سازد. یا به عبارت دیگر روشهای تفاضلی متعارف را با مشکل مواجه می سازد. همینطور پارامتر

^۱ Viscoelastic flows

^۲ Incompressible flows

^۳ Hyperbolic-elliptic

^۴ Finite difference

^۵ Finite elements

کشسانی، که در این مدل معادلات وجود دارد باعث افزایش اختلال ساختگی^۱ یا نقاط حدی می شود، که به انتخاب فاصله بندی و توابع آزمون^۲ و فرمول بندی مسئله بستگی دارند و افزایش و انباشتگی خطا را به همراه دارد.

در یک فرمول بندی عناصر متناهی ترکیبی، مارشال و کروچت^۳ نشان دادند که حضور نقاط حدی ساختگی می تواند نسبت به یک حد قطعی، از مقادیر بزرگتر پارامتر کشسانی، در صورت استفاده از توابع آزمونی مرتبه بالا اجتناب کنند. این نظریه را با استفاده از توابع آزمونی کلی مرتبه خیلی بالا با فرمول بندی گالرکین طیفی^۴ پیش می بریم. برای این منظور مسئله یک بعدی (مسئله مقدار مرزی دو نقطه ای غیر خطی مرتبه پنجم):

$$(1 + \varepsilon \frac{du}{dx} \frac{d}{dx}) \frac{d^r u}{dx^r} = f \quad (1)$$

که $u = u(x)$, $f = f(\varepsilon; x)$ بر بازه $-\frac{1}{\nu} < X < \frac{1}{\nu}$ تعریف شده اند و u در شرایط مرزی

$$u(\pm \frac{1}{\nu}) = \frac{du}{dx}(\pm \frac{1}{\nu}) = 0 \quad (2)$$

$$\frac{d^r u}{dx^r}(-\frac{1}{\nu}) = c \quad (3)$$

صدق می کند و ε به ترتیب پارامتر کشسانی و مرز جنبش^۵ هستند، در نظر گرفته شده است. معادلات (۲) شرایط مرزی غیرلایه رانشان می دهند. در مرجع [۴] روش های گالرکین طیفی برای حل مسئله (۱) - (۳) بحث شده اند. دو مجموعه توابع آزمونی متعامد مقایسه شده آمد، یکی، توابع بیم^۶ که توابع فرد از عملگر دیفرانسیل مرتبه چهارم است که در (۱) و در شرایط مرزی وابسته (۲) صدق می کند و دیگری چند جمله ایهای چیبیچف^۷ هستند. جزئیات این عملیات برای مسائل خطی مرتبه چهارم در مرجع های [۶] و [۷] یافت می شوند. معادلات جبری خطی - غیر خطی مختلط برای تعیین ضرایب مبتنی بر توابع بیم - گالرکین به آسانی فرمول بندی می گردد. زیرا که انتگرال های حاصله به صورت تحلیلی قابل حل هستند و به آسانی می توان

^۱ Spurious bifurcation

^۲ Trial function

^۳ Marchal & Crochet

^۴ Spectral Galerkin formulation

^۵ Boundary stress

^۶ Beam function

^۷ Chebyshev polynomials

دستگاه حاصله را برای مثالهای عددی مورد مطالعه، وقتی که پارامتر ϵ بسیار کوچک باشد، محاسبه کرد. همان اندازه که سطح غیرخطی^۱ افزایش می یابد، مشکل افزایش می یابد و سرانجام یافتن ریشه های دستگاههای جبری با استفاده از روشهای غیرخطی استاندارد وقتی که عملیاتی کامل از حل مسئله ابتدایی برحسب توابع بیم وجود دارد غیرممکن می شود. در طرف دیگر تقریب چیبچف - گالرکین معادلات جبری ترکیبی برای بسط ضرایب مشکلات بسیار بیشتری برای فرموله کردن دارند زیرا از روابط برگشتی مرتبه بالا برای نمایش مشتقات چند جمله ایهای چیبچف استفاده می شود. پیدا کردن یک ژاکوبین^۲ دقیق برای حل دستگاههای غیرخطی کسل کننده است. با وجود این روش محاسباتی بر اساس روش چیبچف جالب است. در حالتی که $10^{-3} < \epsilon < 10^3$ باشد یافتن ریشه های معادلات جبری برای تعیین ضرایب بدون مشکل خواهد بود. در مرجع [۴] روش طیفی^۳ را با یک مجموعه متفاوت یعنی توابع دیراک^۴ امتحان کرده است و نشان داده است که (۱) به طور دقیق در یک مجموعه انتخاب شده از نقاط هم محلی^۵ صدق می کند. دستگاه غیرخطی از معادلات جبری برای تعیین ضرایب در روش طیفی افزایش می یابد. نتایج عددی در این دو مرجع [۴] و [۵] نشان می دهد که روش چیبچف - هم محلی^۶ تقریب بهتری برای مسئله (۱) در مقایسه با تقریب روش چیبچف - گالرکین^۷ می باشد.

^۱ Level of non-linearity

^۲ Jacobian

^۳ Spectral representation

^۴ Translated Dirac delta function

^۵ Collocation point

^۶ Chebyshev-collocation

^۷ Chebyshev-Galerkin

فصل دوم:

۲-۱ مقدمه:

در این فصل به کاربرد اسپلاین درجه ششم چند جمله ای برای حل مسئله مقدار مرزی مرتبه پنجم

$$y^{(v)} = g(x)y + q(x) \quad (1-2)$$

با شرایط مرزی

$$y(a) = A, y'(a) = A_1, y''(a) = A_2, y(b) = B, y'(b) = B_1$$

که در آن a, b و A, A_1, A_2, B, B_1 مقادیر حقیقی و ثابت و توابع $g(x)$ و $q(x)$ ، توابعی پیوسته بر بازه $[a, b]$ هستند،

می پردازیم. در ابتدا فرمول بندی اسپلاین درجه ششم چند جمله ای و سپس مدل سازی مسئله، بررسی خطای آن و حل مسئله

بیان شده است. در آخر ما کزیمم خطا با روشهای ارائه شده توسط *Khan* [۱۱] و *Fyfe* [۹] با استفاده از توابع اسپلاین چند جمله

ای درجه دوم و *Calgar* [۱۰] با توابع B -اسپلاین درجه ششم مقایسه گردیده است.

این گونه مسائل در مدل سازی ریاضی^۱ سیالات ویز کوالاستیک کاربرد دارند.

در [۴, ۵] دو الگوریتم عددی مبتنی بر روش های گالرکین وهم محلی طیفی بطور مجزا جهت بدست آوردن جواب

عددی این گونه مسائل ارائه گردیده است. اما در این فصل ما به بررسی اسپلاین درجه ششم و کاربرد آن برای مسئله (۱-۲)

می پردازیم.

۲-۲ اسپلین :

ریاضی دانان تلاش می کنند روشی برای حل مسائل ارائه دهند که دقت را افزایش داده و خطا را کاهش دهند یعنی برای حل مسائلی که جواب واقعی ندارند یک جواب تقریبی با بیشترین دقت و کمترین خطا رابه دست آورند. یکی از مشکلات درون یابی با استفاده از چند جمله ای با درجه بالا نوسان آنهاست. این نوسان ممکن است باعث دور شدن چند جمله ای درون یاب از تابع درون یابی شده در بازه مورد نظر شود. یکی از راههای حل این مشکلات عبارت است از تقسیم بازه درون یابی به چند زیر بازه و سپس تشکیل چند جمله ایهای تقریب با درجه پایین روی هر یک از زیر بازه ها، این نوع تقریب را درون یابی تکه ای چند جمله ای می گویند. اغلب پدیده های علمی و مهندسی با انتقال از یک محیط فیزیکی به یک محیط دیگر اندازه گیری می شوند . داده های بدست آمده از این اندازه گیری راتابع تکه ای پیوسته بهتر می توان نمایش داد.

۲-۳ تابع اسپلین درجه شش چند جمله ای:

تعریف ۲-۳-۱: یک تابع اسپلین درجه شش $S_{\Delta}(x)$ که تابع $y(x)$ را در نقاط افرازشده در بازه $[a, b]$ $\Delta: \{a = x_0 < x_1 < \dots < x_{n+1} = b\}$ درونیابی می کند بصورت زیر تعریف می شود:

(۱) بر هر بازه $[x_i, x_{i+1}]$ یک چند جمله ای حداکثر درجه شش است

(۲) مشتقات مرتبه اول تا پنجم آن بر $[a, b]$ پیوسته است

$$i = 0, 1, \dots, N, \quad S_{\Delta}(x_i) = y(x_i) \quad (۳)$$

تابع $S_{\Delta}(x)$ را بر $x \in [x_i, x_{i+1}]$ تعریف می کنیم

$$S_{\Delta}(x) = a_i(x-x_i)^6 + b_i(x-x_i)^5 + c_i(x-x_i)^4 + d_i(x-x_i)^3 + e_i(x-x_i)^2 + f_i(x-x_i) + g_i \quad (۲-۲)$$

$$i = 0, 1, \dots, N+1$$

که $a_i, b_i, c_i, d_i, e_i, f_i, g_i$ ضرایب حقیقی متناهی و k پارامتر آزاد است.

ما بایستی مقادیر ضرایب را تعیین نماییم و به همین منظور شرایط زیر را تعریف می کنیم :

$$\begin{aligned}
 p_i(x_i) &= y_i & , p_i(x_{i+1}) &= y_{i+1} & , p'_i(x_i) &= z_i & , p'_i(x_{i+1}) &= z_{i+1} \\
 p''_i(x_i) &= M_i & , p_i^v(x_i) &= s_i & , p_i^v(x_{i+1}) &= s_{i+1}
 \end{aligned}$$

در نتیجه برای محاسبه ضرایب خواهیم داشت :

$$p_i(x_i) = g_i$$

$$p_i(x_i) = y_i \Rightarrow g_i = y_i$$

$$\begin{aligned}
 p_i(x_{i+1}) &= a_i(x_{i+1} - x_i)^\delta + b_i(x_{i+1} - x_i)^\Delta + c_i(x_{i+1} - x_i)^\epsilon + \\
 & d_i(x_{i+1} - x_i)^\zeta + e_i(x_{i+1} - x_i)^\eta + f_i(x_{i+1} - x_i) + g_i = y_{i+1}
 \end{aligned}$$

$$y_{i+1} = a_i h^\delta + b_i h^\Delta + c_i h^\epsilon + d_i h^\zeta + e_i h^\eta + f_i h + g_i \quad (1)$$

$$p'_i(x_i) = \delta a_i (x - x_i)^\Delta + \Delta b_i (x - x_i)^\epsilon + \epsilon c_i (x - x_i)^\zeta + \zeta d_i (x - x_i)^\eta + \eta e_i (x - x_i) + f_i$$

$$p'_i(x_i) = f_i \Rightarrow f_i = z_i$$

$$p'_i(x_{i+1}) = \delta a_i h^\Delta + \Delta b_i h^\epsilon + \epsilon c_i h^\zeta + \zeta d_i h^\eta + \eta e_i h + f_i, \quad p'_i(x_{i+1}) = z_{i+1}$$

$$\delta a_i h^\Delta + \Delta b_i h^\epsilon + \epsilon c_i h^\zeta + \zeta d_i h^\eta + \eta e_i h + f_i = z_{i+1} \quad (2)$$

$$p'''_i(x) = \zeta \cdot a_i (x - x_i)^\eta + \eta \cdot b_i (x - x_i)^\zeta + \eta \zeta c_i (x - x_i)^\epsilon + \epsilon d_i (x - x_i) + \eta e_i$$

$$p'''_i(x_i) = \eta e_i, \quad p'''_i(x_i) = M_i \Rightarrow e_i = \frac{M_i}{\eta}$$

$$p^v_i(x) = \eta \zeta \cdot a_i (x - x_i) + \eta \zeta \cdot b_i, \quad p^v_i(x_i) = s_i \Rightarrow b_i = \frac{s_i}{\eta \zeta}$$

$$p^v_i(x_{i+1}) = \eta \zeta \cdot a_i (x_{i+1} - x_i) + \eta \zeta \cdot b_i, \quad p^v_i(x_{i+1}) = s_{i+1} \Rightarrow a_i = \frac{(s_{i+1} - s_i)}{\eta \zeta \cdot h}$$

با قرار دادن معلومات در رابطه (2) مقدار c_i به دست می آید .

$$c_i = \frac{-(-\zeta s_i h^\Delta + h^\Delta s_{i+1} - \eta \zeta \cdot M_i h^\zeta - \epsilon \lambda \cdot z_i h - \zeta \epsilon \cdot h z_{i+1} - \eta \zeta \cdot y_i + \eta \zeta \cdot y_{i+1})}{\eta \zeta \cdot h^\zeta}$$

با قرار دادن معلومات در رابطه (1) مقدار d_i به دست می آید .

$$d_i = \frac{(\eta s_i h^\Delta + h^\Delta s_{i+1} - \zeta \epsilon \cdot M_i h^\zeta - \eta \cdot \lambda \cdot z_i h - \zeta \epsilon \cdot h z_{i+1} - \eta \zeta \cdot y_i + \eta \zeta \cdot y_{i+1})}{\zeta \epsilon \cdot h^\zeta}$$

با استفاده از پیوستگی مشتقات دوم و سوم و چهارم در نقطه $x = x_i$ ما روابط زیر را به دست می آوریم:

$$P_{i-1}^{(n)}(x_i) = P_i^{(n)}(x_i)$$

$$i = ۲, ۳, ۴$$

از پیوستگی مشتق دوم داریم:

$$\begin{aligned} P_{i-1}''(x_i) = P_i''(x_i) &\Rightarrow ۳ \cdot a_{i-1}(x_i - x_{i-1})^{\mathfrak{r}} + ۲ \cdot b_{i-1}(x_i - x_{i-1})^{\mathfrak{r}} \\ &+ ۱۲c_{i-1}(x_i - x_{i-1})^{\mathfrak{r}} + ۶d_{i-1}(x_i - x_{i-1}) + ۲e_{i-1} = ۳ \cdot a_i(x_i - x_i)^{\mathfrak{r}} + ۲ \cdot b_i(x_i - x_i)^{\mathfrak{r}} \\ &+ ۱۲c_i(x_i - x_i)^{\mathfrak{r}} + ۶d_i(x_i - x_i) + ۲e_i \Rightarrow ۳ \cdot a_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + ۲ \cdot b_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + ۱۲c_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + \\ &۶d_{i-1}h + ۲e_{i-1} - ۲e_i = \bullet \frac{(s_i - s_{i-1})h^{\mathfrak{r}}}{۲۴} + \frac{s_{i-1}h^{\mathfrak{r}}}{۶} + M_{i-1} - M_i \\ &\frac{(۳s_{i-1}h^{\Delta} - h^{\Delta}s_i + ۱۲ \cdot M_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + ۴۸ \cdot z_{i-1}h + ۲۴ \cdot hz_i + ۱۲ \cdot y_{i-1} - ۷۲ \cdot y_i)}{۲ \cdot h^{\mathfrak{r}}} + \\ &\frac{(۲s_{i-1}h^{\Delta} + h^{\Delta}s_i - ۳۶ \cdot M_{i-1}h^{\mathfrak{r}} - ۱۰۸ \cdot z_{i-1}h - ۳۶ \cdot hz_i - ۱۴۴ \cdot y_{i-1} + ۱۴۴ \cdot y_i)}{۶ \cdot h^{\mathfrak{r}}} = \bullet \end{aligned}$$

نهایتاً" داریم:

$$\frac{h^{\mathfrak{r}}}{۱۲ \cdot} (s_{i-1} + s_i) + (M_{i-1} - M_i) + \frac{۶}{h} (z_i + z_{i-1}) + \frac{۱۲}{h^{\mathfrak{r}}} (y_{i-1} - y_i) = \bullet \quad (۳-۲)$$

از پیوستگی مشتق سوم رابطه ذیل را خواهیم داشت:

$$\begin{aligned} P_{i-1}^{(\mathfrak{r})}(x_i) = P_i^{(\mathfrak{r})}(x_i) &\Rightarrow ۱۲ \cdot a_{i-1}(x_i - x_{i-1})^{\mathfrak{r}} + ۶ \cdot b_{i-1}(x_i - x_{i-1})^{\mathfrak{r}} + ۲۴c_{i-1}(x_i - x_{i-1}) \\ &+ ۶d_{i-1} = ۳ \cdot a_i(x_i - x_i)^{\mathfrak{r}} + ۶ \cdot b_i(x_i - x_i)^{\mathfrak{r}} + ۲۴c_i(x_i - x_i) + ۶d_i \Rightarrow \\ &۱۲ \cdot a_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + ۶ \cdot b_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + ۲۴c_{i-1}h + ۶d_{i-1} - ۶d_i = \bullet \Rightarrow \frac{(s_i - s_{i-1})h^{\mathfrak{r}}}{۶} + \frac{s_{i-1}h^{\mathfrak{r}}}{۲} + \\ &\frac{(-۳s_{i-1}h^{\Delta} - h^{\Delta}s_i + ۱۲ \cdot M_{i-1}h^{\mathfrak{r}} + ۴۸ \cdot z_{i-1}h + ۲۴ \cdot hz_i + ۱۲ \cdot y_{i-1} - ۷۲ \cdot y_i)}{۱ \cdot h^{\mathfrak{r}}} \\ &+ \frac{(۲s_{i-1}h^{\Delta} + h^{\Delta}s_i - ۳۶ \cdot M_{i-1}h^{\mathfrak{r}} - ۱۰۸ \cdot z_{i-1}h - ۳۶ \cdot hz_i - ۱۴۴ \cdot y_{i-1} + ۱۴۴ \cdot y_i)}{۶ \cdot h^{\mathfrak{r}}} = \bullet \end{aligned}$$

$$\frac{(\mathfrak{Z}s_i h^\Delta + h^\Delta s_{i+1} - \mathfrak{Z}\mathfrak{e} \cdot M_i h^\nabla - 1 \cdot 0 \cdot 8 \cdot z_i h - \mathfrak{Z}\mathfrak{e} \cdot h z_{i+1} - 1\mathfrak{f}\mathfrak{f} \cdot y_i + 1\mathfrak{f}\mathfrak{f} \cdot y_{i+1})}{\mathfrak{e} \cdot h^\nabla} = \diamond$$

$$\frac{s_i h^\nabla}{\mathfrak{e}} - \frac{s_{i-1} h^\nabla}{\mathfrak{e}} + \frac{s_{i-1} h^\nabla}{\mathfrak{Z}} - \frac{\mathfrak{Z} s_{i-1} h^\nabla}{1 \cdot 0} - \frac{h^\nabla s_i}{1 \cdot 0} + 1\mathfrak{Z} M_{i-1} + \frac{\mathfrak{f}8 z_{i-1}}{h} +$$

$$\frac{2\mathfrak{f} z_i}{h} + \frac{1\mathfrak{Z} y_{i-1}}{h^\nabla} - \frac{7\mathfrak{Z} y_i}{h^\nabla} + \frac{s_{i-1} h^\nabla}{\mathfrak{Z} \cdot 0} + \frac{h^\nabla s_i}{\mathfrak{e} \cdot 0} - \frac{\mathfrak{e} M_{i-1}}{h} - \frac{18 z_{i-1}}{h^\nabla} - \frac{\mathfrak{e} z_i}{h^\nabla}$$

$$- \frac{2\mathfrak{f} y_{i-1}}{h^\nabla} + \frac{2\mathfrak{f} y_i - s_i h^\nabla}{h^\nabla} + \frac{h^\nabla s_{i+1}}{\mathfrak{e} \cdot 0} - \frac{\mathfrak{e} M_i - 18 z_i}{h} - \frac{\mathfrak{e} z_{i+1}}{h^\nabla} - \frac{2\mathfrak{f} y_i}{h^\nabla} + \frac{2\mathfrak{f} y_{i+1}}{h^\nabla} = \diamond$$

بنابراین داریم:

$$\frac{h^\nabla}{\mathfrak{e} \cdot 0} (\mathfrak{f} s_{i-1} + \mathfrak{Z} s_i - s_{i+1}) + \frac{\mathfrak{e}}{h} (M_{i-1} + M_{i+1})$$

(۴-۲)

$$+ \frac{\mathfrak{e}}{h^\nabla} (\mathfrak{e} z_{i-1} + z_{i+1}) + \frac{2\mathfrak{f}}{h^\nabla} (2 y_{i-1} - y_i - y_{i+1}) = \diamond$$

از پیوستگی مشتق چهارم رابطه ذیل را خواهیم داشت:

$$P_{i-1}^{(\mathfrak{f})}(x_i) = P_i^{(\mathfrak{f})}(x_i) \Rightarrow \mathfrak{Z}\mathfrak{e} \cdot a_{i-1} (x_i - x_{i-1})^\nabla + 1\mathfrak{Z} \cdot b_{i-1} (x_i - x_{i-1}) + 2\mathfrak{f} c_{i-1} =$$

$$\mathfrak{Z}\mathfrak{e} \cdot a_i (x_i - x_i)^\nabla + 1\mathfrak{Z} \cdot b_i (x_i - x_i) + 2\mathfrak{f} c_i \Rightarrow \mathfrak{Z}\mathfrak{e} \cdot a_{i-1} h^\nabla + 1\mathfrak{Z} \cdot b_{i-1} h^\nabla$$

$$+ 2\mathfrak{f} c_{i-1} - 2\mathfrak{f} c_i = \diamond \quad \mathfrak{Z}\mathfrak{e} \cdot \frac{(s_i - s_{i-1})}{7\mathfrak{Z} \cdot h} + s_{i-1} h +$$

$$\frac{(-\mathfrak{Z} s_{i-1} h^\Delta - h^\Delta s_i + 1\mathfrak{Z} \cdot M_{i-1} h^\nabla + \mathfrak{f}8 \cdot z_{i-1} h + 2\mathfrak{f} \cdot h z_i + 7\mathfrak{Z} \cdot y_{i-1} - 7\mathfrak{Z} \cdot y_i)}{1 \cdot 0 h^\nabla}$$

$$\frac{-(-\mathfrak{Z} s_i h^\Delta - h^\Delta s_{i-1} + 1\mathfrak{Z} \cdot M_i h^\nabla + \mathfrak{f}8 \cdot z_i h + 2\mathfrak{f} \cdot h z_{i+1} + 7\mathfrak{Z} \cdot y_i - 7\mathfrak{Z} \cdot y_{i+1})}{1 \cdot 0 h^\nabla} = \diamond$$

$$\frac{-s_{i-1} h}{\mathfrak{Z}} + \frac{s_i h^\nabla}{\mathfrak{Z}} + s_{i-1} h - \frac{\mathfrak{Z} s_{i-1} h}{1 \cdot 0} - \frac{h s_i}{1 \cdot 0} + \frac{1\mathfrak{Z} M_{i-1}}{h^\nabla} + \frac{\mathfrak{f}8 z_{i-1}}{h^\nabla} + \frac{2\mathfrak{f} z_i}{h^\nabla} + \frac{7\mathfrak{Z} y_{i-1}}{h^\nabla}$$

$$- \frac{7\mathfrak{Z} y_i}{h^\nabla} + \frac{\mathfrak{Z} s_i h}{1 \cdot 0} + \frac{h s_{i+1}}{1 \cdot 0} - \frac{1\mathfrak{Z} M_i}{h^\nabla} - \frac{\mathfrak{f}8 z_i}{h^\nabla} - \frac{2\mathfrak{f} z_{i+1}}{h^\nabla} - \frac{7\mathfrak{Z} y_i}{1 \cdot 0 h^\nabla} + \frac{7\mathfrak{Z} y_{i+1}}{h^\nabla} = \diamond$$

پس از ساده کردن نتیجه می گیریم که:

$$h^\delta (\nabla s_i + \nabla s_{i-1} + s_{i+1}) + 12h^\gamma (M_{i-1} - 1 \cdot M_i) + 24 \cdot h (\nabla z_{i-1} - z_i - z_{i+1}) \quad (5-2)$$

$$+ 12 \cdot (y_{i-1} - 12y_i + 6y_{i+1}) = \cdot$$

با تبدیل i به $i-2$ - $1i$ - $1i$ در معادلات (3-2) و (4-2) و (5-2) معادلات زیر را خواهیم داشت:

$$\frac{h^\gamma}{12 \cdot} (s_{i-2} + s_{i-2}) + \frac{6}{h} (z_{i-2} + z_{i-2}) + \frac{12}{h^\gamma} (y_{i-2} - y_{i-2}) + (-M_{i-2} + M_{i-2}) = \cdot \quad (6-2)$$

$$\frac{h^\gamma}{12 \cdot} (s_{i-2} + s_{i-1}) + \frac{6}{h} (z_{i-2} + z_{i-1}) + \frac{12}{h^\gamma} (y_{i-2} - y_{i-1}) + (-M_{i-1} + M_{i-2}) = \cdot \quad (7-2)$$

$$\frac{h^\gamma}{12 \cdot} (s_i + s_{i+1}) + \frac{6}{h} (z_i + z_{i+1}) + \frac{12}{h^\gamma} (y_i - y_{i+1}) + (-M_{i+1} + M_i) = \cdot \quad (8-2)$$

$$\frac{h^\gamma}{6 \cdot} (4s_{i-2} + 3s_{i-2} - s_{i-1}) + \frac{6}{h} (M_{i-2} + M_{i-1}) + \frac{6}{h^\gamma} (\Delta z_{i-2} + z_i) \quad (9-2)$$

$$+ \frac{24}{h^\gamma} (2y_{i-2} - y_{i-2} - y_{i-1}) = \cdot$$

$$\frac{h^\gamma}{6 \cdot} (4s_{i-2} + 3s_{i-1} - s_i) + \frac{6}{h} (M_{i-2} + M_i) + \frac{6}{h^\gamma} (\Delta z_{i-2} + z_{i+1}) + \frac{24}{h^\gamma} (2y_{i-2} - y_{i-1} - y_i) = \cdot$$

(10-2)

$$\frac{h^\gamma}{6 \cdot} (4s_i + 3s_{i+1} - s_{i+2}) + \frac{6}{h} (M_i + M_{i+2}) + \frac{6}{h^\gamma} (\Delta z_i + z_{i+2}) + \frac{24}{h^\gamma} (2y_i - y_{i+1} - y_{i+2}) = \cdot$$

(11-2)

$$h^\delta (\nabla s_{i-2} + \nabla s_{i-2} + s_{i-1}) + 12h^\gamma (M_{i-2} - 1 \cdot M_{i-2}) + 24 \cdot h (\nabla z_{i-2} - z_{i-2} - z_{i-1}) \quad (12-2)$$

$$+ 12 \cdot (y_{i-2} - 12y_{i-2} + 6y_{i-1}) = \cdot$$

$$h^\delta (\nabla s_{i-1} + \nabla s_{i-2} + s_i) + 12h^\gamma (M_{i-2} - 1 \cdot M_{i-1}) + 24 \cdot h (\nabla z_{i-2} - z_{i-1} - z_i) \quad (13-2)$$

$$+ 12 \cdot (y_{i-2} - 12y_{i-1} + 6y_i) = \cdot$$

$$h^\delta (\nabla s_{i+1} + \nabla s_i + s_{i+2}) + 12h^\gamma (M_i - 1 \cdot M_{i+1}) + 24 \cdot h (\nabla z_i - z_{i+1} - z_{i+2}) \quad (14-2)$$

$$+ 12 \cdot (y_i - 12y_{i+1} + 6y_{i+2}) = \cdot$$