

楕円領域での Laplacian の差分近似のために

桂田 祐史

2005 年 2 月 11 日

1 はじめに

伝統的な差分法は本質的に、四角い領域に対して有効な方法である。問題の領域を適当な写像によって四角い領域（「計算領域」と呼ばれる）に写して、そこを格子に切って差分近似することになる。

もっとも簡単なのは円盤領域の問題を極座標

$$(1) \quad x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta$$

を用いて解析したりする場合であるが、ここでは楕円領域

$$(2) \quad \Omega := \left\{ (x, y); \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} < 1 \right\}$$

を考えてみる (a, b は正の定数である)。

$$(3) \quad x = ar \cos \theta, \quad y = br \sin \theta$$

により、

$$D = \{(r, \theta); 0 \leq r < 1, 0 \leq \theta < 2\pi\}$$

と対応する。

このとき Laplacian $\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}$ はどうなるか？

2 極座標でウォーミングアップ

普通の極座標の場合にどうやって計算するかは、多変数の微分法の標準的な練習問題であるが、Mathematica を使うと次のように簡単にすんでしまう。

$$(4) \quad \frac{\partial f}{\partial r} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = \frac{\partial f}{\partial x} \cos \theta + \frac{\partial f}{\partial y} \sin \theta,$$

$$(5) \quad \frac{\partial f}{\partial \theta} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = -\frac{\partial f}{\partial x} r \sin \theta + \frac{\partial f}{\partial y} r \cos \theta$$

これを $\partial f/\partial x, \partial f/\partial \theta$ について解く。

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial r} \\ \frac{\partial f}{\partial \theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -r \sin \theta & r \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{pmatrix}$$

より

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{pmatrix} = \frac{1}{r} \begin{pmatrix} r \cos \theta & -\sin \theta \\ r \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial r} \\ \frac{\partial f}{\partial \theta} \end{pmatrix}$$

であるから、

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= \cos \theta \frac{\partial f}{\partial r} - \frac{\sin \theta}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta}, \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= \sin \theta \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{\cos \theta}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta}. \end{aligned}$$

これで x, y で微分するという操作を r, θ で表わすことが出来た。後はこれを計算機に教えてやるだけだ。

```
oyabun% math
```

```
Mathematica 4.0 for Solaris
```

```
Copyright 1988-1999 Wolfram Research, Inc.
```

```
-- Motif graphics initialized --
```

```
In[1]:= Dx[f_]:=Cos[t]D[f,r]-Sin[t]D[f,t]/r
```

```
In[2]:= Dy[f_]:=Sin[t]D[f,r]+Cos[t]D[f,t]/r
```

```
In[3]:= Simplify[Dx[Dx[f[r,t]]]+Dy[Dy[f[r,t]]]]
```

```
Out[3]= 
$$\frac{f^{(0,2)}[r,t]}{r^2} + \frac{f^{(1,0)}[r,t]}{r} + f^{(2,0)}[r,t]$$

```

```
In[4]:=
```

この結果は

$$\Delta f = \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{\partial^2 f}{\partial r^2}$$

を意味する。

3 極座標もどき

$$(6) \quad \frac{\partial f}{\partial r} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = \frac{\partial f}{\partial x} a \cos \theta + \frac{\partial f}{\partial y} b \sin \theta,$$

$$(7) \quad \frac{\partial f}{\partial \theta} = \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial f}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = -\frac{\partial f}{\partial x} ar \sin \theta + \frac{\partial f}{\partial y} br \cos \theta$$

これを $\partial f/\partial x, \partial f/\partial \theta$ について解く。

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial r} \\ \frac{\partial f}{\partial \theta} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \cos \theta & b \sin \theta \\ -ar \sin \theta & br \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{pmatrix}$$

より

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{pmatrix} = \frac{1}{abr} \begin{pmatrix} br \cos \theta & -b \sin \theta \\ ar \sin \theta & a \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial r} \\ \frac{\partial f}{\partial \theta} \end{pmatrix}$$

であるから、

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial x} &= \frac{\cos \theta}{a} \frac{\partial f}{\partial r} - \frac{\sin \theta}{ar} \frac{\partial f}{\partial \theta}, \\ \frac{\partial f}{\partial y} &= \frac{\sin \theta}{b} \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{\cos \theta}{br} \frac{\partial f}{\partial \theta}, \end{aligned}$$

oyabun% math

Mathematica 4.0 for Solaris

Copyright 1988-1999 Wolfram Research, Inc.

-- Motif graphics initialized --

In[1]:= Dx[f_]:=Cos[t]D[f,r]/a-Sin[t]D[f,t]/(a r)

In[2]:= Dy[f_]:=Sin[t]D[f,r]/b+Cos[t]D[f,t]/(b r)

In[3]:= Simplify[Dx[Dx[f[r,t]]]+Dy[Dy[f[r,t]]]]

Out[3]= (-((a² - b²) Sin[2 t] f^(0,1)[r, t]) +

> (a² Cos[t]² + b² Sin[t]²) f^(0,2)[r, t] +

> r ((a² Cos[t]² + b² Sin[t]²) f^(1,0)[r, t] +

