

پخش محوری شبیه‌سازی عددی فرآیند انتقال جرم اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان

عظیم امین عطائی؛

دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، دانشکده ریاضی، گروه ریاضی کاربردی

چکیده

در این پژوهش، به شبیه‌سازی عددی فرآیند انتقال جرم اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان با در نظر گرفتن جمله پخش محوری پرداخته شده است. معادله شبیه‌سازی شده معادله‌ای دیفرانسیل با مشتقات پاره‌ای نامانا از نوع همرفت-نفوذ است که در مسائل مهندسی زیستی کاربرد فراوان دارد و گسترش عمده آن در مسائل لایه مرزی سیالات، مدارهای الکتریکی در کابل‌ها و مسائل انتقال جرم است. حل تحلیلی این نوع معادلات پیچیده است. بنا بر این حل عددی برای به‌دست آوردن جواب تقریبی اهمیت فراوانی دارد و همگرایی و پایداری در این روش حل همواره مورد سؤال بوده است. در این پژوهش، کوشش شده است به پرسش‌های مذکور با در نظر گرفتن این معادله خاص پاسخ داده شود و برای این منظور از روش تفاضلات منتهای استفاده شده است.

مقدمه

در پژوهش‌های قبلی، مدلی ریاضی نامانا از فرآیند انتقال جرم اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان ارائه شد. فرمول‌بندی این نوع از مسائل، منجر به معادله دیفرانسیل پاره‌ای سهموی وابسته به زمان شده و برای حل عددی آن از روش تفاضلات منتهای استفاده شده است [۱]-[۱۱]. این نوع پژوهش، در مسائل بیومهندسی مانند انتشار مواد نیز کاربرد فراوان دارد [۱۲]. در این پژوهش، مدل ریاضی نامانای فرآیند انتقال جرم اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان را که شامل جمله پخش محوری نیز است، در نظر می‌گیریم و به حل عددی این معادله به‌روش تفاضلات منتهای می‌پردازیم. در ادامه، بحث را روی سازگاری، پایداری و همگرایی از معادلات تفاضلی مختلفی که با استفاده از روش‌های صریح استاندارد و ضمنی لاترون به‌دست می‌آید، متمرکز می‌کنیم.

مدل ریاضی مسئله

معادله مربوط به انتقال جرم اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان وابسته به معادلات همرفت-نفوذ نامانا است. فرض شده است که مویرگ مجرای دویعدی به ضخامت $2a$ که $a=1$ است، باشد. در این‌صورت معادله بدین‌صورت به‌دست می‌آید:

واژه‌های کلیدی: معادله دیفرانسیل با مشتقات پاره‌ای نامانا، روش تفاضلات منتهای، روش صریح استاندارد، روش ضمنی لاترون، سازگاری، پایداری، همگرایی

دریافت ۹۲/۲/۱۴

پذیرش ۹۲/۹/۲۴

*نویسنده مسئول ataei@kntu.ac.ir

$$c_t + uc_y = D(c_{xx} + c_{yy}), \quad 0 \leq x \leq 1; 0 \leq y \leq 1, t > 0 \quad (1)$$

در بستر مویرگ، جریان لایه‌ای است و فرض شده است که خون به‌طور یکنواخت با سرعت متوسط $u = 0.4$ حرکت کند و ضریب نفوذ اکسیژن هم مقدار ثابت $D = 0.24$ در نظر گرفته شده است. جملات اول و دوم در سمت چپ معادله (۱) به‌ترتیب تغییر غلظت در واحد زمان و انتقال به‌سبب همرفت را نشان می‌دهند و جملات سمت راست معادله (۱) هم نفوذ مولکولی در جهت افقی و محوری را منظور می‌کند. معادله (۱) تحت شرایط مرزی و اولیه بدین‌صورت بیان می‌شود:

(i) شرایط مرزی

- چگالی شار در طول خط قرینگی (تقارن) صفر است:

$$c_x(0, y, t) = 0, \quad \forall t, 0 < y \leq 1 \quad (2)$$

- در دیواره محور افقی داریم:

$$c(1, y, t) = 1, \quad \forall t, 0 < y \leq 1 \quad (3)$$

- در ورود محوری داریم:

$$c(x, 0, t) = 0, \quad \forall t, 0 \leq x \leq 1 \quad (4)$$

- و در دیواره محوری برای چگالی شار داریم:

$$c_y(x, 1, t) = 1, \quad \forall t, 0 \leq x \leq 1 \quad (5)$$

(ii) شرط اولیه

- برای شرط اولیه در نظر می‌گیریم:

$$c(x, y, 0) = 0, \quad x > 0, y \geq 0 \quad (6)$$

دستورالعمل حل مسئله به روش تفاضلات متناهی

برای به‌کار بردن روش تفاضلات متناهی، ناحیه مورد نظر را به اندازه‌های دقیق Δx ، Δy و Δt به‌ترتیب در جهت‌های x ، y و t تقسیم می‌کنیم. بنا بر این هر یک از نقاط شبکه بدین‌صورت نمایش داده می‌شوند:

$$\begin{cases} x_i = i\Delta x; & y_j = j\Delta y; & t_k = k\Delta t \\ i = 0, 1, 2, \dots, (I-1), \dots, n; & j = 1, 2, \dots, m; & k = 1, 2, \dots, \end{cases}$$

که در آن $n\Delta x = 1$ و $m\Delta y = 1$.

در روش تقریب تفاضلات متناهی، با به‌کار بردن تفاضلات متناهی پیش‌رو، پس‌رو و مرکزی برای هر مشتق پاره‌ای در معادله (۱)، معادلات تفاضلی مختلفی به‌دست می‌آوریم که حل تقریبی از معادله (۱) را نتیجه می‌دهند. در این پژوهش، با به‌کار بردن این معادلات تفاضلی، سازگاری و پایداری این معادلات را در نظر می‌گیریم زیرا ارتباط مهمی بین سازگاری یک روش تفاضل متناهی پایدار و هم‌گرایی آن به حل معادله دیفرانسیل پاره‌ای مربوط وجود دارد.

قضیه هم‌ارزی لاکس^۱ [۱۳] بیان می‌کند که اگر یک تقریب تفاضل متناهی به مسئله‌ای با مقدار اولیه خطی خوش وضع، سازگار باشد آن‌گاه پایداری برای هم‌گرایی لازم و کافی است. دو محدودیتی که برای این قضیه به‌کار می‌رود و باید به‌طور دقیق به آن توجه شود، این است که اول، مسئله مقدار اولیه باید خوش وضع باشد؛ یعنی حل معادله باید به‌طور یکنواخت به داده‌های اولیه وابسته باشد و دوم، قضیه فقط برای مسائل خطی به‌کار می‌رود. ویژگی مهم از معادلات خطی این است که مجموعه‌ای از جواب‌های مجزا و جوابی از معادله است و به این حقیقت منجر می‌شود که جمله‌های خطا، شکل همگنی از معادله تفاضلی متناهی را مشخص می‌کنند که معادله دیفرانسیل داده شده را تقریب می‌زند. این قضیه اهمیت چشم‌گیری دارد. زیرا تا حدی پایداری روش تفاضل متناهی را نشان می‌دهد و این‌که با معادله داده شده سازگار باشد را آسان می‌کند. معمولاً این‌که یک روش تفاضل متناهی حل معادله مربوط هم‌گرا را نشان می‌دهد، خیلی مشکل است. قضیه هم‌ارزی لاکس با گذشتن از این نیاز هم‌گرایی را ثابت می‌کند.

در این‌جا از تقریب تفاضلات متناهی برای حل عددی معادله هم‌رفت-نفوذ نامانا شامل جمله پخش محوری از معادله (۱) استفاده می‌کنیم و چون معادله مورد نظر خطی و خوش وضع است، این برای اثبات سازگاری و پایداری تقریب‌های تفاضلات متناهی از معادله (۱) کافی است.

نمایش معادله تفاضلی با استفاده از روش صریح استاندارد

مشتق پاره‌ای t در نقطه (i,j,k) با فرمول تفاضلات متناهی پیش‌رو و c_y در نقطه $(i,j,k+1)$ با فرمول تفاضلات متناهی پس‌رو و مشتق مرتبه دوم در x و y هم در نقطه (i,j,k) با فرمول تفاضلات متناهی مرکزی تقریب زده می‌شوند. با استفاده از روش صریح استاندارد داریم [۱۴]، [۱۵]:

$$\frac{1}{\Delta t} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j}^k) + \frac{u}{\Delta y} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j-1}^{k+1}) = \frac{D}{(\Delta x)^2} [c_{i-1,j}^k - 2c_{i,j}^k + c_{i+1,j}^k] + \frac{D}{(\Delta y)^2} [c_{i,j-1}^k - 2c_{i,j}^k + c_{i,j+1}^k]$$

با قرار دادن $p = \frac{u \cdot \Delta t}{\Delta y}$ و $q = \frac{D \cdot \Delta t}{(\Delta x)^2} = \frac{D \cdot \Delta t}{(\Delta y)^2}$ که $\Delta x = \Delta y$ است، داریم:

$$(1+p)c_{i,j}^{k+1} = qc_{i-1,j}^k + (1-2q)c_{i,j}^k + qc_{i+1,j}^k + pc_{i,j-1}^{k+1} + q[c_{i,j-1}^k + c_{i,j+1}^k] \quad (7)$$

که $i = 0, 1, \dots, n-1$, $j = 1, 2, \dots, m$, $k = 0, 1, 2, \dots$

با به‌کار بردن شرایط مرزی و اولیه داریم:

- با توجه به معادله (۳) برای هر k و j داریم:

$$c_{n,j}^k = 1 \quad (8)$$

- با توجه به معادله (۴) برای هر k و i داریم:

۱. Lax's equivalence theorem

$$c_{i,\cdot}^k = 0 \quad (9)$$

- در این پژوهش برای حل عددی $m=10$ در نظر گرفته شده است، بنا بر این با به‌کار بردن تقریب تفاضلات مرکزی و با توجه به معادله (۵) برای هر i و k داریم:

$$\frac{c_{11,k} - c_{9,k}}{0.2} = 1 \quad (10)$$

که در نتیجه برای جمله $c_{11,k}$ به‌دست می‌آوریم:

$$c_{11,k} = c_{9,k} + 0.2 \quad (11)$$

که از جمله $c_{11,k}$ در حل عددی معادلات استفاده می‌کنیم.

- و با توجه به معادله (۶) برای هر i و z داریم:

$$c_{i,j}^k = 0 \quad (12)$$

برای تقریب شرط مرزی (۲)، سه تقریب تفاضلی مختلف را در نظر می‌گیریم:

- (i) تقریب شرط مرزی مشتق با استفاده از فرمول تفاضلات متناهی مرکزی

با به‌کار بردن فرمول تفاضلات متناهی مرکزی مرتبه دوم برای تقریب شرط مرزی (۲) داریم:

$$\frac{1}{\Delta x} (c_{1,j}^k - c_{-1,j}^k) = 0$$

که در نتیجه به‌ازای هر z و k داریم:

$$c_{-1,j}^k = c_{1,j}^k \quad (13)$$

با قرار دادن $i=0$ در معادله (۷) و حذف جمله $c_{-1,j}^k$ با استفاده از رابطه (۱۳) داریم:

$$(1+p)c_{\cdot,j}^{k+1} = (1-4q)c_{\cdot,j}^k + 2qc_{\cdot,j}^k + pc_{\cdot,j-1}^{k+1} + q[c_{\cdot,j-1}^k + c_{\cdot,j+1}^k] \quad (14)$$

حال با قرار دادن $i=n-1$ در معادله (۷) و با استفاده از رابطه (۸) داریم:

$$(1+p)c_{n-1,j}^{k+1} = qc_{n-2,j}^k + (1-4q)c_{n-1,j}^k + pc_{n-1,j-1}^{k+1} + q[c_{n-1,j-1}^k + c_{n-1,j+1}^k] + q \quad (15)$$

اکنون با استفاده از معادلات (۷)، (۱۴) و (۱۵) این شکل ماتریسی را می‌توان به‌دست آورد:

$$(1+p)c_{j,k+1} = Ac_{j,k} + pc_{j-1,k+1} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + d,$$

که A ماتریس مربعی سه قطری از مرتبه n است و بدین صورت معرفی می‌شود:

$$A = \begin{pmatrix} 1-4q & 2q & & & \\ q & 1-4q & q & & \\ & & \ddots & & \\ & & & q & 1-4q & q \\ & & & & q & 1-4q \end{pmatrix}$$

d و $c_{j,k+1}$ هم بردارهای ستونی از مرتبه n هستند که بدین‌صورت مشخص می‌شوند:

$$d = [0, 0, \dots, 0, q]^T \quad ; \quad c_{j,k+1} = [c_{\cdot,j}^{k+1}, c_{1,j}^{k+1}, \dots, c_{n-1,j}^{k+1}]^T$$

(ii) تقریب شرط مرزی مشتق با استفاده از فرمول تفاضلات منتهای پس‌رو

با به‌کار بردن فرمول تفاضلی پس‌رو برای تقریب شرط مرزی (۲) داریم:

$$\frac{1}{\Delta x} (c_{\cdot,j}^k - c_{-1,j}^k) = 0$$

که در نتیجه به‌ازای هر j و k داریم:

$$c_{-1,j}^k = c_{\cdot,j}^k \quad (16)$$

با قرار دادن $i = 0$ در معادله (۷) و حذف جمله $c_{-1,j}^k$ با استفاده از رابطه (۱۶) داریم:

$$(1+p)c_{\cdot,j}^{k+1} = (1-3q)c_{\cdot,j}^k + qc_{1,j}^k + pc_{\cdot,j-1}^{k+1} + q[c_{\cdot,j-1}^k + c_{\cdot,j+1}^k] \quad (17)$$

و به‌طور مشابه رابطه (۱۵) را برای $i=n-1$ داریم.

معادلات (۷)، (۱۵) و (۱۷) در شکل ماتریسی بدین‌صورت نوشته می‌شوند:

$$(1+p)c_{j,k+1} = Ac_{j,k} + pc_{j-1,k+1} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + d$$

که ماتریس‌های d و $c_{j,k+1}$ به‌همان شکل قبلی تعریف شده‌اند و ماتریس A هم با تبدیل $(1-4q)$ به $(1-3q)$ و $2q$

به q در سطر اول از ماتریس A معرفی شده در (i) به‌دست می‌آید.

(iii) تقریب شرط مرزی مشتق با استفاده از فرمول تفاضلات منتهای پیش‌رو

با به‌کار بردن فرمول تفاضلی پیش‌رو برای تقریب شرط مرزی (۲) داریم:

$$\frac{1}{\Delta x} (c_{1,j}^k - c_{\cdot,j}^k) = 0$$

که در نتیجه به‌ازای هر j و k داریم:

$$c_{\cdot,j}^k = c_{1,j}^k \quad (18)$$

با قرار دادن $i=1$ در معادله (۷) و حذف $c_{\cdot,j}^k$ با استفاده از رابطه (۱۸) داریم:

$$(1+p)c_{1,j}^{k+1} = (1-3q)c_{1,j}^k + qc_{1,j}^k + pc_{1,j-1}^{k+1} + q[c_{1,j-1}^k + c_{1,j+1}^k] \quad (19)$$

و به‌طور مشابه رابطه (۱۵) را برای $i=n-1$ داریم. معادلات (۷)، (۱۵) و (۱۹) در شکل ماتریسی

بدین‌صورت نوشته می‌شوند:

$$(1+p)c_{j,k+1} = Ac_{j,k} + pc_{j-1,k+1} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + d$$

که ماتریس A همان ماتریس A در (ii) است با این تفاوت که از مرتبه $n-1$ است. بردارهای d و $c_{j,k+1}$ هم

بردارهای ستونی از همان مرتبه هستند که بدین‌صورت مشخص می‌شوند:

$$d = [0, 0, \dots, q]^T; \quad c_{j,k+1} = [c_{1,j}^{k+1}, c_{2,j}^{k+1}, \dots, c_{n-1,j}^{k+1}]^T$$

در این بخش، بعد از حل دستگاه و به‌دست آوردن مقادیر $c_{1,j}^{k+1}, c_{2,j}^{k+1}, \dots, c_{n-1,j}^{k+1}$ ، قرار می‌دهیم: $c_{i,j}^{k+1} = c_{i,j}^k$

۱. روش حل عددی

با توجه به معادلات تفاضلی به‌دست آمده در هر یک از سه حالت (i)، (ii) و (iii) که در بخش ۴ مطرح شد، مقادیر $c_{i,j}^{k+1}$ را با استفاده از مقادیر معلوم در زمان‌های قبلی با افزایش k برای $j=1, 2, \dots, m$ می‌توان محاسبه کرد؛ یعنی یکبار همه مقادیر c در یک سطح زمانی محاسبه شده‌اند و سپس محاسبات برای سطوح زمانی بعدی تکرار شده است. این فرآیند ادامه می‌یابد تا زمانی که: $\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m |c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j}^k| < \varepsilon$ که ε خطای مجاز است. نتایج مربوط به معادلات تفاضلی به‌دست آمده در حالت‌های (ii) و (iii) در جدول‌های ۱ و ۲ نشان داده شده است.

۲. بررسی خطای برشی و سازگاری

معادله تفاضلی مربوط به معادله (۱) را که در بخش ۴ بیان شد، در نظر می‌گیریم:

$$F_{i,j}^k(c) = \frac{1}{\Delta t} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j}^k) + \frac{u}{\Delta y} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j-1}^{k+1}) - \frac{D}{(\Delta x)^2} [c_{i-1,j}^k - 2c_{i,j}^k + c_{i+1,j}^k] - \frac{D}{(\Delta y)^2} [c_{i,j-1}^k - 2c_{i,j}^k + c_{i,j+1}^k]$$

چون $T_{i,j}^k = F_{i,j}^k(c)$ ، بنا بر این با قرار دادن $s = \Delta t$ ، $r = \Delta y$ ، $h = \Delta x$ و به‌کار بردن سری تنزده تیلر

[۱۶] داریم:

$$T_{i,j}^k = c_t + \frac{s}{\gamma} c_{tt} + O(s^2) + u \left[c_y - \frac{r}{\gamma} c_{yy} + O(r^2) \right] - D \left[c_{xx} + \frac{h^2}{12} c_{xxxx} + O(h^4) \right] - D \left[c_{yy} + \frac{r^2}{12} c_{yyyy} + O(r^4) \right]$$

و بنا بر این داریم:

$$T_{i,j}^k = c_t + uc_y - D(c_{xx} + c_{yy}) + O(s) + O(r) + O(h^2),$$

و چون c مقدار دقیق از معادله (۱) است از این‌رو داریم:

$$T_{i,j}^k = O(s) + O(r) + O(h^2)$$

و وقتی $s \rightarrow 0$ ، $r \rightarrow 0$ ، $h \rightarrow 0$ آن‌گاه داریم که $T_{i,j}^k \rightarrow 0$.

بنا بر این معادله تفاضلی معرفی شده با معادله (۱) سازگار است و خطا از مرتبه $O(\Delta t + \Delta y + (\Delta x)^2)$ است.

۳. بررسی پایداری

شکل ماتریسی از معادله تفاضلی معرفی شده در بخش ۴ را در نظر می‌گیریم:

$$(1+p)c_{j,k+1} = Ac_{j,k} + pc_{j-1,k+1} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + d \quad (20)$$

که ماتریس A و بردارهای d و $c_{j,k+1}$ در بخش ۴ معرفی شده‌اند. حال از معادله (۲۰) داریم:

$$c_{j,k+1} = Bc_{j,k} + p'c_{j-1,k+1} + q'[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + f \quad (21)$$

که در آن $f = d \cdot (1+p)^{-1}$ و $q' = q \cdot (1+p)^{-1}$ ، $p' = p \cdot (1+p)^{-1}$ ، $B = A \cdot (1+p)^{-1}$

با توجه به مفهوم پایداری [۱۳]، در این‌جا یک شرط پایداری مناسب را برای معادله تفاضلی دنبال می‌کنیم. ابتدا با در نظر گرفتن یک اختلال کوچک برای $c_{j,k}$ به صورت $c_{j,k}^*$ داریم:

$$e_{j,k} = c_{j,k} - c_{j,k}^* \quad (22)$$

با قرار دادن $k=0$ در معادله (۲۱) داریم:

$$c_{j,1} = Bc_{j,0} + p'c_{j-1,1} + q'[c_{j-1,0} + c_{j+1,0}] + f \quad (23)$$

با قرار دادن $j=1$ در معادله (۲۳) داریم:

$$c_{1,1} = Bc_{1,0} + p'c_{1,1} + q'[c_{1,0} + c_{2,0}] + f \quad (24)$$

برای معادله (۲۴) با توجه به رابطه (۲۲) به دست می‌آوریم:

$$c_{1,1} - c_{1,1}^* = B(c_{1,0} - c_{1,0}^*) + p'(c_{1,1} - c_{1,1}^*) + q'[(c_{1,0} - c_{1,0}^*) + (c_{2,0} - c_{2,0}^*)] + f - f$$

و در نتیجه داریم:

$$e_{1,1} = Be_{1,0} + p'e_{1,1} + q'[e_{1,0} + e_{2,0}] \quad (25)$$

به دلیل این‌که در $j=0$ مقادیر c معلوم‌اند، بنا بر این برای هر k داریم:

$$e_{\cdot,k} = 0.$$

پس برای معادله (۲۵) به دست می‌آوریم:

$$e_{1,1} = Be_{1,0} + q'e_{2,0}$$

حال در معادله (۲۳) قرار می‌دهیم $j=2$ و داریم:

$$c_{2,1} = Bc_{2,0} + p'c_{1,1} + q'[c_{1,0} + c_{2,0}] + f \quad (26)$$

و برای معادله (۲۶) با توجه به معادله (۲۲) داریم:

$$c_{2,1} - c_{2,1}^* = B(c_{2,0} - c_{2,0}^*) + p'(c_{1,1} - c_{1,1}^*) + q'[(c_{1,0} - c_{1,0}^*) + (c_{2,0} - c_{2,0}^*)] + f - f$$

و بنا بر این

$$e_{2,1} = Be_{2,0} + p'e_{1,1} + q'[e_{1,0} + e_{2,0}] = Be_{2,0} + p'Be_{1,0} + p'q'e_{2,0} + q'[e_{1,0} + e_{2,0}]$$

با استقرای ریاضی روی j داریم:

$$e_{j,\gamma} = Be_{j,\gamma} + p'Be_{j-1,\gamma} + \dots + (p')^{j-1}Be_{1,\gamma} + p'q'[e_{j-2,\gamma} + e_{j,\gamma}] + \dots + (p')^{j-2}q'[e_{1,\gamma} + e_{\gamma,\gamma}] + (p')^{j-1}q'e_{\gamma,\gamma} + q'[e_{j-1,\gamma} + e_{j+1,\gamma}]$$

بنا بر این با قرار دادن $k=1$ در معادله (۲۱) و استفاده از نتیجه استقرا خواهیم داشت:

$$e_{j,\gamma} = Be_{j,\gamma} + p'Be_{j-1,\gamma} + \dots + (p')^{j-1}Be_{1,\gamma} + p'q'[e_{j-2,\gamma} + e_{j,\gamma}] + \dots + (p')^{j-2}q'[e_{1,\gamma} + e_{\gamma,\gamma}] + (p')^{j-1}q'e_{\gamma,\gamma} + q'[e_{j-1,\gamma} + e_{j+1,\gamma}]$$

حال با در نظر گرفتن استقرا روی k داریم:

$$e_{j,k+1} = Be_{j,k} + p'Be_{j-1,k} + \dots + (p')^{j-1}Be_{1,k} + p'q'[e_{j-2,k} + e_{j,k}] + \dots + (p')^{j-2}q'[e_{1,k} + e_{\gamma,k}] + (p')^{j-1}q'e_{\gamma,k} + q'[e_{j-1,k} + e_{j+1,k}] \quad (27)$$

$e_{j,k+1}$ ماتریسی بدین صورت با ستون‌های $e_{j,k+1}$ است:

$$e_{k+1} = [e_{1,k+1}, e_{2,k+1}, \dots, e_{J,k+1}]$$

از دو طرف رابطه (۲۷)، $\| \cdot \|$ می‌گیریم [۱۷]. بنا بر این با توجه به خاصیت نرم داریم:

$$\|e_{j,k+1}\| \leq \|B\| \|e_{j,k}\| + |p'| \|B\| \|e_{j-1,k}\| + \dots + |p'|^{j-1} \|B\| \|e_{1,k}\| + |p'| |q'| [\|e_{j-2,k}\| + \|e_{j,k}\|] + \dots + |p'|^{j-2} |q'| [\|e_{1,k}\| + \|e_{\gamma,k}\|] + |p'|^{j-1} |q'| \|e_{\gamma,k}\| + |q'| [\|e_{j-1,k}\| + \|e_{j+1,k}\|] \quad (28)$$

چون برای هر ماتریس دل‌خواه M داریم:

$$\|M\| = \max_j \sum_i |M_{i,j}|$$

پس با توجه به این توضیح دربارهٔ نرم ماتریسی، برای (۲۸) می‌توان نوشت:

$$\|e_{j,k+1}\| \leq \|B\| \sum_{n=0}^{\infty} (p')^n \|e_k\| + 2|q'| \sum_{n=0}^{\infty} (p')^n \|e_k\|$$

و در نتیجه به‌دست می‌آوریم:

$$\|e_{j,k+1}\| \leq (\|B\| + 2|q'|) \sum_{n=0}^{\infty} (p')^n \|e_k\| \quad (29)$$

که در آن $\|e_k\| = \max \|e_{j,k}\|$ و بنا بر این از مانده (۲۹) هم خواهیم داشت:

$$\|e_{k+1}\| \leq (\|B\| + 2|q'|) \sum_{n=0}^{\infty} (p')^n \|e_k\| \quad (30)$$

چون $|p'| < 1$ ، سری هندسی در (۳۰) همگرا می‌شود و داریم:

$$\|e_{k+1}\| \leq \left(\frac{\|B\| + 2|q'|}{1-p'} \right) \|e_k\| \quad (31)$$

با فرمول بازگشتی برای (۳۱) خواهیم داشت:

$$\|e_{k+1}\|_1 \leq \left(\frac{\|B\|_1 + 2|q'|}{1-p'} \right)^{k+1} \|e\|_1$$

بنا بر این برای پایداری از این فرآیند تفاضلی این شرط باید برقرار باشد:

$$\frac{\|B\|_1 + 2|q'|}{1-p'} < 1$$

و یا به‌طور معادل باید داشته باشیم:

$$\|B\|_1 + 2|q'| + p' < 1 \quad (32)$$

بنا بر این شرط لازم و کافی برای پایداری از معادلات تفاضلی به‌دست می‌آید و مقادیر Δx , Δy , Δt در p و q باید طوری در نظر گرفته شوند که در نهایت شرط (۳۲) برقرار باشد. در بخش ۸ به‌طور مشابه این خاصیت را برای $\|e\|_p$ نشان داده‌ایم [۱۷].

نمایش معادله تفاضلی با استفاده از روش کلاسیک ضمنی لاترون

معادله تفاضلی روش لاترون برای حل تقریبی از معادله (۱) بدین‌صورت است [۱۸]، [۱۹]:

$$\frac{1}{\Delta t} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j}^k) + \frac{u}{\Delta y} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j-1}^{k+1}) = \frac{D}{(\Delta x)^2} (c_{i-1,j}^{k+1} - 2c_{i,j}^{k+1} + c_{i+1,j}^{k+1}) + \frac{D}{(\Delta y)^2} (c_{i,j-1}^k - 2c_{i,j}^k + c_{i,j+1}^k)$$

با قرار دادن $p = \frac{u\Delta t}{\Delta y}$ و $q = \frac{D\Delta t}{(\Delta x)^2} = \frac{D\Delta t}{(\Delta y)^2}$ که $\Delta x = \Delta y$ ، داریم:

$$-qc_{i-1,j}^{k+1} + (1+p+2q)c_{i,j}^{k+1} - qc_{i+1,j}^{k+1} = (1-2q)c_{i,j}^k + q[c_{i,j-1}^k + c_{i,j+1}^k] + pc_{i,j-1}^{k+1} \quad (33)$$

که $k=0, 1, \dots$ و $j=1, 2, \dots, m$ ، $i=0, 1, \dots, n-1$ هستند.

حال با توجه به تقریب‌های تفاضلی مختلف که برای شرط مرزی (۲) در بخش ۴ در نظر گرفته شد، برای معادله تفاضلی (۳۳)، این حالت‌ها را در نظر می‌گیریم:

(i) در معادله (۳۳) قرار می‌دهیم $i=0$ و با استفاده از رابطه (۱۳) داریم:

$$(1+p+2q)c_{0,j}^{k+1} - 2qc_{1,j}^{k+1} = (1-2q)c_{0,j}^k + q[c_{0,j-1}^k + c_{0,j+1}^k] + pc_{0,j-1}^{k+1} \quad (34)$$

حال با قرار دادن $i=n-1$ در معادله (۳۳) و استفاده از رابطه (۸) داریم:

$$-qc_{n-2,j}^{k+1} + (1+p+2q)c_{n-1,j}^{k+1} = (1-2q)c_{n-1,j}^k + q[c_{n-1,j-1}^k + c_{n-1,j+1}^k] + pc_{n-1,j-1}^{k+1} + q \quad (35)$$

اکنون با استفاده از معادلات (۳۳)، (۳۴) و (۳۵) داریم:

$$Ac_{j,k+1} = (1-2q)c_{j,k} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + pc_{j-1,k+1} + d$$

که A ماتریس مربعی سه قطری از مرتبه n است و بدین‌صورت معرفی می‌شود:

$$A = \begin{pmatrix} 1+p+2q & -2q & & & \\ -q & 1+p+2q & -q & & \\ \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & -q & 1+p+2q & -q \\ & & & -q & 1+p+2q \end{pmatrix}$$

d و بردارهای ستونی از مرتبه n هستند که بدین صورت مشخص می‌شوند:

$$d = [0, 0, \dots, 0, q]^T, \quad c_{j,k+1} = [c_{\cdot,j}^{k+1}, c_{1,j}^{k+1}, \dots, c_{n-1,j}^{k+1}]^T.$$

(ii) در معادله (۳۳) قرار می‌دهیم $i=0$ و با استفاده از رابطه (۱۶) داریم:

$$(1+p+2q)c_{\cdot,j}^{k+1} - qc_{1,j}^{k+1} = (1-2q)c_{\cdot,j}^k + q[c_{\cdot,j-1}^k + c_{\cdot,j+1}^k] + pc_{\cdot,j-1}^{k+1} \quad (36)$$

و به‌طور مشابه رابطه (۳۵) را برای $i=n-1$ داریم. اکنون با استفاده از معادلات (۳۳)، (۳۵) و (۳۶) داریم:

$$Ac_{j,k+1} = (1-2q)c_{j,k} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + pc_{j-1,k+1} + d$$

و ماتریس A هم با تبدیل $2q$ به q در سطر اول از ماتریس A در (i) به‌دست می‌آید.

(iii) با قرار دادن $i=1$ در معادله (۳۳) و استفاده از رابطه (۱۸) داریم:

$$(1+p+q)c_{1,j}^{k+1} - qc_{2,j}^{k+1} = (1-2q)c_{1,j}^k + q[c_{1,j-1}^k + c_{1,j+1}^k] + pc_{1,j-1}^{k+1} \quad (37)$$

معادلات (۳۳)، (۳۵) و (۳۷) در شکل ماتریسی بدین صورت نوشته می‌شوند:

$$Ac_{j,k+1} = (1-2q)c_{j,k} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + pc_{j-1,k+1} + d$$

که ماتریس A همان ماتریس A در (ii) است با این تفاوت که از مرتبه $n-1$ است. بردارهای d و $c_{j,k+1}$ هم

بردارهای ستونی از همان مرتبه‌اند که در (ii) معرفی شده‌اند.

در این بخش بعد از حل دستگاه و به‌دست آوردن مقادیر $c_{1,j}^{k+1}, c_{2,j}^{k+1}, \dots, c_{n-1,j}^{k+1}$ قرار می‌دهیم: $c_{\cdot,j}^{k+1} = c_{1,j}^{k+1}$.

۱. روش حل عددی

در هر یک از سه حالت (i)، (ii) و (iii) که در بخش ۵ مطرح شد، دستگاهی از معادلات جبری خطی

بدین صورت به‌دست آمده است:

$$Ac_{j,k+1} = (1-2q)c_{j,k} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + pc_{j-1,k+1} + d \quad (38)$$

چنین دستگاهی برای حل نیازمند تکنیک عددی است. بنا بر این می‌توان این دستگاه را به‌طور مستقیم با

استفاده از روش حذفی گوس برای یک زمان داده شده حل کرد. در حالت کلی می‌توان این دستگاه را با استفاده

از روش‌های تکرار نقطه‌ای [۲۰]، مانند روش گوس-سایدل و روش فوق تخفیف متوالی حل کرد. این روش‌ها

دقت زیادی را برای مقدار c در هر نقطه شبکه ایجاب می‌کنند. این دقت مربوط به مقدار $c_{i,j}^{k+1}$ است که در معادله

استفاده شده مجهول است.

همگرایی سریع‌تر با روش‌های تکرار سطری به‌دست می‌آید [۲۱]. یک روش تکرار سطری، تکرارهای متوالی را در شکل ضمنی تولید می‌کند و به‌طور کلی به‌عنوان مجموعه‌ای از معادلات جبری ساده به‌صورت سه قطری، استفاده از الگوریتم توماس را اجازه می‌دهد [۲۲]. در اینجا روشی تکرار سطری برای حل دستگاهی از معادلات جبری (۳۸) به‌کار رفته است و در آن از صورت سه قطری مجموعه معادلات تولید شده در تکرارهای متوالی استفاده می‌شود. در روش تکرار سطری برای به‌دست آوردن مقادیر c از معادله (۳۸) در سطح زمانی $(k+1)$ ام، از تکرارهای بعدی مقادیر c در نقاط سطری $y=y_j$ استفاده می‌شود که با افزایش j برای $j=1, 2, \dots, n$ مقادیر بعدی c به‌دست می‌آیند.

بنا بر این در آغاز در معادله (۳۸)، $k=0$ قرار می‌دهیم و به‌دست می‌آوریم:

$$Ac_{j,1} = (1-2q)c_{j,0} + q[c_{j-1,0} + c_{j+1,0}] + pc_{j-1,1} + d \quad (39)$$

با قرار دادن $j=1$ در معادله (۳۹) داریم:

$$Ac_{1,1} = (1-2q)c_{1,0} + q[c_{0,0} + c_{2,0}] + pc_{0,1} + d$$

مقادیر $c_{1,0}$ ، $c_{2,0}$ ، $c_{1,1}$ و $c_{2,1}$ با توجه به شرایط اولیه و مرزی که قبلاً اشاره شد، معلوم‌اند و فقط مقادیر $c_{1,1}$ مجهول‌اند. در حقیقت دستگاهی از n معادله و m مجهول (که $m=n$) داریم و ماتریس ضرایب A یک ماتریس سه قطری است. با حل این دستگاه با الگوریتم توماس، مقادیر بردار $c_{1,1}$ به‌دست می‌آیند. حال در معادله (۳۹)، $j=2$ قرار می‌دهیم و بنا بر این داریم:

$$Ac_{2,1} = (1-2q)c_{2,0} + q[c_{1,0} + c_{3,0}] + pc_{1,1} + d$$

بردارهای $c_{1,0}$ ، $c_{2,0}$ و $c_{3,0}$ با توجه به شرط اولیه به‌دست می‌آیند و مقادیر $c_{1,1}$ نیز در بالا محاسبه شده‌اند. بنا بر این باز هم یک دستگاه از n معادله و n مجهول با ماتریس ضرایب A داریم که با حل آن، مقادیر $c_{2,1}$ به‌دست می‌آیند. با ادامه این روش حل، مقادیر $c_{j,1}$ برای زهای مختلف به‌دست می‌آیند. این روند را تا $j=n$ ادامه می‌دهیم. در این‌صورت مقادیر c در زمان $t=1, \Delta t$ در نقاط (x_i, y_j) برای $i=0, 1, \dots, n-1$ و $j=1, 2, \dots, n$ به‌دست می‌آیند. حال در معادله (۳۸)، $k=1$ قرار می‌دهیم و داریم:

$$Ac_{j,2} = (1-2q)c_{j,1} + q[c_{j-1,1} + c_{j+1,1}] + pc_{j-1,2} + d \quad (40)$$

با قرار دادن $j=1$ در معادله (۴۰) داریم:

$$Ac_{1,2} = (1-2q)c_{1,1} + q[c_{0,1} + c_{2,1}] + pc_{0,2} + d \quad (41)$$

مقادیر $c_{1,1}$ و $c_{2,1}$ از بالا به‌دست آمده‌اند و مقادیر $c_{0,1}$ و $c_{3,1}$ هم با توجه به شرایط مرزی به‌دست می‌آیند. بنا بر این با حل دستگاه سه قطری، مقادیر بردار $c_{1,2}$ مشخص می‌شوند.

حال در معادله (۴۰)، $j=2$ قرار می‌دهیم و بنا بر این داریم:

$$Ac_{2,2} = (1-2q)c_{2,1} + q[c_{1,1} + c_{3,1}] + pc_{1,2} + d \quad (42)$$

در طرف راست معادله (۴۲)، همه مقادیر معلوم‌اند و با حل دستگاه سه قطری، مقادیر $c_{i,j}$ به دست می‌آیند. در نهایت مقادیر c در زمان $t = 2\Delta t$ در نقاط (x_i, y_j) برای $i=0, 1, \dots, n$ و $j=1, 2, \dots, n$ به دست می‌آیند. اگر فرآیند بالا را با افزایش k برای $j=1, 2, \dots, n$ ادامه دهیم آن‌گاه در هر سطح زمانی با حل یک دستگاه سه قطری از معادلات خطی، می‌توان مقادیر $c_{i,j}^{k+1}$ را محاسبه کرد. یعنی یکبار همه مقادیر c در یک سطح زمانی محاسبه شده‌اند و سپس محاسبات برای سطح‌های زمانی بعدی تکرار شده است. این فرآیند ادامه می‌یابد تا زمانی که:

$$\sum_{i=0}^n \sum_{j=1}^n |c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j}^k| < \varepsilon$$

که ε خطای مجاز است.

نتایج مربوط به معادلات تفاضلی به دست آمده از بخش ۵ در حالت (ii)، در جدول ۳ نشان داده شده است.

۲. بررسی خطای برشی و سازگاری

معادله تفاضلی مربوط به معادله (۱) در بخش ۵ را در نظر می‌گیریم:

$$F_{i,j}^k(c) = \frac{1}{\Delta t} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j}^k) + \frac{u}{\Delta y} (c_{i,j}^{k+1} - c_{i,j-1}^{k+1}) - \frac{D}{(\Delta x)^2} [c_{i-1,j}^{k+1} - 2c_{i,j}^{k+1} + c_{i+1,j}^{k+1}] - \frac{D}{(\Delta y)^2} [c_{i,j-1}^k - 2c_{i,j}^k + c_{i,j+1}^k]$$

چون $T_{i,j}^k = F_{i,j}^k(c)$ بنا بر این با قرار دادن $h = \Delta x, r = \Delta y, s = \Delta t$ و به کار بردن سری تنزده تیلر [۱۶] داریم:

$$T_{i,j}^k = c_t + \frac{s}{\nu} c_{tt} + O(s^2) + u \left[c_y - \frac{r}{\nu} c_{yy} + O(r^2) \right] - D \left[c_{xx} + \frac{h^2}{12} c_{xxxx} + O(h^4) \right] - D \left[c_{yy} + \frac{r^2}{12} c_{yyyy} + O(r^4) \right]$$

و بنا بر این داریم:

$$T_{i,j}^k = c_t + uc_y - Dc_{xx} + O(s) + O(r) + O(h^2)$$

چون c مقدار دقیق معادله (۱) است، از این رو داریم:

$$T_{i,j}^k = O(s) + O(r) + O(h^2)$$

و وقتی $s \rightarrow 0, r \rightarrow 0, h \rightarrow 0$ ، آن‌گاه داریم که $T_{i,j}^k \rightarrow 0$.

بنا بر این معادله تفاضلی معرفی شده با معادله دیفرانسیل (۱) سازگار است و خطا از مرتبه $O(\Delta t + \Delta y + (\Delta x)^2)$ است.

۳. بررسی پایداری

شکل ماتریسی از معادله تفاضلی معرفی شده در بخش ۵، (i) را در نظر می‌گیریم:

$$Ac_{j,k+1} = (1-2q)c_{j,k} + q[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + pc_{j-1,k+1} + d \quad (43)$$

که ماتریس A و بردارهای d و $c_{j,k+1}$ در بخش ۵، (i) معرفی شده‌اند. حال از (۴۳) داریم:

$$c_{j,k+1} = Bc_{j,k} + C[c_{j-1,k} + c_{j+1,k}] + Dc_{j-1,k+1} + f \quad (44)$$

که $f = d.A^{-1}$ و $D = p.A^{-1}$, $C = q.A^{-1}$, $B = (1-2q).A^{-1}$ هستند.

با توجه به بخش ۳.۴ داریم:

$$e_{j,k} = c_{j,k} - c_{j,k}^* \quad (45)$$

در مرتبه مشابهی که در بخش ۳.۴ دیدیم، داریم:

$$\begin{aligned} e_{j,k+1} = & Be_{j,k} + C[e_{j-1,k} + e_{j+1,k}] + DBe_{j-1,k} + DC[e_{j-2,k} + e_{j,k}] + D^2Be_{j-2,k} \\ & + D^2C[e_{j-2,k} + e_{j-1,k}] + \dots + D^{j-1}Be_{1,k} + D^{j-1}C[e_{1,k} + e_{2,k}] + D^je_{1,k+1} \end{aligned} \quad (46)$$

با فرض این‌که $e_{j,k+1}$ یک ماتریس با ستون‌های $e_{j,k+1}$ باشد و با به‌کار بردن خاصیت نرم‌ها برای (۴۶) داریم:

$$\begin{aligned} \|e_{j,k+1}\|_1 \leq & \|B\|_1 \|e_{j,k}\|_1 + \|C\|_1 [\|e_{j-1,k}\|_1 + \|e_{j+1,k}\|_1] + \|D\|_1 \|B\|_1 \|e_{j-1,k}\|_1 + \|D\|_1 \|C\|_1 [\|e_{j-2,k}\|_1 + \|e_{j,k}\|_1] \\ & + \|D\|_1^2 \|B\|_1 \|e_{j-2,k}\|_1 + \|D\|_1^2 \|C\|_1 [\|e_{j-2,k}\|_1 + \|e_{j-1,k}\|_1] \\ & + \dots + \|D\|_1^{j-1} \|B\|_1 \|e_{1,k}\|_1 + \|D\|_1^{j-1} \|C\|_1 [\|e_{1,k}\|_1 + \|e_{2,k}\|_1] + \|D\|_1^j \|e_{1,k+1}\|_1 \end{aligned} \quad (47)$$

حال اگر قرار دهیم $\|e_k\|_1 = \max \|e_{j,k}\|_1$ با توجه به شرط مرزی (۴) داریم: $\|e_{1,k}\|_1 = 0$ ، بنا بر این از (۴۷)

به‌دست می‌آوریم:

$$\|e_{k+1}\|_1 \leq \|B\|_1 \sum_{n=0}^{\infty} \|D\|_1^n \|e_k\|_1 + 2\|C\|_1 \sum_{n=0}^{\infty} \|D\|_1^n \|e_k\|_1$$

و در نتیجه داریم:

$$\|e_{k+1}\|_1 \leq (\|B\|_1 + 2\|C\|_1) \sum_{n=0}^{\infty} \|D\|_1^n \|e_k\|_1 \quad (48)$$

حال اگر $\|D\|_1 < 1$ ، آنگاه سری هندسی (۴۸) هم‌گراست و داریم:

$$\|e_{k+1}\|_1 \leq \left(\frac{\|B\|_1 + 2\|C\|_1}{1 - \|D\|_1} \right) \|e_k\|_1$$

و با فرآیند بازگشتی داریم:

$$\|e_{k+1}\|_1 \leq \left(\frac{\|B\|_1 + 2\|C\|_1}{1 - \|D\|_1} \right)^{k+1} \|e_0\|_1$$

بنا بر این شرط لازم و کافی برای پایداری دستگاه تفاضلی (۴۳) اینست که $\frac{\|B\|_1 + 2\|C\|_1}{1 - \|D\|_1} < 1$ و در نتیجه شرط

لازم و کافی همگرایی اینست که

$$\|B\|_1 + 2\|C\|_1 + \|D\|_1 < 1. \quad (49)$$

تحقیق عددی

در این پژوهش، یک مدل ریاضی نامانا برای فرآیند انتقال جرم اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان با افزودن جمله پخش محوری ارائه شده، و به دستورالعمل حل عددی مسئله به‌روش تفاضلات متناهی پرداختیم. در به‌کار بردن روش‌ها، سه حالت برای تقریب شرط مرزی مشتق به‌روش تفاضلی در نظر گرفته شد. در ابتدا شرط مرزی مشتق به روش تفاضلات متناهی مرکزی و سپس به روش تفاضلات متناهی پس‌رو و در حالت سوم هم به‌روش تفاضلات متناهی پیش‌رو تقریب زده شد. در اولین روش تفاضلی، روش تفاضلی صریح استفاده به‌کار رفته است و نتایج عددی به‌دست آمده از این روش در حالت‌های (ii) و (iii) تقریب شرط مرزی مشتق بیان شده، به‌ترتیب در جدول‌های ۱ و ۲ آمده است. این روش در این حالت‌ها، دارای سازگاری و پایداری نسبت به مسئله اصلی است.

روش تفاضلی بعدی که استفاده شده است روش ضمنی لاترونن است که نتایج حل از این روش در حالت (ii) در جدول ۳ آمده است. نشان داده شده است که این روش نیز دارای سازگاری و پایداری نسبت به مسئله اصلی است. در تمامی این روش‌های تفاضلی مقادیر $\Delta x = 0.1$, $\Delta y = 0.1$, $\Delta t = 0.005$ در نظر گرفته شده است.

نتیجه

در این مقاله، یک مدل ریاضی نامانا برای بررسی فرآیند انتقال اکسیژن در بسترهای مویرگ انسان ارائه شد که در آن مویرگ یک شبکه دو بعدی در شکل بدون بعد فرض شده است. با افزودن جمله پخش محوری به این مدل ریاضی، به شکلی از یک معادله دیفرانسیل پاره‌ای با شرایط اولیه و مرزی می‌رسیم که به‌طور عددی به‌روش تفاضلات متناهی حل شده است. نتایج به‌دست آمده نشان می‌دهند که معادلات تفاضلی مختلفی که در بخش‌های ۴ و ۵ تشریح شدند، همگی دارای دقت یکسانی هستند که برابر $O(\Delta t + \Delta y + (\Delta x)^2)$ است. برای شرایط پایداری، دیدیم که معادلات نمایش داده شده برای هر دو روش به‌کار رفته پایداری و نتایج به‌خوبی هم‌گرا هستند. بدین سبب برای پایداری مشهود $\Delta t = 0.005$ منظور شده است.

فرمول‌بندی تفاضلات متناهی به دستگاهی از معادلات جبری منجر می‌شود که به تکنیکی برای حل این دستگاه نیاز داریم. این دستگاه دارای ماتریس ضرایب سه قطری است. چنین دستگاهی را با روش‌های تکرار نقطه‌ای می‌توان حل کرد ولی همگرایی از روش‌های تکرار نقطه‌ای خیلی کند است.

برای رسیدن به همگرایی سریع‌تر از روش‌های تکرار سطری استفاده می‌کنیم. این روش‌ها با استفاده از ماتریس ضرایب سه قطری و الگوریتم توماس به جواب می‌رسند. با استفاده از این تکنیک، دستگاه معادلات در هر سطر برای یک زمان ثابت دارای یک مجهول c خواهد بود که در رایانه ذخیره می‌شود. معادل با قضیه لاکس، اثبات‌های ریاضی از تکنیک‌های حل عددی به‌دست می‌آیند. بنا بر این سازگاری و پایداری این معادلات بررسی شد.

محاسبات انجام شده برای ۱۰ فاصله زمانی با $\Delta x = 0/1$ در جهت مثبت x و $\Delta y = 0/1$ در جهت مثبت y و گام زمانی مناسب در جهت t هستند. برنامه‌ها حتی برای گام‌های زمانی کوچک‌تر هم آزمایش شده‌اند. تکنیک شرح داده شده در اینجا می‌تواند برای حل هر دستگاه خطی از معادلات دیفرانسیل پاره‌ای سهموی همرفت-نفوذ استفاده شود. به‌علاوه دیده شده است که این تکنیک در حل معادلات شامل جمله پخش محوری نیز به‌خوبی جواب می‌دهد.

بررسی خطای معادله شبیه‌سازی شده با استفاده از نرم‌های L_1, L_2, L_∞

نتایج عددی به‌دست آمده در اینجا، با توجه به فرضیه‌های $u=0/4$ ، $D=0/24$ ، $\Delta x=0/1$ ، $\Delta y=0/1$ ، $\Delta t=0/05$ به‌دست آمده‌اند. با این مقادیر اولیه داریم: $p=0/02$ و $q=0/12$. - در بررسی پایداری روش صریح استفاده داریم:

$$\|B\|_1 = 0/745098$$

$$\|B\|_2 = 0/74247$$

$$\|B\|_\infty = 0/745098$$

بنا بر این از نتایج مذکور، با توجه به شرط پایداری (۳۲) داریم:

$$\|B\|_1 + 2|q'| + p' = 0/99999996 < 1$$

$$\|B\|_2 + 2|q'| + p' = 0/997372 < 1$$

$$\|B\|_\infty + 2|q'| + p' = 0/99999996 < 1$$

تذکر: این نتایج مربوط به حالت ۴، (ii) است و برای حالت ۴، (iii) نیز به‌سادگی ثابت می‌شود.

- در روش کلاسیک ضمنی لاترونن با توجه به شرط پایداری (۴۹) داریم:

$$\|B\|_1 = 0/745098 ; \|C\|_1 = 0/117647 ; \|D\|_1 = 0/0196078$$

$$\|B\|_2 = 0/743145 ; \|C\|_2 = 0/117338 ; \|D\|_2 = 0/0195564$$

$$\|B\|_\infty = 0/745098 ; \|C\|_\infty = 0/117647 ; \|D\|_\infty = 0/0196078$$

با توجه به نتایج مذکور داریم:

$$\|B\|_1 + 2\|C\|_1 + \|D\|_1 = 0/99999998 < 1,$$

$$\|B\|_2 + 2\|C\|_2 + \|D\|_2 = 0/9973774 < 1,$$

$$\|B\|_\infty + 2\|C\|_\infty + \|D\|_\infty = 0/99999998 < 1.$$

جدول ۱. $t = 1/0.15$; $\varepsilon = 0/0.1$; $k = 2.3$

x\y	0/0	0/1	0/2	0/3	0/4	0/5
0/0	0/0.000000	0/0.0791719	0/0.161284	0/0.250846	0/0.355404	0/0.487024
0/1	0/0.000000	0/0.0899637	0/0.181775	0/0.279217	0/0.389596	0/0.525131
0/2	0/0.000000	0/0.114429	0/0.227972	0/0.342717	0/0.465551	0/0.609195
0/3	0/0.000000	0/0.159358	0/0.311966	0/0.45672	0/0.600199	0/0.756545
0/4	0/0.000000	0/0.238073	0/0.456752	0/0.649505	0/0.82381	0/0.99753
0/5	0/0.000000	0/0.376296	0/0.704454	0/0.970256	0/1.18695	0/1.38151
0/6	0/0.000000	0/0.62576	0/1.13268	0/1.50294	0/1.77151	0/1.98606
0/7	0/0.000000	0/1.0868	0/1.88699	0/2.38875	0/2.70659	0/2.92999
0/8	0/0.000000	0/2.06534	0/3.24283	0/3.85737	0/4.18797	0/4.39067
0/9	0/0.000000	0/4.26425	0/5.70246	0/6.25332	0/6.49593	0/6.62541
1/0	0/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000

x\y	0/6	0/7	0/8	0/9	1/0
0/0	0/0.664142	0/0.914259	0/1.27809	0/1.81592	0/2.61734
0/1	0/0.70462	0/0.955998	0/1.32038	0/1.8584	0/2.65986
0/2	0/0.793385	0/1.04708	0/1.411234	0/1.95053	0/2.75198
0/3	0/0.947511	0/1.20402	0/1.56984	0/2.10772	0/2.90894
0/4	0/1.19649	0/1.45507	0/1.81984	0/2.35588	0/3.15624
0/5	0/1.58751	0/1.84494	0/2.20456	0/2.73514	0/3.5331
0/6	0/2.1937	0/2.44233	0/2.77881	0/3.20533	0/4.0972
0/7	0/3.12618	0/3.35147	0/3.66683	0/4.15381	0/4.92999
0/8	0/4.55189	0/4.73058	0/4.98663	0/5.40701	0/6.12841
0/9	0/6.71966	0/6.82175	0/6.97424	0/7.25148	0/7.83379
1/0	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000

جدول ۲. $t = 1/0.25$; $\varepsilon = 0/0.1$; $k = 2.5$

x\y	0/0	0/1	0/2	0/3	0/4	0/5
0/0	0/0.000000	0/0.107517	0/0.215611	0/0.3227105	0/0.448811	0/0.5929
0/1	0/0.000000	0/0.107517	0/0.215611	0/0.3227105	0/0.448811	0/0.5929
0/2	0/0.000000	0/0.125377	0/0.249169	0/0.372912	0/0.503178	0/0.652605
0/3	0/0.000000	0/0.166221	0/0.3225301	0/0.475815	0/0.624144	0/0.78356
0/4	0/0.000000	0/0.242388	0/0.465159	0/0.661595	0/0.839049	0/1.01523
0/5	0/0.000000	0/0.379008	0/0.709749	0/0.977897	0/1.19663	0/1.39286
0/6	0/0.000000	0/0.627452	0/1.13599	0/1.50773	0/1.77759	0/1.99322
0/7	0/0.000000	0/1.09971	0/1.88901	0/2.39168	0/2.71028	0/2.9344
0/8	0/0.000000	0/2.06593	0/3.24399	0/3.85904	0/4.1901	0/4.39322
0/9	0/0.000000	0/4.26452	0/5.70298	0/6.25408	0/6.4969	0/6.62566
1/0	0/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000

x\y	0/6	0/7	0/8	0/9	1/0
0/0	0/0.778445	0/1.03382	0/1.40063	0/1.93991	0/2.74175
0/1	0/0.778445	0/1.03382	0/1.40063	0/1.93991	0/2.74175
0/2	0/0.841038	0/1.09765	0/1.46675	0/2.00395	0/2.80572
0/3	0/0.978238	0/1.23682	0/1.60399	0/2.14262	0/2.94408
0/4	0/1.21626	0/1.47628	0/1.84201	0/2.37859	0/3.17912
0/5	0/1.60018	0/1.85858	0/2.21886	0/2.74982	0/3.5479
0/6	0/2.20172	0/2.451	0/2.79721	0/3.3147	0/4.0666
0/7	0/3.13113	0/3.35684	0/3.67249	0/4.15964	0/4.93586
0/8	0/4.55473	0/4.73367	0/4.98989	0/5.41027	0/6.1418
0/9	0/6.72096	0/6.82316	0/6.97573	0/7.25301	0/7.83534
1/0	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000	1/0.000000

جدول ۳. $t = 0.77$; $\varepsilon = 0.01$; $k = 154$

x\y	0/0	0/1	0/2	0/3	0/4	0/5
0/0	0/000000	0/024794	0/0531237	0/085046	0/120889	0/161397
0/1	0/000000	0/0270792	0/0577989	0/0919941	0/129824	0/171941
0/2	0/000000	0/0319153	0/0676429	0/10652	0/148356	0/193634
0/3	0/000000	0/0399109	0/0827619	0/129996	0/177877	0/227705
0/4	0/000000	0/0522211	0/108171	0/164793	0/220662	0/276034
0/5	0/000000	0/0710232	0/144416	0/21476	0/280094	0/341164
0/6	0/000000	0/100678	0/198852	0/286005	0/36922	0/426208
0/7	0/000000	0/150818	0/283193	0/387953	0/469272	0/534425
0/8	0/000000	0/245501	0/419227	0/533957	0/611672	0/668063
0/9	0/000000	0/452547	0/644626	0/738303	0/791378	0/825941
1/0	0/000000	1/000000	1/000000	1/000000	1/000000	1/000000

x\y	0/6	0/7	0/8	0/9	1/0
0/0	0/207806	0/261852	0/325702	0/401852	0/492989
0/1	0/21956	0/274448	0/338833	0/415277	0/506511
0/2	0/243561	0/299998	0/365327	0/442265	0/533658
0/3	0/280765	0/339152	0/405549	0/482976	0/574508
0/4	0/33252	0/392702	0/4598	0/537354	0/628865
0/5	0/400427	0/461349	0/528001	0/604749	0/695844
0/6	0/486067	0/545348	0/609272	0/683395	0/773278
0/7	0/590512	0/644041	0/701437	0/76972	0/85678
0/8	0/713455	0/755359	0/806627	0/857516	0/937966
0/9	0/852064	0/875588	0/901577	0/93743	0/999793
1/0	1/000000	1/000000	1/000000	1/000000	1/000000

منابع

1. A. Aminataei, M. Sharan, M. P. Singh, "A numerical solution for the nonlinear convective-facilitated diffusion reaction problem for the process of blood oxygenation in the lungs", J. Nat. Acad. Math., 3 (1985) 182.
2. A. Aminataei, M. Sharan, M. P. Singh, "A numerical model for the process of gas exchange in the pulmonary capillaries", Ind. J. pure Appl. Math., 18 (1987) 1040.
3. A. Aminataei, M. Sharan, M. P. Singh, "Two layer model for the process of blood oxygenation in the pulmonary capillaries-parabolic profiles in the core as well as in the plasma layer", Appl. Math. Modelling., 12 (1988) 601.
4. A. Aminataei, "A numerical two layer model for blood oxygenation in lungs", Amir-Kabir J. Sci. & Tech., 12 (45) (2001) 63.
5. A. Aminataei, "Comparision of explicit and implicit approaches to numerical solution of uni-dimensional equation of diffusion", J. of Sci., Al-Zahra Univ., 15(2) (2002) 1.
6. A. Aminataei, "A mathematical model for oxygen dissociation curve in the blood", Euro. J. Scien. Res., 6(1) (2005) 5.
7. A. Aminataei, "Blood oxygenation in the pulmonary circulation: a review", Euro. J. Scien. Res., 10(2) (2005) 55.

8. A. Aminataei, "A numerical simulation of the unsteady convective-diffusion equation", The J. of Damghan Univ. of Basic Scis., 1(2) (2008) 73.
9. A. Aminataei, S. Hassani, "An efficient numerical method for the solution of initial and boundary values problems", J. of Sci., Al-Zahra Univ., 22 (2) (2009) 13.
10. A. Aminataei, "The analysis of convection and diffusion in capillary beds", J. of Sci., Al-Zahra Univ., 23 (2011) 1.
11. A. Aminataei, "Simulation of the breathing gases in the airways", J. Advan. Math. Model., 1(2) (2012) 51.
12. C. S. Desai, L. D. Johnson, "Evaluation of some numerical schemes for consolidation", Int. J. Numer. Meth. Eng., 7 (1973) 243.
13. P. D. Lax, R. D. Richtmyer, "Survey of the stability of linear finite difference equations", Communi. Pure Appl. Math., 9 (1959) 267.
14. R. D. Richtmyer, K. W. Morton, "Difference Methods for Initial Value Problems", 2nd edn., Inter Science, New York (1967).
15. V. N. Vedamurthy, N. Ch. S. N. Iyengar, "Numerical Methods", Vikas Publishing House PVT LTD (1998).
16. L. Lapidus, G. F. Pinder, "Numerical Solution of Partial Differential Equations in Science and Engineering", John Wiley and Sons, New York (1982).
17. K. E. Atkinson, "An Introduction to Numerical Analysis", John Wiley and Sons, New York (1998).
18. P. Laasonen, "Ubereinemethode zur losung der wärmeleitungs-gleichung", Acta Math., 81, (1949) 309.
19. G. G. O'Brien, M. A. Hyman, S. Kaplan, "A study of the numerical solution of partial differential equation, J. Math. Phys., 29 (1951) 233.
20. G. D. Smith, "Numerical Solution of Partial Differential Equations: Finite Difference Methods", Oxford Univ. Press, Oxford (1993).
21. J. Noye, "Numerical Simulation of Fluid Motion", Amsterdam, North-Holland (1978).
22. L. H. Thomas, "Elliptic problems in linear difference equations over a network", Watson Scientific Computing Laboratory, Columbia Univ., New York (1949).