**文章编号:**1000-8608(2016)04-0432-09

# 一类 DGH 方程的新保结构算法研究

## 王俊杰\*1,2

(1.普洱学院数学系,云南普洱 665000;
 2.西北大学数学学院,陕西西安 710127)

摘要: DGH 方程作为一类重要的非线性水波方程有着广泛的应用前景.基于哈密顿系统的 多辛理论研究了一类 DGH 方程的数值解法,利用平均向量场方法对此哈密顿系统进行了数 值离散,构造了 DGH 方程的局部能量保结构算法和局部动量保结构算法.数值算例表明,这 两种保结构算法具有较好的长时间数值稳定性.

关键词: 哈密顿系统;保结构算法;多辛理论;DGH 方程

中图分类号:O29 文献标识码:A

doi:10.7511/dllgxb201604016

## 0 引 言

非线性水波方程是一类重要的非线性问题, 随着科技的发展,非线性问题的研究已经成为当 代研究的热点.非线性水波方程采用不同近似方 法可以得到不同的完全可积的方程,例如KdV方 程、BBM方程、Camassa-Holm方程、DGH方程.

近几十年,KdV方程、Camassa-Holm方程、 DGH方程引起了国内外学者的广泛关注<sup>[1-13]</sup>,发 现了这些方程的许多性质,例如:KdV方程、 Camassa-Holm方程、DGH方程都是可积方程, 都广泛地存在孤立波解.Camassa-Holm方程具 有一个Lax对、双哈密顿结构及无穷个守恒量. 对DGH方程的研究主要集中在定性方面的研 究,数值模拟研究还比较少,然而在实际应用中要 求得DGH方程的精确解几乎不可能,大部分情 况下只能用数值方法来模拟DGH方程,鉴于此, 本文主要研究DGH方程的数值模拟方法.

现在,越来越多的学者在构造数值方法时,关 注设计的算法能否保持系统原有的一些特性,这 样的算法称为保结构算法.1984年我国计算数学 大师冯康系统地提出了保结构算法的理论框架, 随后,保结构算法迅速发展,得到了许多方程的保 结构算法,这些结果无一例外地证实保结构算法 有明显的优点. 20 世纪末, Marsden 等应用变分 的思想提出了偏微分方程的多辛哈密顿系统<sup>[14]</sup>, 并且得到了多辛守恒律; 而 Reich 应用辛几何的 思想,提出了偏微分方程的多辛格式<sup>[15]</sup>, 从而可 以更加方便地应用于偏微分方程. 经过十几年的 发展, 保多辛结构算法已经取得一定研究成 果<sup>[16-27]</sup>, 这些成果证明保多辛结构算法可以进行 长时间的数值跟踪.

近年来,Celledoni 等<sup>[28]</sup>利用 AVF(平均向量 场)方法来求解哈密顿系统,Chen 等<sup>[29]</sup>利用 AVF方法提出了多辛哈密顿偏微分方程组整体 能量守恒的数值格式,Gong 等<sup>[19]</sup>提出了多辛哈 密顿偏微分方程组整体能量守恒的数值格式、局 部能量守恒的数值格式、局部动量守恒的数值格 式.

本文通过引入正则动量,证明 DGH 方程具 有多辛结构.首先给出多辛哈密顿格式,以及此格 式具有的多辛守恒律、局部能量守恒律和局部动 量守恒律.然后给出多辛哈密顿方程的离散保结 构算法格式,即局部能量保结构算法格式和局部 动量保结构算法格式,进而给出 DGH 方程的保 结构算法.最后通过两个数值模拟算例,验证算法 性能.

收稿日期: 2015-11-20; 修回日期: 2016-04-12.

基金项目:云南省教育厅科学研究基金资助项目(2015y490);普洱学院创新团队项目(CXTD003).

作者简介: 王俊杰\*(1981-),男,硕士,副教授,E-mail:pedxsxxwjj@163.com.

# 1 微分方程的多辛哈密顿形式及守 恒律

Bridges 首先发现,大量的偏微分方程可以写成下列多辛哈密顿偏微分方程的形式<sup>[15]</sup>:

$$Mz_t + Kz_x = \nabla z S(z) \tag{1}$$

其中  $M, K \in \mathbb{R}^{n \times n}$  ( $n \ge 3$ )是反对称矩阵. S:  $\mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ 是光滑函数,称为哈密顿函数,  $\nabla zS(z)$ 为函数 S(z)的梯度. 系统(1)满足3个局部守恒律,即多 辛守恒律、局部能量守恒律和局部动量守恒律.

**定理 1<sup>[15]</sup>**根据 Bridges 多辛理论,偏微分 方程(1)满足多辛守恒律

$$\frac{\partial}{\partial t}W + \frac{\partial}{\partial x}k = 0 \tag{2}$$

其中W、k分别表示t和x方向上的辛结构,具体表达式为

$$W = \frac{1}{2} \mathrm{d} \mathbf{z} \wedge \mathbf{M} \mathrm{d} \mathbf{z}, \ k = \frac{1}{2} \mathrm{d} \mathbf{z} \wedge \mathbf{K} \mathrm{d} \mathbf{z}$$

**定理 2<sup>[15]</sup>** 根据 Bridges 多辛理论,偏微分 方程(1)满足局部能量守恒律:

$$\frac{\partial}{\partial t}E + \frac{\partial}{\partial x}F = 0 \tag{3}$$

局部动量守恒律:

$$\frac{\partial}{\partial t}I + \frac{\partial}{\partial x}G = 0 \tag{4}$$

其中

$$I = \frac{1}{2} \mathbf{z}^{\mathrm{T}} \mathbf{M} \mathbf{z}_{x}, \ G = S(\mathbf{z}) - \frac{1}{2} \mathbf{z}^{\mathrm{T}} \mathbf{M} \mathbf{z}_{t},$$
$$E = S(\mathbf{z}) - \frac{1}{2} \mathbf{z}^{\mathrm{T}} \mathbf{K} \mathbf{z}_{x}, \ F = \frac{1}{2} \mathbf{z}^{\mathrm{T}} \mathbf{K} \mathbf{z}_{t}$$

*E* 为能量密度;*F* 为能量流;*I* 为动量密度;*G* 为动量流.

如果 z(t,x)关于 x 是周期函数或者满足齐次边界条件,偏微分方程(1)满足整体能量和整体动量守恒律:

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} \int_{-L}^{L} E(\mathbf{z}) \,\mathrm{d}x = 0, \ \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} \int_{-L}^{L} F(\mathbf{z}) \,\mathrm{d}x = 0 \qquad (5)$$

# 2 多辛哈密顿偏微分方程的保结构 算法

为了研究问题方便,首先引入下面符号: 向前差分算子

$$D_{i}\boldsymbol{u}^{n} = \frac{\boldsymbol{u}^{n+1} - \boldsymbol{u}^{n}}{\tau}, \ D_{x}\boldsymbol{u}_{j} = \frac{\boldsymbol{u}_{j+1} - \boldsymbol{u}_{j}}{h}$$
(6)

平均算子

$$A_{i}\boldsymbol{u}^{n} = \frac{\boldsymbol{u}^{n+1} + \boldsymbol{u}^{n}}{2}, \ A_{x}\boldsymbol{u}_{j} = \frac{\boldsymbol{u}_{j+1} + \boldsymbol{u}_{j}}{2}$$
(7)

上面的算子满足  $D_t D_x = D_x D_t$ ,  $A_t A_x = A_x A_t$ , DA = AD, 及推广的 Leibniz 法则:

$$D_x(\boldsymbol{u}\boldsymbol{v})_j = \boldsymbol{u}_{j+1} D_x \boldsymbol{v}_j + D_x \boldsymbol{u}_j \boldsymbol{v}_j$$

 $D_t (\boldsymbol{u}\boldsymbol{v})_j = \boldsymbol{u}_{j+1} D_t \boldsymbol{v}_j + D_t \boldsymbol{u}_j \boldsymbol{v}_j$ 

#### 2.1 局部能量保结构算法

利用上面的算子,对空间方向进行离散,得到 哈密顿系统(1)的半离散格式:

$$\boldsymbol{M} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} A_{x} \boldsymbol{z}_{j}(t) + \boldsymbol{K} D_{x} \boldsymbol{z}_{j}(t) = \nabla \boldsymbol{z} S(A_{x} \boldsymbol{z}_{j}(t)) \quad (8)$$

用 AVF 方法对半离散格式(8)时间方向进行离散,得到哈密顿系统(1)的全离散格式:

$$\mathbf{M} D_{t} A_{x} \mathbf{z}_{j}^{n} + \mathbf{K} D_{x} A_{t} \mathbf{z}_{j}^{n} = \int_{0}^{1} \nabla \mathbf{z} S((1-\boldsymbol{\xi}) A_{x} \mathbf{z}_{j}^{n} + \boldsymbol{\xi} A_{x} \mathbf{z}_{j}^{n+1}) d\boldsymbol{\xi}$$
(9)

为了分析全离散格式(9)的局部能量守恒律 和局部动量守恒律,引入定义:

#### 定义1 记

$$R_{\rm e} = D_t A_x E_j^n + D_x A_t F_j^n \tag{10}$$

$$R_{\rm m} = D_t A_x I_j^n + D_x A_t G_j^n \tag{11}$$

称 R<sub>e</sub>、R<sub>m</sub> 分别是局部能量、动量守恒律在 A<sub>x</sub>z<sub>j</sub>"、 A<sub>i</sub>z<sub>i</sub>" 处的误差,其中

$$E_{j}^{n} = S(z_{j}^{n}) - \frac{1}{2} (z_{j}^{n})^{\mathrm{T}} \mathbf{K} D_{x} z_{j}^{n},$$

$$F_{j}^{n} = \frac{1}{2} (z_{j}^{n})^{\mathrm{T}} \mathbf{K} D_{t} z_{j}^{n},$$

$$I_{j}^{n} = \frac{1}{2} (z_{j}^{n})^{\mathrm{T}} \mathbf{M} D_{x} z_{j}^{n},$$

$$G_{j}^{n} = S(z_{j}^{n}) - \frac{1}{2} (z_{j}^{n})^{\mathrm{T}} \mathbf{M} D_{t} z_{j}^{n}$$

记

$$\boldsymbol{\varepsilon}^{n} = \Delta x \, \sum_{j=0}^{N-1} A_{x} E_{j}^{n} \tag{12}$$

$$\eta^n = \Delta x \sum_{j=0}^{N-1} A_x F_j^n \tag{13}$$

称  $\varepsilon^n$ 、 $\eta^n$  分别是整体能量和整体动量.

**定理 3**<sup>[19]</sup> 全离散格式(9)满足离散局部能 量守恒律:

$$D_t E_{j+\frac{1}{2}}^n + D_x F_j^{n+\frac{1}{2}} = 0$$

**定理 4**<sup>[19]</sup> 如果满足周期边界条件 *z*(*x*+*L*, *t*)=*z*(*x*,*t*),全离散格式(9)满足离散整体能量守 恒律:

#### 2.2 局部动量保结构算法

对时间方向进行离散,得到哈密顿系统(1)的 半离散格式:

$$\boldsymbol{M} \boldsymbol{D}_{t} \boldsymbol{z}^{n}(x) + \boldsymbol{K} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}x} \boldsymbol{A}_{t} \boldsymbol{z}^{n}(x) = \nabla \boldsymbol{z} S(\boldsymbol{A}_{t} \boldsymbol{z}^{n}(x))$$
(14)

用 AVF 方法对半离散格式(14) 空间方向进行离散,得到哈密顿系统(1)的全离散格式:

$$\boldsymbol{M} D_{t} A_{x} \boldsymbol{z}_{j}^{n} + \boldsymbol{K} D_{x} A_{t} \boldsymbol{z}_{j}^{n} = \int_{0}^{1} \nabla \boldsymbol{z} S((1-\boldsymbol{\xi}) A_{t} \boldsymbol{z}_{j}^{n} + \boldsymbol{\xi} A_{t} \boldsymbol{z}_{j+1}^{n}) d\boldsymbol{\xi}$$
(15)

**定理 5**<sup>[19]</sup> 全离散格式(15)满足离散局部动 量守恒律:

 $D_t I_{j+\frac{1}{2}}^n + D_x G_j^{n+\frac{1}{2}} = 0$ 

**定理 6**<sup>[19]</sup> 如果满足周期边界条件 z(x+L, t)=z(x,t),全离散格式(15)满足离散整体动量 守恒律:

 $\eta^{n+1} = \eta^n$ 

## 3 一类 DGH 方程的新保结构算法

1895年,Korteweg和他的学生 deVries 研究 无黏滞、不可压缩流体运动时得到一个浅水波方 程(在长波和小振幅条件下),即 KdV 方程:

 $u_t + 2\omega u_x + 3uu_x + \gamma u_{xxx} = 0$  (16) 该方程是非线性水波理论研究的一个基本方程. 1993年,美国阿尔莫斯国家实验室的 Camassa 和 Holm 考虑重力作用下浅水层自由表面的水波运 动时,推导出 Camassa-Holm 方程(简称 C-H 方 程):

 $u_{t}+2\omega u_{x}+3u u_{x}-\alpha^{2} u_{xxt}-\alpha^{2} (u u_{xxx}+2u_{x} u_{xx})=0$ (17)

该方程成为非线性水波理论研究的另一类重要的 基本方程.2001年,Dullin、Gottwald和 Holm 从 Euler方程出发,得到了一类带线性和非线性色 散项的新型浅水波方程,即 DGH 方程<sup>[1]</sup>:

$$u_t + 2\omega u_x + 3u u_x + \gamma u_{xxx} - \alpha^2 u_{xxt} - \alpha^2 (u u_{xxx} + 2u_x u_{xx}) = 0$$
(18)

当 α=0 时,DGH 方程变为 KdV 方程,当 γ =0 时,DGH 方程转化为 C-H 方程.

对于系统(18),引入正则动量  $u_t = 2w_x, u = \phi_x, u_x = \psi, \frac{\alpha^2}{2}u_t - \gamma u_x = -\alpha^2 u\psi + \Phi,$ 系统(18)可以 表示为下面等价形式:

$$\frac{1}{2}\phi_t - \frac{\alpha^2}{2}\psi_t - \Phi_x = -w - 2\omega u - \frac{3}{2}u^2 - \frac{\alpha^2}{2}\psi^2,$$
  

$$-\frac{1}{2}u_t + w_x = 0,$$
  

$$-\phi_x = -u,$$
  

$$u_x = \psi,$$
  

$$\frac{\alpha^2}{2}u_t = -\alpha^2 u\psi + \Phi + \gamma\psi$$
(19)

定义状态变量 z=(u φ w Φ ψ),可以 把系统(19)写成多辛哈密顿偏微分方程的形式 (1),其中

哈密顿函数为

#### 3.1 DGH 方程的局部能量保结构算法

对系统(18)的等价方程组(19)应用局部能量 保结构算法(9)可得

$$\frac{1}{2}D_{t}A_{x}\phi_{j}^{n} - \frac{\alpha^{2}}{2}D_{t}A_{x}\psi_{j}^{n} - D_{x}A_{t}\Phi_{j}^{n} = 
-A_{x}A_{t}w_{j}^{n} - 2\omega A_{x}A_{t}u_{j}^{n} - \frac{\alpha}{2}f(A_{x}u_{j}^{n+1}, A_{x}u_{j}^{n}) - 
\frac{\alpha^{2}}{2}f(A_{x}\psi_{j}^{n+1}, A_{x}\psi_{j}^{n}), 
-\frac{1}{2}D_{t}A_{x}u_{j}^{n} + D_{x}A_{t}w_{j}^{n} = 0, 
-D_{x}A_{t}\phi_{j}^{n} = -A_{x}A_{t}u_{j}^{n}, 
D_{x}A_{t}u_{j}^{n} = A_{x}A_{t}\psi_{j}^{n}, 
\frac{\alpha^{2}}{2}D_{t}A_{x}u_{j}^{n} = -\alpha^{2}g(A_{x}u_{j}^{n+1}, A_{x}u_{j}^{n}, A_{x}\psi_{j}^{n+1}, 
A_{x}\psi_{j}^{n}) + A_{x}A_{t}\Phi_{j}^{n} + \gamma A_{x}A_{t}\psi_{j}^{n} \qquad (20)$$

其中

$$f(r,s) = \frac{1}{3} (r^{2} + r \cdot s + s^{2})$$

$$g(r,s,u,v) = \frac{1}{3} r \cdot u + \frac{1}{6} s \cdot u + \frac{1}{6} r \cdot v + \frac{1}{3} s \cdot v$$

$$\triangleq \mathfrak{R} \, \mathfrak{R} \, \mathfrak{R} \, \mathfrak{Z} (20) \, \mathfrak{R} \, \mathfrak{L} \, \mathfrak{R} \,$$

#### 3.2 DGH 方程的局部动量保结构算法

对系统(18)的等价方程组(19)应用局部动量 保结构算法(15)可得

$$\frac{1}{2}D_tA_x\phi_j^n - \frac{\alpha^2}{2}D_tA_x\psi_j^n - D_xA_t\Phi_j^n = -A_xA_tw_j^n - 2\omega A_xA_tu_j^n - \frac{\alpha}{2}f(A_xu_{j+1}^n, A_xu_j^n) -$$

$$\frac{\alpha^2}{2} f(A_x \psi_j^{n+1}, A_x \psi_j^n),$$

$$-\frac{1}{2} D_t A_x u_j^n + D_x A_t w_j^n = 0,$$

$$-D_x A_t \phi_j^n = -A_x A_t u_j^n,$$

$$D_x A_t u_j^n = A_x A_t \psi_j^n,$$

$$\frac{\alpha^2}{2} D_t A_x u_j^n = -\alpha^2 g(A_x u_{j+1}^n, A_x u_j^n, A_x \psi_{j+1}^n, A_x \psi_j^n) +$$

$$A_x A_t \Phi_i^n + \gamma A_x A_t \psi_i^n$$
(23)

其中

$$f(r,s) = \frac{1}{3}(r^2 + r \cdot s + s^2)$$
$$g(r,s,u,v) = \frac{1}{3}r \cdot u + \frac{1}{6}s \cdot u + \frac{1}{6}r \cdot v + \frac{1}{3}s \cdot v$$

全离散格式(23)满足离散局部动量守恒律:  

$$\frac{d}{dt} \left[ -\frac{1}{4} \phi_{j+\frac{1}{2}}^{n} D_{x} u_{j+\frac{1}{2}}^{n} + \frac{\alpha^{2}}{4} \phi_{j+\frac{1}{2}}^{n} D_{x} u_{j+\frac{1}{2}}^{n} + \frac{1}{4} u_{j+\frac{1}{2}}^{n} (D_{x} \phi_{j+\frac{1}{2}}^{n} - \alpha^{2} D_{x} \phi_{j+\frac{1}{2}}^{n}) \right] + \frac{d}{dx} \left[ -u_{j}^{n+\frac{1}{2}} w_{j}^{n+\frac{1}{2}} - \alpha^{2} D_{x} \phi_{j+\frac{1}{2}}^{n+\frac{1}{2}})^{2} - \frac{(u_{j}^{n+\frac{1}{2}})^{3}}{2} - \frac{\alpha^{2}}{2} (\phi_{j}^{n+\frac{1}{2}})^{2} u_{j}^{n+\frac{1}{2}} + \Phi_{j}^{n+\frac{1}{2}} \phi_{j}^{n+\frac{1}{2}} + \frac{\gamma}{2} (\phi_{j}^{n+\frac{1}{2}})^{2} - \frac{1}{4} (\phi_{j}^{n+\frac{1}{2}} - \alpha^{2} \phi_{j}^{n+\frac{1}{2}}) D_{t} u_{j}^{n+\frac{1}{2}} - \frac{1}{4} (D_{t} \phi_{j}^{n+\frac{1}{2}} - \alpha^{2} D_{t} \phi_{j}^{n+\frac{1}{2}}) u_{j}^{n+\frac{1}{2}} \right] = 0 \qquad (24)$$
  
消去辅助变量可以得到局部动量守恒格式为  
 $D_{t} A_{t} A_{x}^{3} u_{j}^{n} - \alpha^{2} D_{t} D_{x} A_{t} A_{x} u_{j}^{n} - D_{x}^{2} A_{t} \sigma (A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n}) + \frac{1}{2} + \frac{1}{2} (A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n}) + \frac{1}{2} + \frac{1}{2} (A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n}) + \frac{1}{2} + \frac{1}{2} (A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{j}^{n}) + \frac{1}{2} + \frac{1}{2} (A_{x} u_{j}^{n} + A_{x} u_{$ 

$$D_{x}^{2}A_{t}g(A_{x}u_{j+1}^{n}, A_{x}u_{j}^{n}, A_{x}\psi_{j+1}^{n}, A_{x}\psi_{j}^{n}) + \gamma A_{t}^{2}u_{j}^{n} + 2w D_{x}A_{t}^{2}A_{x}^{2}u_{j}^{n} + \frac{\alpha}{2}D_{x}A_{t}A_{x}f(A_{x}u_{j+1}^{n}, A_{x}u_{j}^{n}) + \frac{\alpha^{2}}{2}D_{x}A_{t}A_{x}f(A_{x}\psi_{j+1}^{n}, A_{x}\psi_{j}^{n}) = 0$$
(25)

## 4 数值算例

下面应用局部能量保结构算法和局部动量保 结构算法对 DGH 方程(18)进行数值模拟,并且 分析该数值方法的离散局部能量和动量守恒律误 差.本文将对局部能量保结构算法、局部动量保结构 算法与有限差分法(中心差分法)的数值结果和精确 解进行比较.对局部能量保结构算法、局部动量保 结构算法与有限差分法取相同的空间和时间步长. **4.1 DGH 方程的局部能量保结构算法数值模拟** 4.1.1 孤立波 A 取参数 α=1,ω=1,γ=1,考

虑 DGH 方程(18)的孤立波的初值条件为

$$u(x,0) = -\frac{3}{2} + \cos(-|x|)$$

由文献[30],可以得到 DGH 方程(18)的初 值问题有孤立波解

$$u(x,t) = -\frac{3}{2} + \cos(-|x+t|)$$

取空间步长  $\Delta x = 0.01$ ,时间步长  $\Delta t = 0.05$ , 计算到 T = 60.计算结果见表 1 和图 1、2.表 1 给 出了有限差分法、局部能量保结构算法和精确解 的比较.图 1 给出了 DGH 方程孤立波的初值问 题随时间的演化图.图 2 给出了 DGH 方程孤立 波初值问题的局部能量保结构算法的局部动量守 恒律误差.

表1 有限差分法、局部能量保结构算法和精确解的比较(孤立波 A)

Tab. 1The comparison between finite difference method, local energy structure-preserving<br/>algorithm and exact solution (solitary wave solution A)

( <i>x</i> , <i>t</i> ) -	u(x,t)		
	有限差分法	局部能量保结构算法	精确解
(15,2)	-1.775 195 246 32	$-1.775\ 163\ 675\ 670$	$-1.775\ 163\ 338\ 051\ 597$
(15,4)	$-0.511\ 256\ 321\ 56$	-0.511 295 895 689	-0.511 295 381 813 331
(15,6)	-2.04778421354	-2.047729523462	-2.047729260224268
(15,8)	-2.032 886 315 63	-2.032 833 852 320	-2.032 833 020 333 397
(15,10)	-0.50875461230	-0.508797645244	-0.508797188136526



- 图 1 DGH 方程局部能量保结构算法的孤 立波 A
- Fig. 1 Solitary wave solution A of local energy structure-preserving algorithm of DGH equation

4.1.2 孤立波 B 取参数 α=1,ω=1,γ=1,考
 虑 DGH 方程(18)的孤立波的初值条件为

$$u(x,0) = -\frac{3}{2} + \exp(-|x|)$$

由文献[30],可以得到 DGH 方程(18)的初值问题有孤立波解

$$u(x,t) = -\frac{3}{2} + \exp(-|x+t|)$$

取空间步长 Δ*x*=0.01,时间步长 Δ*t*=0.05, 计算到 *T*=60.计算结果见表 2 和图 3、4.表 2 给



- 图 2 局部能量保结构算法的局部动量守恒 律误差(孤立波 A)
- Fig. 2 The error of local momentum conservation law of local energy structure-preserving algorithm (solitary wave solution A)

出了有限差分法、局部能量保结构算法和精确解的比较.图3给出了 DGH 方程孤立波的初值问题随时间的演化图.图4给出了 DGH 方程孤立 波初值问题的局部能量保结构算法的局部动量守 恒律误差.

4.2 DGH 方程的局部动量保结构算法数值模拟
4.2.1 孤立波 A 取参数 α=1,ω=1,γ=1,考
虑 DGH 方程(18)的孤立波的初值条件为

$$u(x,0) = -\frac{3}{2} + \cos(-|x|)$$

由文献[30],可以得到 DGH 方程(18)的初 值问题有孤立波解

$$u(x,t) = -\frac{3}{2} + \cos(-|x+t|)$$

取空间步长  $\Delta x = 0.01$ ,时间步长  $\Delta t = 0.05$ , 计算到 T = 60.计算结果见表 3 和图 5、6.表 3 给 出了有限差分法、局部动量保结构算法和精确解 的比较.图 5 给出了 DGH 方程孤立波的初值问 题随时间的演化图.图 6 给出了 DGH 方程孤立 波初值问题的局部动量保结构算法的局部能量守 恒律误差.

4.2.2 孤立波 B 取参数 α=1,ω=1,γ=1,考
 虑 DGH 方程(18)的孤立波的初值条件为

$$u(x,0) = -\frac{3}{2} + \exp(-|x|)$$

由文献[30],可以得到 DGH 方程(18)的初 值问题有孤立波解

$$u(x,t) = -\frac{3}{2} + \exp(-|x+t|)$$

表 2 有限差分法、局部能量保结构算法和精确解的比较(孤立波 B)

Tab. 2 The comparison between finite difference method, local energy structure-preserving algorithm and exact solution (solitary wave solution B)

(x,t) -	u(x,t)		
	有限差分法	局部能量保结构算法	精确解
(15,2)	-1.4999461231	-1.499999868904	-1.499999958600623
(15,4)	-1.4999695462	-1.49992354678	-1.499999994397204
(15,6)	-1.4999264698	-1.499999756890	-1.499999999241744
(15,8)	-1.4999632446	-1.499999873453	-1.499999999897381
(15,10)	-1.4999544621	-1.499999765556	-1.499999999986112



图 3 DGH 方程局部能量保结构算法的孤立波 B Fig. 3 Solitary wave solution B of local energy structurepreserving algorithm of DGH equation



- 图 4 局部能量保结构算法的局部动量守恒 律误差(孤立波 B)
- Fig. 4 The error of local momentum conservation law of local energy structure-preserving algorithm (solitary wave solution B)

表 3 有限差分法、局部动量保结构算法和精确解的比较(孤立波 A)

Tab. 3 The comparison between finite difference method, local momentum structure-preserving algorithm and exact solution (solitary wave solution A)

( <i>x</i> , <i>t</i> ) -	u(x,t)		
	有限差分法	局部动量保结构算法	精确解
(15,2)	$-1.775\ 165\ 234\ 67$	$-1.775\ 163\ 841\ 236$	$-1.775\ 163\ 338\ 051\ 597$
(15,4)	$-0.511\ 253\ 147\ 56$	$-0.511 \ 295 \ 812 \ 369$	-0.511 295 381 813 331
(15,6)	-2.04772846523	$-2.047\ 729\ 512\ 346$	$-2.047\ 729\ 260\ 224\ 268$
(15,8)	-2.032 854 632 13	-2.032 833 412 369	-2.032 833 020 333 397
(15,10)	-0.50877412368	-0.508797214563	-0.508797188136526



图 5 DGH 方程局部动量保结构算法的孤立 波 A

Fig. 5 Solitary wave solution A of local momentum structure-preserving algorithm of DGH equation

取空间步长  $\Delta x = 0.01$ ,时间步长  $\Delta t = 0.05$ , 计算到 T = 60.计算结果见表 4 和图 7、8.表 4 给 出了有限差分法、局部动量保结构算法和精确解 的比较.图 7 给出了 DGH 方程孤立波的初值问



- 图 6 局部动量保结构算法的局部能量守恒 律误差(孤立波 A)
- Fig. 6 The error of local energy conservation law of local momentum structure-preserving algorithm (solitary wave solution A)

题随时间的演化图.图 8 给出了 DGH 方程孤立 波初值问题的局部动量保结构算法的局部能量守 恒律误差.

表 4 有限差分法、局部动量保结构算法和精确解的比较(孤立波 B)

Tab. 4The comparison between finite difference method, local momentum structure-preserving<br/>algorithm and exact solution (solitary wave solution B)

(x,t)	u(x,t)		
	有限差分法	局部动量保结构算法	精确解
(15,2)	-1.4999842365	-1.4999999632589	-1.499999958600623
(15,4)	-1.4999462374	-1.499999123845	-1.499999994397204
(15,6)	-1.4999896213	-1.4999999852136	-1.499999999241744
(15,8)	-1.4999412365	-1.499999231456	-1.499999999897381
(15,10)	-1.499 914 523 6	-1.4999999895623	-1.499999999986112



图 7 DGH 方程局部动量保结构算法的孤立 波 B

Fig. 7 Solitary wave solution B of local momentum structure-preserving algorithm of DGH equation



- 图 8 局部动量保结构算法的局部能量守恒 律误差(孤立波 B)
- Fig. 8 The error of local energy conservation law of local momentum structure-preserving algorithm (solitary wave solution B)

#### 5 结 语

本文利用能量保结构算法和动量保结构算法 对一类 DGH 方程的初值问题进行了数值模拟. 给出了 DGH 方程的初值问题的离散格式.从数 值模拟得到的图 1~8、表 1~4 说明,能量保结构 算法和动量保结构算法能够很好地保持孤子解的 基本几何性质,并具有良好的长时间数值行为.

## 参考文献:

- [1] Dullin H R, Gottwald G A, Holm D D. An integrable shallow water equation with linear and nonlinear dispersion [J]. Physical Review Letters, 2001, 87(19):194501.
- [2] Camassa R, Holm D D. An integrable shallow water equation with peaked solitons [J]. Physical Review Letters, 1993, 71(11):1661-1664.
- [3] TIAN Li-xin, YIN Jiu-li. New compacton solutions and solitary wave solutions of fully nonlinear generalized Camassa-Holm equations [J]. Chaos, Solitons & Fractals, 2004, 20(2):289-299.
- [4] Fisher M, Schiff J. The Camassa-Holm equation: conserved quantities and the initial value problem [J]. Physics Letters A, 1999, 259(5):371-376.
- [5] Clarkson P A, Mansfield E L, Priestley T J. Symmetries of a class of nonlinear third-order partial differential equations [J]. Mathematical and Computer Modelling, 1997, 25(8-9):195-212.
- [6] Kraenkel R A, Senthilvelan M, Zenchuk A I. On the integrable perturbations of the Camassa-Holm equation [J]. Journal of Mathematical Physics, 2000, 41(5):3160-3169.
- [7] DING Dan-ping, TIAN Li-xin. The attractor on dissipative Camassa-Holm equation [J]. Acta Mathematicae Applicatae Sinica, 2004, 27(3):536-545.
- [8] TIAN Li-xin, XU Gang, LIU Zeng-rong. The concave or convex peaked and smooth soliton solutions of Camassa-Holm equation [J]. Applied Mathematics and Mechanics, 2002, 23(5):557-567.
- [9] TIAN Li-xin, SONG Xiu-ying. New peaked solitary wave solutions of the generalized Camassa-Holm equation [J]. Chaos, Solitons & Fractals, 2004, 19(3):621-637.

- [10] TIAN Li-xin, GUI Gui-long, LIU Yue. On the well-posedness problem and the scattering problem for the Dullin-Gottwald-Holm equation [J].
  Communications in Mathematical Physics, 2005, 257(3):667-701.
- [11] GUO Bo-ling, LIU Zheng-rong. Peaked wave solutions of CH-γ equation [J]. Science in China Series A: Mathematics, 2003, 46(5):696-709.
- [12] YIN Zhao-yang. Well-posedness, blowup, and global existence for an integrable shallow water equation [J]. Discrete and Continuous Dynamical Systems, 2004, 11(2-3):393-411.
- [13] JU Lin. On solution of the Dullin-Gottwald-Holm equation [J]. International Journal of Nonlinear Science, 2006, 1(1):43-48.
- [14] Marsden J E, Patrick G W, Shkoller S. Multisymplectic geometry, variational integrators, and nonlinear PDEs [J]. Communications in Mathematical Physics, 1998, 199(2):351-395.
- [15] Reich S. Multi-symplectic Runge-Kutta collocation methods for Hamiltonian wave equations [J].
   Journal of Computational Physics, 2000, 157(2): 473-499.
- [16] LV Zhong-quan, WANG Yu-shun, SONG Yongzhong. A new multi-symplectic integration method for the nonlinear Schrödinger equation [J]. Chinese Physics Letters, 2013, 30(3):030201.
- [17] GONG Yue-zheng, CAI Jia-xiang, WANG Yu-shun. Multi-symplectic Fourier pseudospectral method for the Kawahara equation [ J ].
   Communications in Computational Physics, 2013, 16(1):35-55.
- [18] WANG Yu-shun, HONG Jia-lin. Multi-symplectic algorithms for Hamiltonian partial differential equations [J]. Communication on Applied Mathematics and Computation, 2013, 27 (2): 163-230.
- [19] GONG Yue-zheng, CAI Jia-xiang, WANG Yushun. Some new structure-preserving algorithms for general multi-symplectic formulations of Hamiltonian PDEs [J]. Journal of Computational Physics, 2014, 279:80-102.
- [20] LIU Ting-ting, QIN Meng-zhao. Multisymplectic geometry and multisymplectic Preissman scheme for the KP equation [J]. Journal of Mathematical

Physics, 2002, 43(8):4060-4077.

- [21] TIAN Yi-min, QIN Meng-zhao, ZHANG Yongming, et al. The multisymplectic numerical method for Gross-Pitaevskii equation [J]. Computer Physics Communications, 2008, 178(6):449-458.
- [22] WANG Yu-shun, WANG Bin, QIN Meng-zhao. Concatenating construction of the multisymplectic schemes for 2 + 1-dimensional sine-Gordon equation [J]. Science in China Series A: Mathematics, 2004, 47(1):18-30.
- [23] Escher J, Lechtenfeld O, YIN Zhao-yang. Wellposedness and blow-up phenomena for the 2component Camassa-Holm equation [J]. Discrete and Continuous Dynamical Systems, 2007, 19(3): 493-513.
- [24] KONG Ling-hua, LIU Ru-xun, ZHENG Xiaohong. A survey on symplectic and multi-symplectic algorithms [ J ]. Applied Mathematics and Computation, 2007, 186(1):670-684.
- [25] Leimkuhler B, Reich S. Simulating Hamiltonian Dynamics [M]. Cambridge: Cambridge University Press, 2005.

- [26] Islas A L, Schober C M. Backward error analysis for multisymplectic discretizations of Hamiltonian PDEs [J]. Mathematics and Computers in Simulation, 2005, 69(3-4):290-303.
- [27] Moore B, Reich S. Backward error analysis for multi-symplectic integration methods [ J ]. Numerische Mathematik, 2003, 95(4):625-652.
- [28] Celledoni E, McLachlan R I, Owren B, et al. On conjugate B-series and their geometric structure [J]. Journal of Numerical Analysis, Industrial and Applied Mathematics, 2010, 5(1-2): 85-94.
- [29] CHEN Yao, SUN Ya-juan, TANG Yi-fa. Energypreserving numerical methods for Landau-Lifshitz equation [J]. Journal of Physics A: Mathematical and Theoretical, 2011, 44(59):295207.
- [30] 殷久利,田立新. 一类非线性色散方程中的新型奇 异孤立波 [J]. 物理学报, 2009, 58(6):3632-3636.
  YIN Jiu-li, TIAN Li-xin. New exotic solitary waves in one type of nonlinear dispersive equations [J].
  Acta Physica Sinica, 2009, 58(6):3632-3636. (in Chinese)

## Research on new structure-preserving algorithms for a DGH equation

WANG Jun-jie \* 1,2

( 1. Department of Mathematics, Pu'er University, Pu'er 665000, China;
2. School of Mathematics, Northwest University, Xi'an 710127, China )

**Abstract**: DGH equation is an important nonlinear wave equation and has broad application prospect. Numerical method for the equation is studied based on the multi-symplectic theory in Hamilton system. The average vector field (AVF) method is used to discretize the Hamilton system, and local energy structure-preserving algorithm and local momentum structure-preserving algorithm are constructed to solve the DGH equation. The numerical examples show that the two kinds of structurepreserving algorithms have good long-time numerical stability.

**Key words**: Hamilton system; structure-preserving algorithms; multi-symplectic theory; DGH equation