

Partiella differentialekvationer: Koppling Diskret - Kontinuum och Finita Elementmetoden

Johan Jansson

November 29, 2010

Table of contents

- 1 Plan och Syfte
- 2 Koppling rumsderivata och mass-fjädersystem (Diskret \Rightarrow Kontinuum)
- 3 Finita elementmetoden (Kontinuum \Rightarrow Diskret)

Plan och Syfte

Titta på kopplingen kontinuum/rumsderivata - diskret/partikelmodell (vågekvation och mass-fjäder)

Visa att mass-fjädermodellen representerar en rumsderivata
Diskret \Rightarrow Kontinuum

Introducera finita elementmetoden (FEM)
Kontinuum \Rightarrow Diskret

Knyt ihop flera moment i kursen till ett sammanhang: styckvisa linjära funktioner definierade av basfunktioner på ett nät/mesh (M2), kvadratur/integrering (M2) och tidsstegning (M1/M3) knyts ihop för att definiera finita elementmetoden. Vi kommer att jämföra med vågekvation/mass-fjäder (M4).

Att läsa (referenser)

- Elastisk sträng - ekvivalens mellan mass-fjädermodell och vågekvation (ch. 45)
- Partiella differentialekvationer, finita elementmetoden (ch. 149-150)

Koppling rumsderivata och mass-fjädersystem

Syfte:

Diskret \Rightarrow Kontinuum

Att se att mass-fjädermodellen representerar en rumsderivata, vilket gör att vi kan beskriva ekvationen mer kompakt som en partiell differentialekvation (vågekvationen).

- Vi har tittat på diskretisering av differentialekvationer i tiden (ODE/begynnelsevärdesproblem) - vad är diskretisering i rummet (PDE/randvärdesproblem)?
- Vad händer när upplösningen/antalet partiklar ökar?

Demo: vågutbredning 1D

Rumsderivata I

Modell: mass-fjäder, representerar vågutbredning i 1D, u skalär (för enkelhets skull)

ODE:

$$\begin{aligned}\dot{u}^i &= v^i \\ Mh\dot{v}^i &= F^i\end{aligned}$$

Fjäderkrafter på partikel i :

$$F_{i,i+1} = \frac{E}{h}(u^{i+1} - u^i) \text{ och } F_{i,i-1} = -\frac{E}{h}(u^i - u^{i-1})$$

$$\text{Totalkraft på partikel } i: F_i = F_{i,i+1} + F_{i,i-1} = \frac{E}{h}(u^{i+1} - 2u^i + u^{i-1})$$

$$Mh\dot{v}^i(t) = \frac{E}{h}(u^{i+1} - 2u^i + u^{i-1})$$

$$\frac{E}{M} = 1$$

$$\dot{v}^i(t) = \frac{u^{i+1} - 2u^i + u^{i-1}}{h^2}, \quad i = 1, \dots, J.$$

$$\ddot{u}^i(t) = \frac{u^{i+1} - 2u^i + u^{i-1}}{h^2} \quad i = 1, \dots, J.$$

Rumsderivata II

Definitioner: $\Delta x = h$ och $\Delta u^i = u^{i+1} - u^i$. $E = 1$

Fjäderkraft:

$$F_{i,i+1} = \frac{\Delta u^i}{\Delta x} = \frac{u^{i+1} - u^i}{h}. \quad (1)$$

Derivata (för små h):

$$u'(x) = \frac{du}{dx} = \frac{u(x+h) - u(x)}{h} \quad (2)$$

$$u''(x) = \frac{u'(x+h) - u'(x)}{h} = \frac{\frac{u(x+h) - u(x)}{h} - \frac{u(x) - u(x-h)}{h}}{h} \quad (3)$$

$$u''(x) = \frac{u(x+h) - 2u(x) + u(x-h)}{h^2} \quad (4)$$

Rumsderivata III

Vi kan alltså skriva mass-fjädermodellen som vågekvationen:

$$\begin{aligned} \ddot{u}(x, t) &= u''(x, t) \quad \text{för } x \in (0, 1), t > 0, \\ u(0, t) &= u(1, t) = 0 \quad \text{for } t > 0, \\ u(x, 0) &= u^0(x), \quad \dot{u}(x, 0) = \dot{u}^0(x) \quad \text{för } x \in (0, 1), \end{aligned}$$

där $u^0(x)$ och $\dot{u}^0(x)$ är givna funktioner. $u(0, t)$ och $u(1, t)$ är randvillkor, som vi har modellerat med stora massor i ändarna.

$$\dot{u} = v$$

$$\dot{v} = F'$$

$$F = u'$$

där u är förskjutning, v hastighet och F fjäderspänning och F' fjäderkraft som agerar på partiklar.

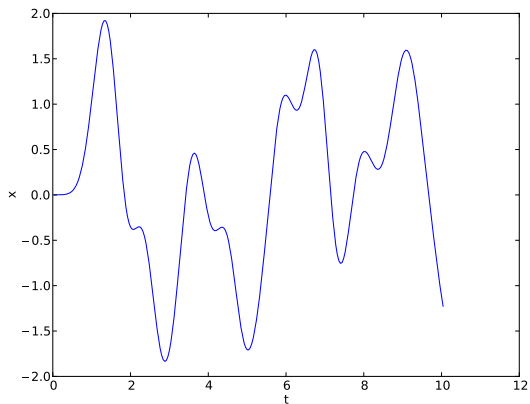
Demo: rumsderivata, upplösning $M=20$ 

Figure: Förskjutning för $M=20$ (antal massor)

Demo: rumsderivata, upplösning $M=40$

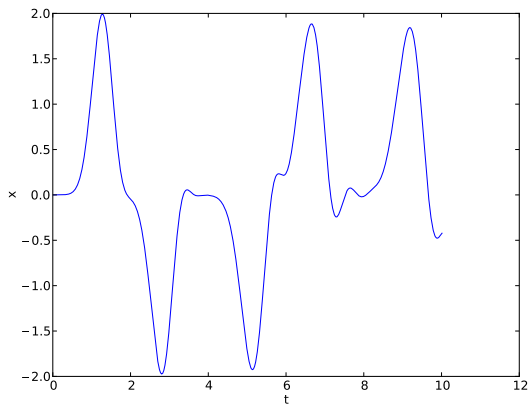


Figure: Förskjutning för $M=40$ (antal massor)

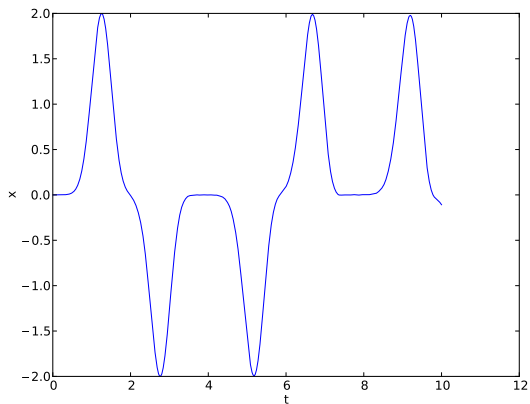
Demo: rumsderivata, upplösning $M=80$ 

Figure: Förskjutning för $M=80$ (antal massor)

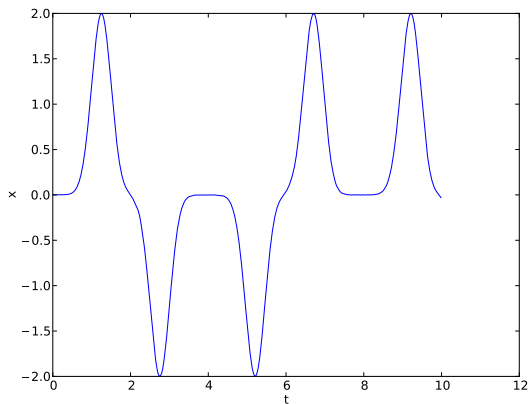
Demo: rumsderivata, upplösning $M=160$ 

Figure: Förskjutning för $M=160$ (antal massor)

Demo: rumsderivata, upplösning $M=320$

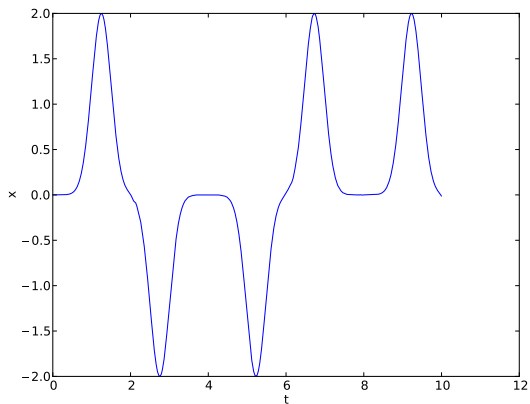


Figure: Förskjutning för $M=320$ (antal massor)

Demo: rumsderivata, upplösning $M=640$

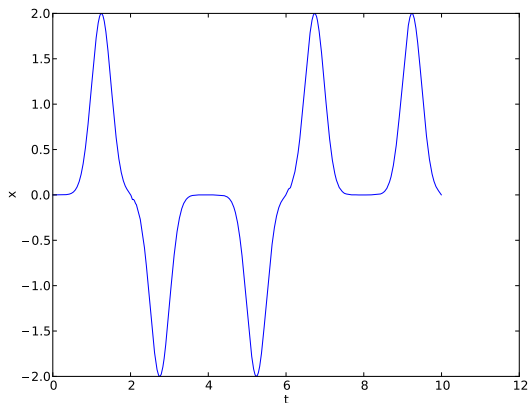


Figure: Förskjutning för $M=640$ (antal massor)

Demo: rumsderivata, upplösning $M=1280$

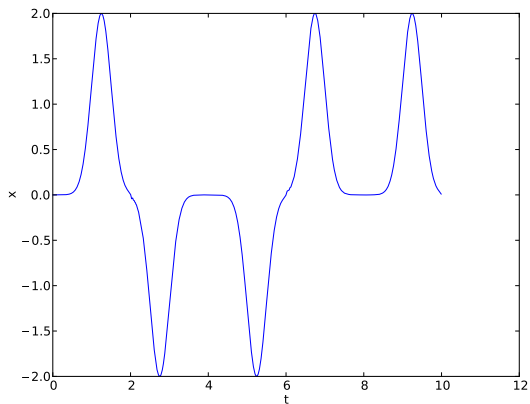


Figure: Förskjutning för $M=1280$ (antal massor)

Diskretisering av rumsderivata

Syfte:

Vi vill börja direkt från kontinuummodellen (rums och tidsderivata) och automatiskt konstruera en diskret modell. Vi formulerar finita elementmetoden som ett sätt att göra det.

- Hur göra i 2D/3D? Hur sätta fjäderparametrar systematiskt osv.?
Hur modellera andra fenomen?
- Hur ser lösningen ut mellan punkterna?
- Finns det ett systematiskt sätt att gå från kontinuum till diskret för generella partiella differentialekvationer?

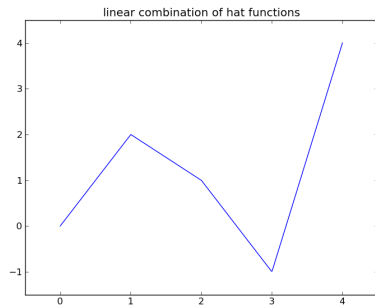
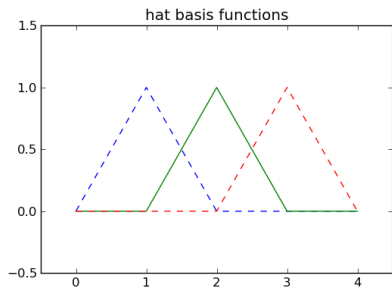
Finita elementmetoden I

Vi vill lösa en differentialekvation: $R(u) = Au - g = 0$, där A är någon operator på u (differentialoperator t.ex.)

ex: $Au = \ddot{u} - u''$ och $g = 0 \Rightarrow \ddot{u} - u'' = 0$
(vågekvation).

ex: $Au = Iu \Rightarrow u = g$
(A är identitet, blir en L2-projektion, enkelt exempel för att förstå metoden).

Repetition: styckvis linjära funktioner



Finita elementmetoden II

Som lösning söker vi en funktion $u(x, t)$ som en linjärkombination:

$$u(x, t) = \sum_{j=1}^J u_j(t) \phi_j(x), \quad (5)$$

av J givna *basfunktioner* $\phi_1(x), \dots, \phi_J(x)$ som beror av x , med okända koefficienter $u_1(t), \dots, u_J(t)$, som kan bero av t .

Basfunktionerna $\phi_j(x)$ är styckvis linjära "hattfunktioner" från modul 2:

$$\phi_i(jh) = 1 \quad \text{if } j = i, \quad \phi_i(jh) = 0 \quad \text{else,} \quad i, j = 1, \dots, J, \quad (6)$$

Finita elementmetoden: III

Hur hitta koefficienterna $u_i(t)$?

Sätt in $u(t, x)$ i ekvationen: $R(u)$, men:.

$R(u) = 0$ skulle uppfylla differentialekvationen exakt, kan inte vara generellt sant för en styckvis linjär funktion u

Galerkins metod: villkor att $\int_a^b R(u)\phi_j dx = 0, i = 0, 1, \dots, J$

Notera: J koefficienter och J villkor/ekvationer.

Dvs. multiplicera med basfunktion och integrera, för alla basfunktioner.

Tolkningar:

Kan ses som att ett viktat *medelvärde* av residualen måste vara 0 eller som *ortogonalitet* (residualen måste vara ortogonal mot basfunktionerna)

Finita elementmetoden: L2-projektion

Exempel: Lös $u = g$ med FEM.

1. **Nät/Basfunktioner** Välj ett nät (bestämmer basfunktionerna)
2. **Definiera lösningsfunktion** Definiera lösning som linjärkombination:

$$u(x, t) = \sum_{j=1}^J u_j \phi_j(x).$$

3. **Definiera villkor/ekvationer för koefficienter**

$$\int_a^b R(u) \phi_i dx = 0, i = 0, 1, \dots, J$$

$$\int_a^b u \phi_i dx = \int_a^b g \phi_i dx, i = 0, 1, \dots, J$$

Notera att vi har J koefficienter (från u) och J villkor/ekvationer.

4. **Lös system för koefficienterna** I det här fallet blir systemet ett linjärt ekvationssystem: $Au_j = b$

Finita elementmetoden: L2-projektion demo

Finita elementmetoden: Vågekvation

Exempel: Lös $\ddot{u} - u'' = 0$ med FEM.

1. **Nät/Basfunktioner** Välj ett nät (bestämmer basfunktionerna)
2. **Definiera lösning** Definiera lösning som linjärkombination:

$$u(x, t) = \sum_{j=1}^J u_j(t) \phi_j(x).$$

3. **Definiera villkor/ekvationer för koefficienter**

$$\int_a^b R(u) \phi_i dx = 0, i = 0, 1, \dots, J$$

$$\int_a^b \ddot{u} \phi_i dx + \int_a^b u' \phi_i' dx = 0, i = 0, 1, \dots, J$$

Notera att vi har J koefficienter (från u) och J villkor/ekvationer.

Notera att vi partialintegrerar rumsderivatorna, så att en hamnar på basfunktionen ϕ_i (u har inte två derivator).

4. **Lös system för koefficienterna** I det här fallet blir systemet en ODE för koefficienterna: $\ddot{u}^i + Au^i = 0$

Finita elementmetoden: Vågekvation demo

Sammanfattning

...