



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ
И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего образования
«Новосибирский государственный технический университет»

НГТУ



НЭТИ

Кафедра прикладной математики

Курсовой проект
по дисциплине «Численные методы»



ФПМИ

ГРУППА

ПМ-92

ВАРИАНТ

21

СТУДЕНТ

ГЛУШКО ВЛАДИСЛАВ

ПРЕПОДАВАТЕЛЬ

СОЛОВЕЙЧИК ЮРИЙ ГРИГОРЬЕВИЧ

Новосибирск

1 Условие задачи

Формулировка задачи

МКЭ для двумерной краевой задачи для эллиптического уравнения в декартовой системе координат. Базисные функции линейные на треугольниках. Краевые условия всех типов. Коэффициент разложить по линейным базисным функциям. Матрицу СЛАУ генерировать в разреженном строчном формате. Для решения СЛАУ использовать МСГ или ЛОС с неполной факторизацией.

Постановка задачи

Эллиптическая краевая задача для функции u определяется дифференциальным уравнением

$$-div(\lambda \text{gradu}) + \gamma u = f$$

заданным в некоторой области Ω с границей $S = S_1 \cup S_2 \cup S_3$ и краевыми условиями:

$$\begin{aligned} u|_{S_1} &= u_g \\ \lambda \frac{\partial u}{\partial n} \Big|_{S_2} &= \theta \\ \lambda \frac{\partial u}{\partial n} \Big|_{S_3} + \beta(u|_{S_3} - u_\beta) &= 0 \end{aligned}$$

В декартовой системе координат x, y это уравнение может быть записано в виде

$$-\frac{\partial}{\partial x} \left(\lambda \frac{\partial u}{\partial x} \right) - \frac{\partial}{\partial y} \left(\lambda \frac{\partial u}{\partial y} \right) + \gamma u = f$$

Конечноэлементная дискретизация

Так как для решения задачи используются линейные базисные функции, то на каждом конечном элементе Ω_k - треугольнике эти функции будут совпадать с функциями $L_1(x, y)$, $L_2(x, y)$, $L_3(x, y)$, такими, что $L_1(x, y)$ равна единице в вершине (x_1, y_1) и нулю во всех остальных вершинах, $L_2(x, y)$ равна единице в вершине (x_2, y_2) и нулю во всех остальных вершинах, $L_3(x, y)$ равна единице в вершине (x_3, y_3) и нулю во всех остальных вершинах. Любая линейная на Ω_k функция представима в виде линейной комбинации этих базисных линейных функций, коэффициентами будут значения функции в каждой из вершин треугольника Ω_k . Таким образом, на каждом конечном элементе нам понадобятся три узла – вершины треугольника.

$$\psi_1 = L_1(x, y)$$

$$\psi_2 = L_2(x, y)$$

$$\psi_3 = L_3(x, y)$$

Учитывая построение L -функций, получаем следующие соотношения:

$$\begin{cases} L_1 + L_2 + L_3 = 1 \\ L_1 x_1 + L_2 x_2 + L_3 x_3 = x \\ L_1 y_1 + L_2 y_2 + L_3 y_3 = y \end{cases}$$

Т.е. имеем систему:

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} L_1 \\ L_2 \\ L_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ x \\ y \end{pmatrix}$$

Отсюда находим коэффициенты линейных функций $L_1(x, y), L_2(x, y), L_3(x, y)$

$$L_i = a_0^i + a_1^i x + a_2^i y, i = \overline{1, 3}$$

$$\begin{pmatrix} \alpha_0^1 & \alpha_1^1 & \alpha_2^1 \\ \alpha_0^2 & \alpha_1^2 & \alpha_2^2 \\ \alpha_0^3 & \alpha_1^3 & \alpha_2^3 \end{pmatrix} = D^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ x_1 & x_2 & x_3 \\ y_1 & y_2 & y_3 \end{pmatrix}^{-1}$$

$$D^{-1} = \frac{1}{|\det D|} \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 & y_2 - y_3 & x_3 - x_2 \\ x_3 y_1 - x_1 y_3 & y_3 - y_1 & x_1 - x_3 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 & y_1 - y_2 & x_2 - x_1 \end{pmatrix}$$

Переход к локальным матрицам

Чтобы получить выражения для локальных матриц жёсткости G и массы M каждого конечного элемента Ω_K , перейдём к решению локальной задачи на каждом конечном элементе. Полученное уравнение для области Ω представим в виде суммы интегралов по областям Ω_k без учёта краевых условий. Тогда на каждом конечном элементе будем решать локальную задачу построения матриц жёсткости, массы и вектора правой части.

$$\int_{\Omega_k} \lambda \left(\frac{\partial \psi_j}{\partial x} \frac{\partial \psi_i}{\partial x} + \frac{\partial \psi_j}{\partial y} \frac{\partial \psi_i}{\partial y} \right) dx dy + \int_{\Omega_k} \gamma \psi_j \psi_i ds dy = \int_{\Omega_k} f \psi_i dx dy$$

Локальная матрица будет представлять собой сумму матриц жёсткости и массы и будет иметь размерность 3×3 (по числу узлов на конечном элементе)

Построение матрицы массы

$$\begin{aligned} M_{ij} &= \int_{\Omega_m} \gamma Y_i Y_j d\Omega_m = \left| \gamma = Y_1 \gamma_1 + Y_2 \gamma_2 + Y_3 \gamma_3 \right| = \int_{\Omega_m} (Y_1 \gamma_1 + Y_2 \gamma_2 + Y_3 \gamma_3) Y_i Y_j d\Omega_m = \\ &= \gamma_1 \int_{\Omega_m} Y_1 Y_i Y_j d\Omega_m + \gamma_2 \int_{\Omega_m} Y_2 Y_i Y_j d\Omega_m + \gamma_3 \int_{\Omega_m} Y_3 Y_i Y_j d\Omega_m = \\ &= \gamma_1 \int_{\Omega_m} L_1 L_i L_j d\Omega_m + \gamma_2 \int_{\Omega_m} L_2 L_i L_j d\Omega_m + \gamma_3 \int_{\Omega_m} L_3 L_i L_j d\Omega_m \end{aligned}$$

Построение матрицы жёсткости

Рассмотрим первый член в выражении для k -го конечного элемента:

$$\int_{\Omega_k} \lambda \left(\frac{\partial \psi_j}{\partial x} \frac{\partial \psi_i}{\partial x} + \frac{\partial \psi_j}{\partial y} \frac{\partial \psi_i}{\partial y} \right) dxdy$$
$$B_{i,j} = (\alpha_1^i \alpha_1^j + \alpha_2^i \alpha_2^j) \frac{|det D|}{2} \quad i, j = \overline{0, 2}$$

Построение вектора правой части

Рассмотрим правую часть выражения для k -го конечного элемента:

$$\int_{\Omega_k} f \psi_i dxdy$$

представим f в виде $f_1 L_1 + f_2 L_2 + f_3 L_3$, где f_i - значения в вершинах треугольника. Получим:

$$\int_{\Omega_k} f_q L_q L_i dxdy = f_q \int_{\Omega_k} L_q L_i d\Omega_k$$

Таким образом:

$$G_i = \sum_{q=1}^3 f_q \int_{\Omega_k} L_q L_i d\Omega_k \quad i = \overline{0, 2}$$

Сборка глобальной матрицы и глобального вектора

При формировании глобальной матрицы из локальных, полученных суммированием соответствующих матриц массы и жесткости, учитываем соответствие локальной и глобальной нумераций каждого конечного элемента. Глобальная нумерация каждого конечного элемента однозначно определяет позиции вклада его локальной матрицы в глобальную. Поэтому, зная глобальные номера соответствующих узлов конечного элемента, определяем и то, какие элементы глобальной матрицы изменятся при учете текущего конечного элемента. Аналогичным образом определяется вклад локального вектора правой части в глобальный. При учете текущего локального вектора изменятся те элементы глобального вектора правой части, номера которых совпадают с глобальными номерами узлов, присутствующих в этом конечном элементе.

Учёт первых краевых условий

Для учета первых краевых условий, в глобальной матрице и глобальном векторе находим соответствующую глобальному номеру краевого узла строку и зануляем всё кроме диагонального элемента, которому присваиваем 1, а вместо элемента с таким номером в векторе правой части - значение краевого условия, заданное в исходной задаче.

Учёт вторых и третьих краевых условий

Рассмотрим краевые условия второго и третьего рода:

$$\lambda \frac{\partial u}{\partial n} \Big|_{S_2} = \theta$$

$$\lambda \frac{\partial u}{\partial n} \Big|_{S_3} + \beta(u|_{S_3} - u_\beta) = 0$$

Отсюда получаем, что для учёта краевых условий необходимо вычислить интегралы:

$$\int_{S_2} \theta \psi_j dx dy, \quad \int_{S_3} \beta u_\beta \psi_j dx dy, \quad \int_{S_3} \beta \psi_i \psi_j dx dy$$

Краевые условия второго и третьего рода задаются на рёбрах, т.е. определяются двумя узлами, лежащими на ребре. Будем считать, что параметр β на S_3 постоянен, тогда параметр β будем раскладывать по двум базисным функциям, определённым на этом ребре:

$$u_\beta = u_{\beta 1} \phi_1 + u_{\beta 2} \phi_2$$

где ϕ_i , $i = \overline{0, 1}$ - локально занумерованные линейные базисные функции, которые имеют также свои глобальные номера во всей расчетной области, а $u_{\beta i}$ - значение функции u_β в узлах ребра.

Аналогично поступаем и при учете вторых краевых условий, раскладывая по базису ребра функцию $\theta = \theta_0 \phi_0 + \theta_1 \phi_1$.

Тогда приведенные выше интегралы примут вид:

$$I_1 = \int_{S_2} (\theta_0 \phi_0 + \theta_1 \phi_1) \phi_i dx dy$$

$$I_2 = \beta \int_{S_3} (u_{\beta 1} \phi_0 + u_{\beta 2} \phi_1) \phi_i dx dy$$

$$I_3 = \beta \int_{S_3} \phi_i \phi_j dx dy$$

Фактически, решая задачу учета краевых условий второго и третьего рода, мы переходим к решению одномерной задачи на ребре для того, чтобы занести соответствующие результаты в глобальную матрицу и вектор.

Базисными функциями ребра являются две ненулевые на данном ребре базисные функции из ϕ_i , $i = \overline{0, 1}$ конечного элемента.

Для учёта вклада вторых и третьих краевых условий рассчитываются 2 матрицы 2×2 .

Интегралы I_1, I_2, I_3 будем вычислять по формуле:

$$\int (L_i)^{v_i} (L_j)^{v_j} dS = \frac{v_i! v_j!}{(v_i + v_j + 1)!} \text{mes} \Gamma, \quad i \neq j$$

где $mes\Gamma$ длина ребра. При этом независимо от того, что на каждом из ребер присутствуют свои функции, интегралы, посчитанные по приведенным выше формулам, будут равны.

$$I_1 = \begin{pmatrix} \int_{S_2} L_1 L_1 dx dy & \int_{S_2} L_1 L_2 dx dy \\ \int_{S_2} L_2 L_1 dx dy & \int_{S_2} L_2 L_2 dx dy \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \theta_1 \\ \theta_2 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} mes S_2 \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \theta_1 \\ \theta_2 \end{pmatrix}$$

Этот вектор поправок в правую часть позволяет учесть не только вторые краевые условия, но и часть βu_β из третьих. Осталось рассмотреть матрицу поправок в левую часть:

$$I_3 = \beta \int_{S_3} \phi_i \phi_j dx dy$$

Очевидно, что получится та же матрица, только не умноженная на вектор констант.

$$I_3 = \frac{1}{6} mes S_3 \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

Добавляя эту матрицу в левую часть, на места соответствующие номерам узлов, получаем учет третьих краевых условий.

2 Текст программы

main.cpp

```

1  #include "argparse/argparse.hpp"
2  #include "timer/cxxtimer.hpp"
3  #include "LOS/LOS.hpp"
4  #include "FEM.hpp"
5
6  int main(int argc, char* argv[]) {
7      using namespace ::Log;
8      using ::std::chrono::milliseconds;
9
10     argparse::ArgumentParser program("FEM", "1.0.0");
11     program.add_argument("-i", "--input")
12         .help("path to input files" )
13         .required();
14
15     program.add_argument("-o", "--output")
16         .help("path to output files")
17         .required();
18
19     try {
20         program.parse_args(argc, argv);

```

```

21
22     cxxtimer::Timer timer(true);
23     FEM fem          (program.get<std::string>("-i"));
24     fem.writeFile    (program.get<std::string>("-o"), 1E-14, 10000);
25     LOS<double> los(program.get<std::string>("-o"));
26     los.solve(Cond::HOLLESKY, true);
27     timer.stop();
28
29     std::cout << "Milliseconds: "
30               << timer.count<milliseconds>();
31
32     los.printX();
33     fem.printAll();
34     fem.printSparse();
35 }
36 catch(const std::runtime_error& err) {
37     Logger::append(getLog("argc != 3 (FEM -i input -o output)"));
38     std::cerr << err.what();
39     std::cerr << program;
40     std::exit(1);
41 }
42 return 0;
43 }

```

FEM.hpp

```

1  #ifndef _FEM_HPP_
2  #define _FEM_HPP_
3  #include "utils/lightweight.hpp"
4  #include "utils/overload.hpp"
5  #include "Function.hpp"
6  #include "Logger.hpp"
7  #include "Union.hpp"
8
9  #include <algorithm>
10 #include <cmath>
11 #include <set>
12
13 #define FIRST_BOUNDARY_COND 1
14 #define SECOND_BOUNDARY_COND 2
15 #define THIRD_BOUNDARY_COND 3
16
17 class FEM
18 {

```

```

19 private:
20     Union::Param _size;
21
22     std::vector<Union::XY>      nodes;
23     std::vector<Union::Element> elems;
24     std::vector<Union::Boundary> boundarys;
25     std::vector<Union::Material> materials;
26
27     std::vector<double> gb;
28     std::vector<double> gg;
29     std::vector<double> di;
30     std::vector<size_t> ig;
31     std::vector<size_t> jg;
32
33 public:
34     FEM(std::filesystem::path _path) {
35         assert(readFile(_path));
36         portrait(true);
37         global();
38         boundary ondition();
39     }
40     ~FEM() { }
41
42     void printAll()      const;
43     void printSparse()  const;
44
45     void writeFile(
46         const std::filesystem::path&,
47         const double,
48         const size_t
49     ) const;
50
51 private:
52     void global();
53
54     template<size_t N, typename _Struct>
55     void loc_A_to_global(
56         const std::array<std::array<double, N>, N>&,
57         const _Struct&
58     );
59
60     template<size_t N, typename _Struct>
61     void loc_b_to_global(const std::array<double, N>&, const _Struct& );
62
63     array::xxx localA(const std::array<Union::XY, 3>&, size_t) const;

```



```

64     array::x    buildF(const std::array<Union::XY, 3>&, size_t) const;
65
66     array::xxx G(const std::array<Union::XY, 3>&, size_t) const;
67     array::xxx M(const std::array<Union::XY, 3>&, size_t) const;
68
69     bool readFile(const std::filesystem::path& );
70     void portrait(const bool isWriteList = false);
71
72     void boundary ondition();
73     void first (const Union::Boundary& bound);
74     void second(const Union::Boundary& bound);
75     void third (const Union::Boundary& bound);
76
77     void resize();
78 };
79
80 void FEM::global() {
81
82     std::array<Union::XY, 3> coords;
83
84     for (size_t i = 0; i < _size.elems; i++) {
85         for (size_t j = 0; j < 3; j++) {
86             size_t point = elems[i].nodeIdx[j];
87             coords[j].x = nodes[point].x;
88             coords[j].y = nodes[point].y;
89         }
90         array::x    local_b = buildF(coords, elems[i].area);
91         array::xxx local_A = localA(coords, elems[i].area);
92
93         pretty(local_A);
94
95         loc_A_to_global<3>(local_A, elems[i]);
96         loc_b_to_global<3>(local_b, elems[i]);
97     }
98 }
99
100 void FEM::boundary ondition() {
101     using namespace ::Log;
102
103     for (size_t _count = 0; _count < _size.conds; _count++) {
104
105         switch (boundarys[_count].cond)
106         {
107             case FIRST_BOUNDARY_COND:
108                 first(boundarys[_count]);

```

```

109         break;
110     case SECOND_BOUNDARY_COND:
111         second(boundarys[_count]);
112         break;
113     case THIRD_BOUNDARY_COND:
114         third(boundarys[_count]);
115         break;
116     default:
117         Logger::append(getLog("There is no such condition"));
118     }
119 }
120 }
121
122 void FEM::first(const Union::Boundary& bound) {
123     di[bound.nodeIdx[0]] = { 1 };
124     di[bound.nodeIdx[1]] = { 1 };
125
126     for (size_t i = 0; i < 2; i++)
127         gb[bound.nodeIdx[i]] =
128             Function::firstBound({
129                 nodes[bound.nodeIdx[i]].x,
130                 nodes[bound.nodeIdx[i]].y
131             }, bound.type);
132
133     for (size_t k = 0; k < 2; k++) {
134         size_t node = bound.nodeIdx[k];
135         for (size_t i = ig[node]; i < ig[node + 1]; i++) {
136             gb[jg[i]] -= gg[i] * gb[node];
137             gg[i] = 0;
138         }
139
140         for (size_t i = node + 1; i < _size.nodes; i++) {
141             size_t lbeg = ig[i];
142             size_t lend = ig[i + 1];
143             for (int p = lbeg; p < lend; p++) {
144                 if (jg[p] == node) {
145                     gb[i] -= gg[p] * gb[node];
146                     gg[p] = 0;
147                 }
148             }
149         }
150     }
151 }
152
153 void FEM::second(const Union::Boundary& bound) {

```

```

154
155     std::array<Union::XY, 2>
156         coord_borders = {
157             nodes[bound.nodeIdx[0]],
158             nodes[bound.nodeIdx[1]]
159         };
160
161     double _koef = edgeLength(coord_borders) / 6;
162
163     std::array<double, 2> corr_b;
164     for (size_t i = 0; i < 2; i++)
165         corr_b[i] = _koef * (
166             2 * Function::secondBound({
167                 nodes[bound.nodeIdx[i]].x,
168                 nodes[bound.nodeIdx[i]].y
169             }, bound.type) +
170             Function::secondBound({
171                 nodes[bound.nodeIdx[1 - i]].x,
172                 nodes[bound.nodeIdx[1 - i]].y
173             }, bound.type)
174         );
175
176     loc_b_to_global<2>(corr_b, bound);
177 }
178
179 void FEM::third(const Union::Boundary& bound) {
180
181     std::array<Union::XY, 2> coord_borders = {
182         nodes[bound.nodeIdx[0]],
183         nodes[bound.nodeIdx[1]]
184     };
185
186     double _koef =
187         materials[bound.area].betta *
188         edgeLength(coord_borders) / 6;
189
190
191     std::array<std::array<double, 2>, 2> corr_a;
192
193     std::array<double, 2> corr_b;
194     for (size_t i = 0; i < 2; i++) {
195
196         corr_b[i] = _koef * (
197             2 * Function::thirdBound({
198                 nodes[bound.nodeIdx[i]].x,

```

```

199         nodes[bound.nodeIdx[i]].y
200     }, bound.type) +
201     Function::thirdBound({
202         nodes[bound.nodeIdx[1 - i]].x,
203         nodes[bound.nodeIdx[1 - i]].y
204     }, bound.type)
205 );
206
207     for (size_t j = 0; j < 2; j++) {
208         corr_a[i][j] =
209             (i == j) ? (2 * _koef) :
210                 (_koef);
211     }
212 }
213 loc_b_to_global<2>(corr_b, bound);
214 loc_A_to_global<2>(corr_a, bound);
215 }
216 template<size_t N, typename _Struct>
217 void FEM::loc_A_to_global(
218     const std::array<std::array<double, N>, N>& locA,
219     const _Struct& elem) {
220
221     using ::std::vector;
222     using iterator = ::std::vector<size_t>::iterator;
223
224     for (size_t i = 0; i < N; i++) {
225         di[elem.nodeIdx[i]] += locA[i][i];
226
227         for (int j = 0; j < i; j++) {
228             size_t a = elem.nodeIdx[i];
229             size_t b = elem.nodeIdx[j];
230             if (a < b) std::swap(a, b);
231
232             if (ig[a + 1] > ig[a]) {
233                 iterator _beg = jg.begin() + ig[a];
234                 iterator _end = jg.begin() + ig[a + 1] - ig[0];
235
236                 auto _itr = std::lower_bound(_beg, _end, b);
237                 auto _idx = _itr - jg.begin();
238                 gg[_idx] += locA[i][j];
239             }
240         }
241     }
242 }
243

```

```

244 template<size_t N, typename _Struct>
245 void FEM::loc_b_to_global(
246     const std::array<double, N>& loc_b,
247     const _Struct& elem) {
248
249     for (size_t i = 0; i < N; i++)
250         gb[elem.nodeIdx[i]]
251             += loc_b[i];
252 }
253
254 array::x FEM::buildF(const std::array<Union::XY, 3>& elem, size_t area)
255 ↪ const {
256     std::array<double, 3> function {
257         Function::f(elem[0], area),
258         Function::f(elem[1], area),
259         Function::f(elem[2], area)
260     };
261
262     double det_D = abs(determinant(elem)) / 24;
263     return {
264         det_D * (2 * function[0] + function[1] + function[2]),
265         det_D * (2 * function[1] + function[0] + function[2]),
266         det_D * (2 * function[2] + function[0] + function[1]),
267     };
268 }
269
270 array::xxx FEM::localA(const std::array<Union::XY, 3>& elem, size_t area)
271 ↪ const
272 {
273     std::array<std::array<double, 3>, 3> G = FEM::G(elem, area);
274     std::array<std::array<double, 3>, 3> M = FEM::M(elem, area);
275     std::array<std::array<double, 3>, 3> A = G + M;
276     return A;
277 }
278
279 array::xxx FEM::G(const std::array<Union::XY, 3>& elem, size_t area) const {
280     double det = abs(determinant(elem));
281     double _koef = Function::lambda(area) / (2 * det);
282
283     std::array<std::array<double, 3>, 3> G;
284     std::array<std::array<double, 2>, 3> a {
285
286         elem[1].y - elem[2].y,
287         elem[2].x - elem[1].x,

```

```

287         elem[2].y - elem[0].y,
288         elem[0].x - elem[2].x,
289
290         elem[0].y - elem[1].y,
291         elem[1].x - elem[0].x
292     };
293
294     for (int i = 0; i < 3; i++)
295     for (int j = 0; j < 3; j++)
296         G[i][j] = _koef * (a[i][0] * a[j][0] + a[i][1] * a[j][1]);
297
298     return G;
299 }
300
301 array::xxx FEM::M(const std::array<Union::XY, 3>& elem, size_t area) const {
302     double det = abs(determinant(elem));
303     double gammaKoef = materials[area].gamma * det / 24;
304     std::array<std::array<double, 3>, 3> M;
305     for (size_t i = 0; i < 3; i++)
306     for (size_t j = 0; j < 3; j++) {
307         M[i][j] =
308             (i == j) ? (2 * gammaKoef) :
309             (gammaKoef);
310     }
311     return M;
312 }
313
314 void FEM::portrait(const bool isWriteList) {
315
316     const size_t N { _size.nodes };
317     std::vector<std::set<size_t>> list(N);
318
319     for (size_t el = 0; el < _size.elems; el++)
320     for (size_t point = 0; point < 3; point++) {
321         for (size_t i = point + 1; i < 3; i++) {
322             size_t idx1 = { elems[el].nodeIdx[point] };
323             size_t idx2 = { elems[el].nodeIdx[ i ] };
324             idx1 > idx2 ?
325                 list[idx1].insert(idx2) :
326                 list[idx2].insert(idx1) ;
327         }
328     }
329
330     for (size_t i = 2; i < ig.size(); i++)
331         ig[i] = ig[i - 1] + list[i - 1].size();

```

```

332
333     jg.resize(ig[N] - ig[0]);
334     gg.resize(ig[N] - ig[0]);
335
336     for (size_t index = 0, i = 1; i < list.size(); i++)
337         for (size_t value : list[i])
338             jg[index++] = value;
339
340     if (isWriteList) {
341         std::cout << "list: " << '\n';
342         for (size_t i = 0; i < list.size(); i++) {
343             std::cout << i << ':' << ' ';
344             for (size_t j : list[i])
345                 std::cout << j << ' ';
346             std::cout << std::endl;
347         }
348     }
349 }
350
351 void FEM::printAll() const {
352     #define PRINTLINE \
353         for (size_t i = 0; i < 20; std::cout << '-', i++);
354     #define ENDLINE std::cout << '\n';
355     SetConsoleOutputCP(65001);
356     PRINTLINE ENDLINE
357     std::cout << "PARAMS: " << '\n';
358     std::cout << "Size nodes: " << _size.nodes << '\n';
359     std::cout << "Size element: " << _size.elems << '\n';
360     std::cout << "Size areas: " << _size.areas << '\n';
361     std::cout << "Size condition: " << _size.conds << '\n';
362     PRINTLINE ENDLINE
363     std::cout << std::setw(4) << "X" << std::setw(4) << "Y" << '\n';
364     for (size_t i = 0; i < _size.nodes; i++)
365         std::cout << std::setw(4) << nodes[i].x
366             << std::setw(4) << nodes[i].y << '\n';
367     PRINTLINE ENDLINE
368     std::cout << "Elements: " << '\n';
369     for (size_t i = 0; i < _size.elems; i++)
370         std::cout << elems[i].nodeIdx[0] << ' '
371             << elems[i].nodeIdx[1] << ' '
372             << elems[i].nodeIdx[2] << " -> area "
373             << elems[i].area << '\n';
374     PRINTLINE ENDLINE
375     std::cout << "Areas: " << '\n';
376     for (size_t i = 0; i < _size.areas; i++) {

```

```

377         std::cout << "\u03B3 = " << materials[i].gamma << ', ' << ' '
378         << "\u03B2 = " << materials[i].beta
379         << " -> area " << i << '\n';
380     }
381     PRINTLINE ENDLINE
382     std::cout << "Borders: " << '\n';
383     for (size_t i = 0; i < _size.conds; i++)
384         std::cout << boundarys[i].area << ' '
385         << boundarys[i].nodeIdx[0] << ' '
386         << boundarys[i].nodeIdx[1] << ' '
387         << boundarys[i].cond << ' '
388         << boundarys[i].type << ' ' << '\n';
389     PRINTLINE ENDLINE
390     #undef PRINTLINE
391     #undef ENDLINE
392 }
393
394 void FEM::printSparse() const {
395     #define PRINTLINE \
396         for (size_t i = 0; i < 20; std::cout << '-', i++); \
397         std::cout << '\n';
398
399     PRINTLINE
400     std::cout << "ig: "; print(ig);
401     std::cout << "jg: "; print(jg);
402     std::cout << "di: "; print(di);
403     std::cout << "gg: "; print(gg);
404     PRINTLINE
405
406     #undef PRINTLINE
407 }
408
409 bool FEM::readFile(const std::filesystem::path& path) {
410     using namespace ::Log;
411     bool isError { true };
412
413     std::ifstream fin(path / "params.txt");
414     isError &= is_open(fin, getLog("Error - params.txt"));
415     fin >> _size.nodes
416         >> _size.elems
417         >> _size.areas
418         >> _size.conds;
419     fin.close();
420
421     resize();

```



```

422     std::fill_n(ig.begin(), 2, 0);
423
424     fin.open(path / "nodes.txt");
425     isError &= is_open(fin, getLog("Error - nodes.txt"));
426     for (size_t i = 0; i < _size.nodes; i++)
427     {
428         fin >> nodes[i].x >> nodes[i].y;
429         fin.close();
430
431         fin.open(path / "elems.txt");
432         isError &= is_open(fin, getLog("Error - elems.txt"));
433         for (size_t i = 0; i < _size.elems; i++) {
434             fin >> elems[i].nodeIdx[0]
435             >> elems[i].nodeIdx[1]
436             >> elems[i].nodeIdx[2];
437         }
438         fin.close();
439
440         fin.open(path / "areas.txt");
441         isError &= is_open(fin, getLog("Error - areas.txt"));
442         for (size_t i = 0; i < _size.areas; i++)
443             fin >> materials[i].gamma
444             >> materials[i].betta;
445
446         for (size_t i = 0; i < _size.elems; i++)
447             fin >> elems[i].area;
448         fin.close();
449
450         fin.open(path / "bords.txt");
451         isError &= is_open(fin, getLog("Error - bords.txt"));
452         for (size_t i = 0; i < _size.conds; i++)
453             fin >> boundarys[i].area
454             >> boundarys[i].nodeIdx[0]
455             >> boundarys[i].nodeIdx[1]
456             >> boundarys[i].cond
457             >> boundarys[i].type;
458         fin.close();
459         return isError;
460     }
461
462 void FEM::writeFile(
463     const std::filesystem::path& _path,
464     const double _eps,
465     const size_t _max_iter) const {
466     std::filesystem::create_directories(_path);

```

```

467     bool is_dir = std::filesystem::is_directory(_path);
468
469     using namespace ::Log;
470     if (not is_dir) assert(
471         Logger::append(getLog("Error - create directory"))
472     );
473
474     std::ofstream fout(_path / "kuslau.txt");
475     fout << _size.nodes << '\n';
476     fout << std::scientific << _eps << '\n';
477     fout << _max_iter;
478     fout.close();
479
480     Output::write(_path / "gg.txt", gg, { 14, ' ' });
481     Output::write(_path / "di.txt", di, { 14, ' ' });
482     Output::write(_path / "jg.txt", jg);
483     Output::write(_path / "ig.txt", ig);
484     Output::write(_path / "gb.txt", gb);
485 }
486
487 void FEM::resize() {
488     nodes.    resize( _size.nodes );
489     elems.    resize( _size.elems );
490     boundarys.resize( _size.conds );
491     materials.resize( _size.areas );
492
493     gb.resize( _size.nodes );
494     di.resize( _size.nodes );
495     ig.resize(_size.nodes + 1);
496 }
497
498 #undef FIRST_BOUNDARY_COND
499 #undef SECOND_BOUNDARY_COND
500 #undef THIRD_BOUNDARY_COND
501 #endif /// _FEM_HPP_

```

3 Тестирование

4 Выводы