

# 1 Математическая постановка задачи

Для решения общей задачи по нахождению деформаций и напряжений в деформируемом теле, занимающем область  $G$  с границей  $\partial G$ , необходимо использовать следующие соотношения:

кинематические граничные условия

$$u(x) = u_0, \quad x \in \partial G_D, \quad (1)$$

силовые граничные условия

$$\sigma(u) \cdot n = p(x), \quad x \in \partial G_N, \quad (2)$$

соотношения Коши для тензора полных деформаций

$$\varepsilon(u) = \frac{1}{2}(\nabla u + (\nabla u)^T), \quad (3)$$

тензор напряжений

$$\sigma(u) = ??? \quad (4)$$

Здесь  $u(x)$  - компоненты вектора перемещения,  $\partial G_D$  - участок границы, на котором действуют кинематические условия Дирихле,  $\partial G_N$  - участок границы, на котором действуют силовые граничные условия Неймана,  $p(x)$  - вектор внешней нагрузки.

Решить данную задачу можно с помощью метода декомпозиции Шварца.

## 1.1 Методы Шварца

Рассмотрим классическую задачу метода Шварца для двух подобластей: имеется сложная область  $\Omega$ , состоящая из объединения двух простых областей (круга  $\Omega_1$  и прямоугольника  $\Omega_2$ ). Рассмотрим уравнение Пуассона, цель которого найти перемещения  $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  при условии, что

$$\begin{aligned} -\Delta(u) &= f, \quad u \in \Omega \\ u &= 0, \quad u \in \partial\Omega \end{aligned}$$

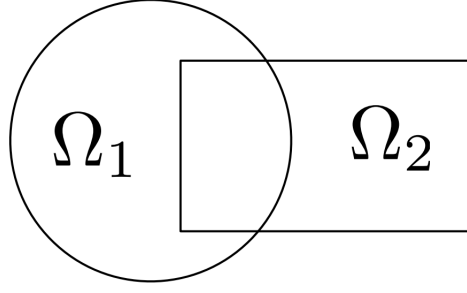


Рис. 1: Сложная область, получившаяся из объединения двух простых областей

Классический метод Шварца это итерационный метод, основанный на решении задач меньшего масштаба в подобластях  $\Omega_1$  и  $\Omega_2$ . Один шаг итерационного процесса обновления результатов  $u^n \rightarrow u^{n+1}$ :

$$\begin{aligned}
 -\Delta(u^{n+1}) &= f, \quad u \in \Omega_1 & -\Delta(u^{n+1}) &= f, \quad u \in \Omega_2 \\
 u^{n+1} &= 0, \quad u \in \partial\Omega_1 \cap \partial\Omega & u^{n+1} &= 0, \quad u \in \partial\Omega_2 \cap \partial\Omega \\
 u^{n+1} &= u^n, \quad u \in \partial\Omega_1 \cap \bar{\Omega}_2 & u^{n+1} &= u^n, \quad u \in \partial\Omega_2 \cap \bar{\Omega}_1
 \end{aligned}$$

Теперь же рассмотрим случай для произвольной области и произвольного числа подобластей. Вернёмся к нашей первоначальной задаче (ссылка здесь), представим область  $G$  в виде объединения конечного числа подобластей  $G = \bigcup_{i=1}^M G_i$  с конечным числом границ  $\partial G_1, \dots, \partial G_M$ , где  $M$  - число подобластей. Данные подобласти пересекаются, что требует ввода дополнительных обозначений для границ, возникающих после декомпозиции областей:  $\Gamma = \bigcup_{i=1}^M \Gamma_i$ .

Выберем начальное приближение для перемещений, удовлетворяющее граничным условиям (ссылка здесь). Алгоритм из классического метода Шварца можно оптимизировать для большего числа подобластей:

$$\begin{aligned}
 -\Delta(u^{n+\frac{i}{M}}) &= f(x), \quad x \in G_i \\
 \sigma(u^{n+\frac{i}{M}}) \cdot n &= p(x), \quad x \in \partial G_N \cap \partial G_i \\
 u^{n+\frac{i}{M}}(x) &= 0, \quad x \in \partial G_D \cap \partial G_i \\
 u^{n+\frac{i}{M}}(x) &= u^{n+\frac{(i-1)}{M}}(x), \quad x \in G \setminus ((G_i \setminus \partial G_i) \cap (\partial G_N \cup \partial G_i))
 \end{aligned}$$

Данный алгоритм Шварца называют мультипликативным, он последовательный и решение на каждой подобласти зависит от решения на предыдущей подобласти (или от решения на предыдущей итерации, если речь идёт о первой подобласти для итерации).

Существует также другой вариант метода Шварца, основанный на решении

локальных задач для каждой подобласти без зависимости от соседних подобластей:

$$\begin{aligned}
-\Delta(u^{n+\frac{i}{M}}) &= f(x), \quad x \in G_i \\
\sigma(u^{n+\frac{i}{M}}) \cdot n &= p(x), \quad x \in \partial G_N \cap \partial G_i \\
u^{n+\frac{i}{M}}(x) &= 0, \quad x \in \partial G_D \cap \partial G_i \\
u^{n+1}(x) &= u^n(x), \quad x \in G \setminus ((G_i \setminus \partial G_i) \cap (\partial G_N \cup \partial G_i))
\end{aligned}$$

Этот метод называется аддитивный метод Шварца. В конце каждой итерации решение вычисляется по формуле

$$u^{n+1} = u^n + \alpha \sum_{i=1}^M (u_i^{n+1} - u^n),$$

где коэффициент  $\alpha$  - некоторый параметр, от которого зависит скорость сходимости итерационного процесса.