



PONTIFICIA UNIVERSIDAD CATÓLICA DE CHILE
Escuela de Ingeniería
Departamento de Ingeniería Estructural y Geotécnica
ICE 3233 Elementos Finitos

Avance de proyecto Elementos Finitos

José Galaz
Jaime Soto

June 18, 2014

1 Introducción

La intro es complicada, pero sera realizada el lunes

2 Deducción de la formulación fuerte y planteamiento del problema

Sea $\Omega' \subset \mathbb{R}^3$ el dominio de interés, $t_f > 0$ el tiempo final de la simulación, $\mathbf{v} : [0, t_f] \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$ el campo de velocidad, y $p : [0, t_f] \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ el campo de presiones, luego las ecuaciones de Navier-Stokes para un fluido incompresible con densidad $\rho \in \mathbb{R}^+$, superficie libre $\eta : [0, t_f] \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ sobre un fondo (topografía-batimetría) de forma dada por $b : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, sujeto a fuerzas por uindad de volumen $\mathbf{f}_b : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$, cuando se desprecian efectos disipativos, son [?]

$$\begin{aligned}\nabla \cdot \mathbf{v} &= 0 \\ \frac{\partial}{\partial t} \mathbf{v} + \nabla \cdot \mathbf{v} \otimes \mathbf{v} &= -\frac{1}{\rho} \nabla p + \mathbf{f}_b \\ v_3|_{z=\eta} &= \frac{\partial \eta}{\partial t} + (\mathbf{v} \cdot \nabla) \eta \\ v_3|_{z=b} &= \frac{\partial b}{\partial t} + (\mathbf{v} \cdot \nabla) b \\ p|_{z=\eta} &= 0\end{aligned}\tag{1}$$

Bajo el supuesto que las ondas son suficientemente largas es posible asumir que no existen aceleraciones verticales, y por medio de integración vertical entre el fondo b y la superficie libre η , las Ecuaciones No Lineales de Aguas Someras (Non-Linear Shallow water Equations, NSW) son, para una bahía con borde impermeable $\partial\Omega_h$ y linea nodal Ω_g tales que $\partial\Omega = \partial\Omega_h \cup \partial\Omega_g$,

$$\begin{aligned}(\eta)_t + (hu)_x + (hv)_y &= 0 \text{ si } x \in \Omega \\ (hu)_t + (hu^2 + \frac{1}{2}gh^2)_x + (huv)_y &= -ghb_x \text{ si } x \in \Omega \\ (hu)_t + (huv)_x + (hv^2 + \frac{1}{2}gh^2)_y &= -ghb_y \text{ si } x \in \Omega \\ (hu, hv) \cdot \mathbf{n} &= 0 \text{ si } x \in \partial\Omega_h \\ \eta &= 0 \text{ si } x \in \partial\Omega_g\end{aligned}\tag{2}$$

Donde, siguiendo la figura ??, $h(t, x, y) = \eta(t, x, y) - b(x, y) \geq 0$ es la altura de la columna de agua, y (u, v) las componentes de velocidad horizontal promediadas en la vertical, dadas por

$$(u, v) = \frac{1}{h} \int_b^\eta (v_1, v_2) dz$$

Las ecuaciones en (??), forman un sistema hiperboólico no lineal de ecuaciones diferenciales parciales. Sin embargo, si se consideran pequeñas perturbaciones a una masa de agua en reposo, es decir

$$\eta = h + \eta' \quad u = 0 + u', \quad v = 0 + v'$$

donde la notación f' indica pequeñas perturbaciones sobre f , y $h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ se deduce las ecuaciones lineales de aguas someras, donde es posible asumir que h no depende del tiempo pero sí del espacio

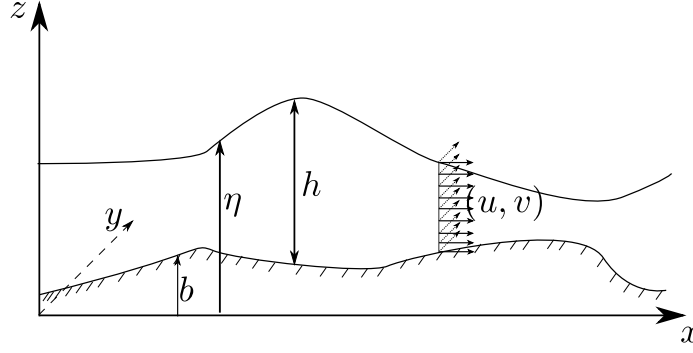


Figure 1: Schematic view of hydrodynamic variables defined for the Non-Linear Shallow Water Equations.

$$\begin{aligned}
\frac{\partial \eta'}{\partial t} + \frac{\partial h u'}{\partial x} + \frac{\partial h v'}{\partial y} &= 0 \text{ si } x \in \Omega \\
\frac{\partial u'}{\partial t} + g \frac{\partial \eta}{\partial x} &= 0 \text{ si } x \in \Omega \\
\frac{\partial v}{\partial t} + g \frac{\partial \eta}{\partial y} &= 0 \text{ si } x \in \Omega \\
(h u', h v') \cdot \mathbf{n} &= 0 \text{ si } x \in \partial \Omega_h \\
\eta' &= 0 \text{ si } x \in \partial \Omega_g
\end{aligned} \tag{3}$$

Si pedimos que la segunda derivada temporal de η', u', v' sea continua, y multiplicamos la segunda y tercera ecuación de (??), por h y derivamos respecto a x e y entonces se cumple que

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 \eta}{\partial t^2} - \nabla \cdot (gh \nabla \eta) &= 0, \text{ si } x \in \Omega \\
\frac{\partial \eta}{\partial \mathbf{n}} &= 0 \text{ si } x \in \partial \Omega_h \\
\eta &= 0 \text{ si } x \in \partial \Omega_g
\end{aligned} \tag{4}$$

Finalmente, si se estudian ondas estacionarias, es posible separar variables y escribir (abusando de notación en u), con $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$

$$\eta(t, x, y) = \text{Re} \{ u(x, y) e^{-i\omega t} \} \tag{5}$$

lo cual, sustituyendo en ?? conduce a

$$\nabla \cdot gh \nabla u + \omega^2 u = 0 \text{ si } x \in \partial \Omega, \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = 0 \text{ si } x \in \partial \Omega_h, u = 0 \text{ si } x \in \partial \Omega_g \tag{6}$$

3 Formulación variacional y de Galerkin

La formulacin fuerte del problema de valor de frontera es: (ecuación ??)

Dados $g, h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, encontrar (u, ω^2) tal que:

$$\begin{aligned}
\omega^2 u + (gh u_{,i})_{,i} &= 0, \quad \mathbf{x} \in \Omega \\
\frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} &= u_{,i} n_i = 0, \quad \mathbf{x} \in \partial \Omega_h \\
u &= 0, \quad \mathbf{x} \in \partial \Omega_g
\end{aligned} \tag{S}$$

Sean:

$$\mathcal{V} = \{v \in H^1(\Omega, \mathbb{R}) / v|_{\partial\Omega_g} = 0\}$$

$$\mathcal{S} = \{u \in H^1(\Omega) / u_{,i} n_i = 0, \quad \mathbf{x} \in \partial\Omega_h\}$$

multiplicando la ecuación de Helmholtz por $-v \in \mathcal{V}$ e integrando por partes:

$$-\int_{\Omega} v (\omega^2 u + (ghu_{,i})_{,i}) d\mathbf{x} = 0$$

$$-\int_{\Omega} v(\omega^2 u) d\mathbf{x} - \int_{\partial\Omega} v(ghu_{,i}) n_i dS + \int_{\Omega} v_{,i} ghu_{,i} d\mathbf{x} = 0$$

Pero, por condición de borde: $u_{,i} n_i = 0 \quad \forall \mathbf{x} \in \partial\Omega_h$, luego

$$-\int_{\Omega} v(\omega^2 u) d\mathbf{x} + \int_{\Omega} v_{,i} ghu_{,i} d\mathbf{x} = 0$$

O, en forma abstracta:

$$a(v, u) - \omega^2(v, u) = 0 \quad (7)$$

Luego,

Dados $g, h : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, encontrar (u, ω^2) , $u \in \mathcal{S}$, $\omega \in \mathbb{R}$, tal que:

$$a(v, u) - \omega^2(v, u) = 0 \quad (W)$$

Formulación Galerkin:

Sean $u^h \in \mathcal{S}^h (\equiv \mathcal{V}^h)$ con $\mathcal{V}^h \in \mathcal{V}$
entonces:

$$a(v^h, u^h) - \omega^2(v^h, u^h) = 0$$

Luego la formulación galerkin queda: