

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



Кафедра прикладной математики Курсовой проект по дисциплине «Метод конечных элементов»

ПОСТРОЕНИЕ КОНЕЧНОЭЛЕМЕНТНОЙ СЕТКИ ИЗ ПРЯМОУГОЛЬНИКОВ С НЕРАВНОМЕРНЫМ ШАГОМ В ГОРИЗОНТАЛЬНО-СЛОИСТОЙ СРЕДЕ С НЕОДНОРОДНОСТЯМИ

Группа ПМ-92 АРТЮХОВ РОМАН

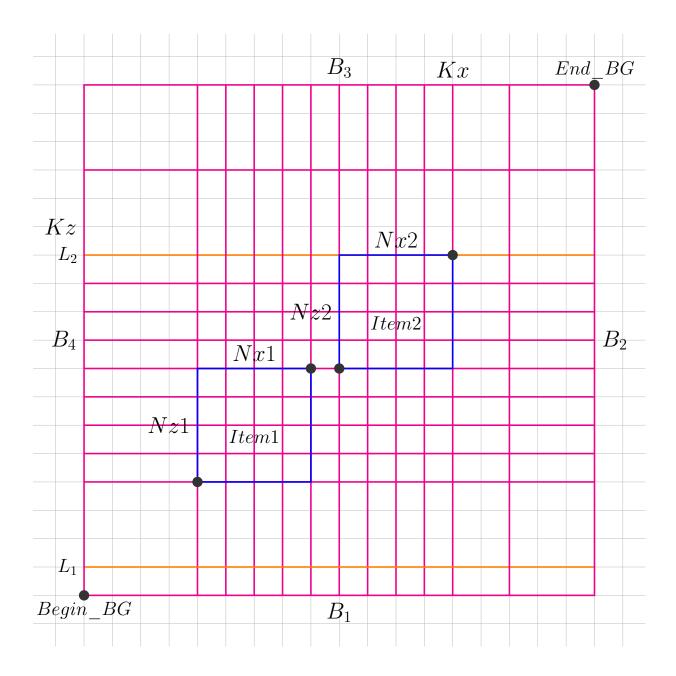
Преподаватели ЗАДОРОЖНЫЙ А. Г. ПАТРУШЕВ И. И.

Новосибирск, 2022

СОДЕРЖАНИЕ

1.	Условные обозначения. Входные данные	3
2.	Выходные данные	4
3.	Алгоритм построения сетки	6
4.	Учет горизонтальных слоев	10
5.	Руководство по программе	12
	5.1. Используемые при разработке средства	12
	5.2. Структура программы	12
	5.3. Реализованные структуры	13
	5.4. Описание пользовательского интерфейса	15
	5.5. Взаимодействие с Plot из пакета ScottPlot	18
6.	Тестирование	21
	6.1. Количество объектов	21
	6.2. Характеристика сетки «Строгость»	24

1. Условные обозначения. Входные данные



Данные для сетки вводятся пользователем через оконный интерфейс.

Begin_BG и End_BG - точки начала и конца большого поля.

Item1 и Item2 - объекты.

 $\mathbf{N}\mathbf{x}$ и $\mathbf{N}\mathbf{z}$ - количество разбиений по объекту.

 $\mathbf{K}\mathbf{x}$ и $\mathbf{K}\mathbf{z}$ - коэффициент разрядки от объекта.

 $\mathbf{L_1}, \mathbf{L_2}$ - горизонтальные слои.

 ${f SideBound}(B_1,B_2,B_3,B_4)$ - номера краевых на границах.

2. Выходные данные

На выходе мы получаем файлы **nodes.txt**, **elems.txt**, **edges.txt**, **bounds.txt**, а также с помощью пакета *ScottPlot.WPF* можно отобразить сетку в окне и сохранить в виде картинки формата (.png).

Структура файла nodes.txt:

Первое число ($int\ Count X$) - количество узлов по Оси X.

Второе число (int CountZ) - количество узлов по Оси Z.

Далее (CountX * CountZ) строк - узлы (double X, double Z)

Структура файла edges.txt:

Первое число (int CountEdge) - количество ребер.

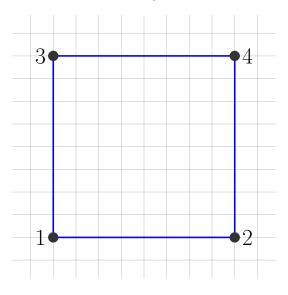
Далее CountEdge строк - координаты двух узлов ребра double (X_1, Z_1, X_2, Z_2) .

Структура файла elems.txt:

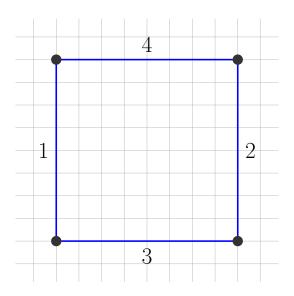
Первое число (int CountElem) - количество конечных элементов.

Далее **CountElem** строк - нумерация конечного элемента по узлам и ребрам.

Нумерация конечного элемента по узлам выглядит следующим образом:



Нумерация конечного элемента по ребрам выглядит следующим образом:



Структура файла bounds.txt:

Первое число (int CountBound) - количество ребер на котрых задано краевое условие.

Далее CountBound строк - характеристика краевого условия.

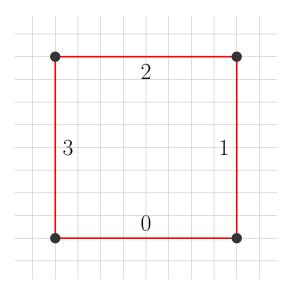
Характеристика краевого условия выглядит следующим образом:

Первое число (int NumberBound) - номер краевого условия.

Второе число (int NumberSide) - номер стороны сетки.

Третье число (int NumberEdge) - номер ребра.

Нумерация сторон сетки:



3. Алгоритм построения сетки

- 1. Равномерно разбиваем объекты:
- 2. Считаем равномерные шаги $(\mathbf{h_x}, \mathbf{h_z})$ по объекту:

$$h_x = \frac{Item.End_x - Item.Begin_x}{Nx}, \quad h_z = \frac{Item.End_z - Item.Begin_z}{Nz}$$

- 3. Составляем список шагов $(\mathbf{H_x}, \mathbf{H_z})$ следующим образом:
 - (а) Добавляем значение шага $\mathbf{h_x}$ в список $\mathbf{H_x}$ (\mathbf{Nx}) раз ($\mathbf{h_z}$ в список $\mathbf{H_z}$ (\mathbf{Nz}) раз),
 - (b) Увеличиваем шаг $\mathbf{h_x} * \mathbf{Kx} \ (\mathbf{h_z} * \mathbf{Kz})$ и добавляем в <u>начало</u> списка пока не пересечем $\mathbf{Begin}_{\mathbf{B}} \mathbf{G_x} \ (\mathbf{Begin}_{\mathbf{B}} \mathbf{G_z}),$
 - (c) Увеличиваем шаг $\mathbf{h_x} * \mathbf{Kx} \ (\mathbf{h_z} * \mathbf{Kz})$ и добавляем в <u>конец</u> списка пока не пересечем $\mathbf{End_BG_x} \ (\mathbf{End_BG_z}),$
 - (d) В начало списка $\mathbf{H}_{\mathbf{x}}$ ($\mathbf{H}_{\mathbf{z}}$) добавлем 0.
- 4. Генерируем узлы по составленным спискам шагов $(\mathbf{H_x}, \mathbf{H_z})$:
 - (а) Берем начальные значения $\mathbf{X} = \mathbf{Begin}_{\mathbf{B}}\mathbf{G}_{\mathbf{x}}, \ \mathbf{Z} = \mathbf{Begin}_{\mathbf{B}}\mathbf{G}_{\mathbf{z}},$
 - (b) Берем шаг из списка $\mathbf{H}_{\mathbf{z}}$, прибавляем к \mathbf{Z} и получаем $\mathbf{Z}_{\mathbf{new}}$,
 - (c) Берем шаг из списка $\mathbf{H}_{\mathbf{x}}$, прибавляем к \mathbf{X} и получаем $\mathbf{X}_{\mathbf{new}}$,
 - (d) Создаем узел $Node(X_new, Z_new),$
 - (e) Если шаги в списке $\mathbf{H}_{\mathbf{x}}$ остались, то возвращаемся к пункту (c),
 - (f) Обновляем ${\bf X} = {\bf Begin}_{\bf B} {\bf G}_{\bf x}$ и возвращаемся на пункт (b), пока шаги в списке ${\bf H}_{\bf z}$ не закончатся.
- 5. Генерируем нумерацию конечных элементов:
 - (а) Генерируем номера узлов:
 - і. Берем начальные значения i = 0, j = 0,
 - іі. Генерируем номера конечного элемента

$$N_1 = i * CountX + j, \\$$

$$N_2 = i * CountX + j + 1,$$

$$\mathbf{N_3} = (\mathbf{i} + \mathbf{1}) * \mathbf{Count} \mathbf{X} + \mathbf{j},$$

 $\mathbf{N_4} = (\mathbf{i} + \mathbf{1}) * \mathbf{Count} \mathbf{X} + \mathbf{j} + \mathbf{1},$

- ііі. Создаем конечный элемент $\mathbf{Elem}(\mathbf{N_1}, \mathbf{N_2}, \mathbf{N_3}, \mathbf{N_4}),$
- iv. Прибавляем к j единицу и повторяем шаг (b), пока $\mathbf{j} < \mathbf{Count} \mathbf{X} \mathbf{1},$
- v. Обновляем $\mathbf{j} = \mathbf{0}$. Прибавляем к і единицу и возвращаемся на шаг (b), пока $\mathbf{i} < \mathbf{Count}\mathbf{Z} \mathbf{1}$.
- (b) Генерируем ребра и номера ребер для конечного элемента:
 - і. Берем начальные значения i = 0, j = 0,
 - іі. Генерируем пять индексов:

$$\begin{split} & \text{left} = i*((CountX-1) + CountX) + (CountX-1) + \mathbf{j}, \\ & \text{right} = i*((CountX-1) + CountX) + (CountX-1) + \mathbf{j} + \mathbf{1}, \\ & \text{bottom} = i*((CountX-1) + CountX) + \mathbf{j}, \\ & \text{top} = (i+1)*((CountX-1) + CountX) + \mathbf{j}, \\ & \text{n_elem} = i*(CountX-1) + \mathbf{j}, \end{split}$$

ііі. Создаем четыре ребра:

$$\begin{split} & Edge[left](Elem[n_elem].Node[1], Elem[n_elem].Node[3]), \\ & Edge[right](Elem[n_elem.Node[2]], Elem[n_elem].Node[4]), \\ & Edge[bottom](Elem[n_elem.Node[1]], Elem[n_elem].Node[2]), \\ & Edge[top](Elem[n_elem].Node[3], Elem[n_elem].Node[4]), \end{split}$$

- iv. Добавляем к элементу номера ребер:
 - $\mathbf{Elem}[\mathbf{n_elem}](\mathbf{left},\mathbf{right},\mathbf{bottom},\mathbf{top}),$
- v. Прибавляем к j единицу и возвращаемся на шаг (ii), пока $\mathbf{j} < \mathbf{CountX} \mathbf{1},$
- vi. Обновляем $\mathbf{j} = \mathbf{0}$. Прибавляем к і единицу и возвращаемся на шаг (ii), пока $\mathbf{i} < \mathbf{Count}\mathbf{Z} \mathbf{1}$.
- 6. Генерируем краевые условия:
 - (a) Берем из входных данных номера краевых условий **SideBound**,
 - (b) Генерируем краевые нижней границы:

- i. Берем начальное значение i = 0,
- іі. Подсчитываем индекс ребра:

$$id = i$$

ііі. Генерируем краевое:

Bound(SideBound[0], 0, id),

- iv. Прибавляем к і единицу и возвращаемся на шаг (ii), пока $\mathbf{i} < \mathbf{Count} \mathbf{X} \mathbf{1}.$
- (с) Генерируем краевые правой границы:
 - i. Берем начальное значение i = 1,
 - іі. Подсчитываем индекс ребра:

$$id = i * CountX + i * (CountX - 1) - 1)$$

ііі. Генерируем краевое:

- iv. Прибавляем к і единицу и возвращаемся на шаг (ii), пока $\mathbf{i} < \mathbf{Count} \mathbf{Z}.$
- (d) Генерируем краевые верхней границы:
 - і. Берем начальное значение $\mathbf{i} = \mathbf{0}$,
 - іі. Подсчитываем индекс ребра:

$$id = CountX * (CountZ - 1) +$$

+(CountX - 1) * (CountY - 1) + i

ііі. Генерируем краевое:

- iv. Прибавляем к і единицу и возвращаемся на шаг (ii), пока $\mathbf{i} < \mathbf{Count} \mathbf{X} \mathbf{1}.$
- (е) Генерируем краевые левой границы:
 - i. Берем начальное значение $\mathbf{i} = \mathbf{0}$,
 - іі. Подсчитываем индекс ребра:

$$id = (i + 1) * (CountX - 1) + i * CountX)$$

ііі. Генерируем краевое:

${\bf Bound(SideBound[3], 3, id)},$

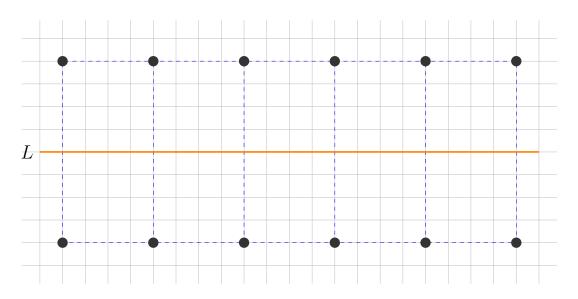
- iv. Прибавляем к і единицу и возвращаемся на шаг (ii), пока $\mathbf{i} < \mathbf{Count}\mathbf{Z} \mathbf{1}.$
- (f) Сортируем краевые в порядке убывания номера краевого.

4. Учет горизонтальных слоев

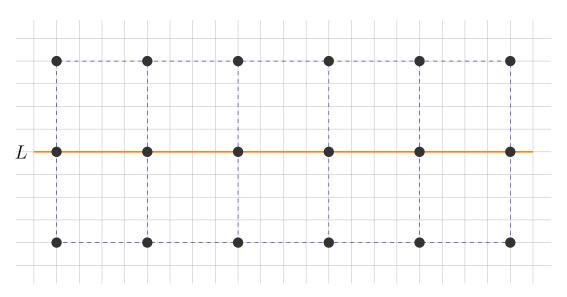
В сетке можно задавать горизонтальные слои (L).

Важно: слой должен проходить через узлы.

Неправильный учет слоя:



Правильный учет слоя:



Алгоритм учета горизонтальных слоев:

Учитывать слои будем после этапа построения списков шагов $(\mathbf{H_x}, \mathbf{H_y})$.

- 1. Берем начальные значения $\mathbf{Y} = \mathbf{Begin}_{\mathbf{y}},$
- 2. Берем шаг из списка $\mathbf{H_y}$, прибавляем к \mathbf{Y} и получаем $\mathbf{Y}_{-}\mathbf{new}$,

- 3. Если $\mathbf{Y}_{\mathbf{new}} = \mathbf{L}$, то на слое будут лежать узлы, Если $\mathbf{Y}_{\mathbf{new}} > \mathbf{L}$, добавим шаг, чтобы учесть слой,
- 4. Если добавленный шаг меньше минимального (**min_step**), то значение шага прибавляем к предыдущему значению шага, а текущий шаг удаляем,
- 5. Если шаги в списке $\mathbf{H_y}$ и непройденные слои остались, то возвращаемся к пункту (2).

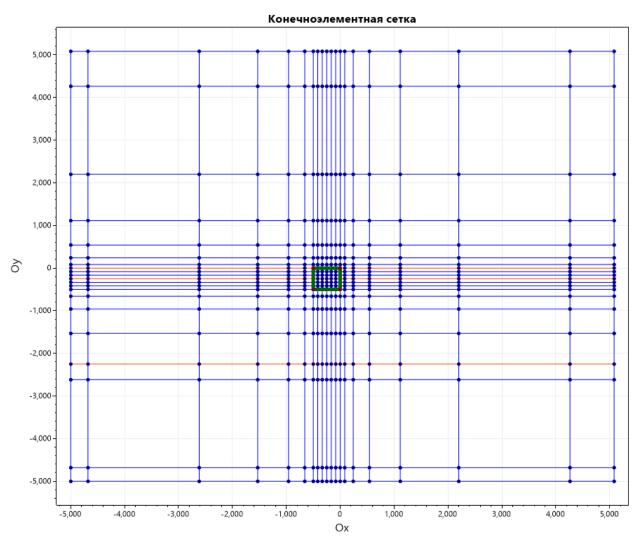


Рисунок 4.1 — Сетка в горизонтальной слоистой среде L=(0,-250,-500)

5. Руководство по программе

5.1. Используемые при разработке средства

- 1. Visual Studio 2022 основная среда разработки,
- 2. WPF построение графического интерфейса,
- 3. C# основной язык логики приложения,
- 4. ScottPlot библиотека построения графиков,
- 5. WPFToggleSwitch пакет для Toggle Button.

5.2. Структура программы

```
__event
__EventButton.cs
__EventToggle.cs
__EventTextBox.cs
__grid
__Grid.cs
__img
__lib
__Numeric.dll
__other
__Generate.cs
__Helper.cs
__MainWindow.xaml
__MainWindow.xaml.cs
```

5.3. Реализованные структуры

Структура Item

```
public struct Item
2
        //: Fields and properties
3
        public Vector<double> Begin { get; set; }
        public Vector<double> End { get; set; }
        public int
                                     { get; set; }
                              Nx
        public int
                                     { get; set; }
                              Ny
        public string
                              Name { get; set; }
        //: Constructor
10
        public Item(Vector<double> begin, Vector<double> end,
11
                    int nx, int ny, string name = "None") { }
12
13
```

Структура Node<Type>

```
public struct Node<T> where T : System.Numerics.INumber<T>
    {
        //: Fields and properties
3
        public T X { get; set; } /// Coordinate X
        public T Y { get; set; } /// Coordinate Y
        //: Constructor
        public Node(T _X, T _Y) { }
        //: Deconstructor
10
        public void Deconstruct(out T x, out T y) { }
11
12
        //: String view structure
        public override string ToString() { }
15
```

Структура Edge<Type>

Структура Elem

```
public struct Elem

//: Fields and properties
public int[] Node; /// Numbers node final element

public int[] Edge; /// Numbers edge final element

//: Constructor
public Elem(params int[] node) { }

//: Deconstructor
public void Deconstruct(out int[] nodes, out int[] edges) { }

//: String view structure
public override string ToString() { }

}
```

Структура Bound

```
public struct Bound
        //: Fields and properties
3
        public int Edge
                            { get; set; }
                                            /// Number edge
4
        public int NumBound { get; set; } /// Number bound
        public int NumSide { get; set; }
                                            /// Number side
        //: Constructor
        public Bound(int num, int side, int edge) { }
9
10
        //: Deconstructor
11
        public void Deconstruct(out int num, out int side, out int edge) { }
12
13
        //: String view structure
        public override string ToString() { }
    }
```

5.4. Описание пользовательского интерфейса

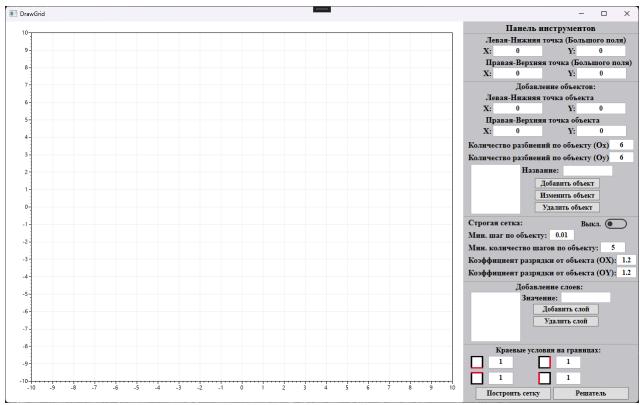


Рисунок 5.1 – Вид пользовательского интерфейса

Таблица 5.1 – Описание бокового меню

Пункт меню	Назначение		
Пункты меню для	Пункты меню для задания координат большого поля		
Левая-Нижняя точка	David Borin BC		
(Большого поля)	Задает точку Begin_BG		
Правая-Верхняя точка	Da wa am mayuyu Frid DC		
(Большого поля)	Задает точку End_BG		
Пункты меню для задания объекта			
Левая-Нижняя точка	Do noom movey Domin		
объекта	Задает точку Begin		
Правая-Верхняя точка	Задает точку End		
объекта	Задает точку Епи		
Количество разбиений по	Задает параметр объекта N x		
объекту (Ох)	Задает параметр объекта т ух		
Количество разбиений по	Задает параметр объекта Ny		
объекту (Оу)	Задает параметр объекта т у		
Название	Задает параметр объекта Name		
Кнопка «Добавить	Добавляет новый объект в список объектов		
объект»	дооавлист повый оовект в список оовектов		
Кнопка «Изменить	Изменяет выбранный в ListBox объект		
объект»	измениет выоранный в ыздых объект		
Кнопка «Удалить объект»	Удаляет выбранный в ListBox объект		
Пункты меню для задания общих параметров			
Строгая сетка	ВКЛ./ВЫКЛ. строгость сетки		
Минимальный шаг по	Задает параметр min_step		
объекту			
Минимальное количество	Задает параметр count step		
шагов по объекту	оадаст параметр социс_всер		

Продолжение таблицы 5.1

Пункт меню	Назначение
Коэффициент разрядки от объекта (ОХ)	Задает параметр Кх
Коэффициент разрядки от объекта (ОҮ)	Задает параметр Ку
Пункты	ы меню для задания слоя
Значение	Задает значение слоя
Кнопка «Добавить слой»	Добавляет значение слоя на сетку
Кнопка «Удалить слой»	Удаляет значение слоя из сетки
Пункты меню для задания краевых условий	
	Задает краевое условие на <u>нижней</u> стороне
	сетки
	Задает краевое условие на правой стороне
Ш	сетки
	Задает краевое условие на верхней стороне
	сетки
	Задает краевое условие на <u>левой</u> стороне
	сетки
Кнопки построения сетки и запуска решателя	
Кнопка «Построить сетку»	Строит (перестраивает) сетку
Кнопка «Решатель»	Открывает окошко решателя

5.5. Взаимодействие с Plot из пакета ScottPlot

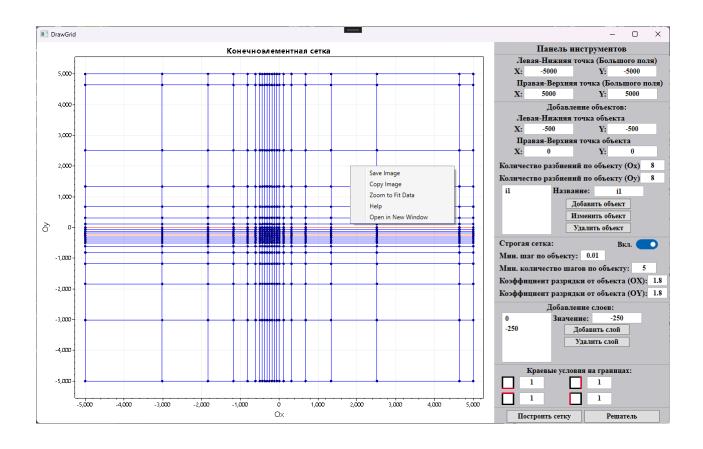


Таблица 5.2 – Описание инструментария пакета

Пункт меню	Назначение
Carro Irosano	Открывает диалоговое окно для сохранения
Save Image	Plot
Copy Image	Сохраняет картинку в буфер
7 1 17 17	Увеличивает масштаб, чтобы
Zoom to Fit Data	соответствовать данным

Продолжение таблицы 5.2

Пункт меню	Назначение
	Открывает окошко с инструкцией для управления Plot — — — ×
Help	Mouse and Keyboard ScottPlot 4.1.60 Left-click-drag: pan Right-click-drag: zoom Middle-click-drag: zoom region ALT+Left-click-drag: zoom region Scroll wheel: zoom to cursor Right-click: show menu Middle-click: auto-axis Double-click: show benchmark CTRL+Left-click-drag to pan horizontally SHIFT+Left-click-drag to pan vertically CTRL+Right-click-drag to zoom horizontally SHIFT+Right-click-drag to zoom vertically CTRL+SHIFT+Right-click-drag to zoom evenly SHIFT+click-drag draggables for fixed-size dragging
Open in New Window	Открывает Plot в новом окошке

Таблица 5.3 – Описание окошка с инструкцией

Действие	Назначение
ЛКМ + перетаскивание	Панорамирование (движение по сетке)
ПКМ + перетаскивание	Увеличение масштаба
СКМ + перетаскивание	Выделение области масштабирования
ALT + JIKM +	D. C. C.
перетаскивание	Выделение области масштабирования
Колесо прокрутки	Масштабирование к курсору
Щелчок ПКМ	Открывает окошко помощи

Продолжение таблицы 5.3

Действие	Назначение
Щелчок СКМ	Увеличивает масштаб, чтобы
	соответствовать данным
Двойной щелчок ЛКМ	Показывает benchmark
CTRL + JIKM +	
перетаскивание	Горизотальное перемещение
$\mathrm{SHIFT} + \mathrm{JKM} +$	Вертикальное перемещение
перетаскивание	
$\mathrm{CTRL} + \mathrm{\Pi}\mathrm{KM} +$	
перетаскивание	Горизонтальное увеличение
$\rm SHIFT + \Pi KM +$	Вертикальное увеличение
перетаскивание	
$CTRL + SHIFT + \Pi KM +$	Равномерное увеличение
перетаскивание	

6. Тестирование

6.1. Количество объектов

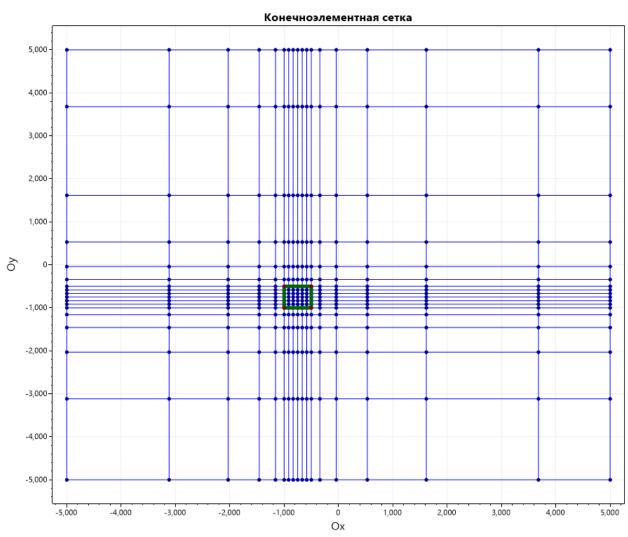


Рисунок 6.1 – Сетка с одним объектом

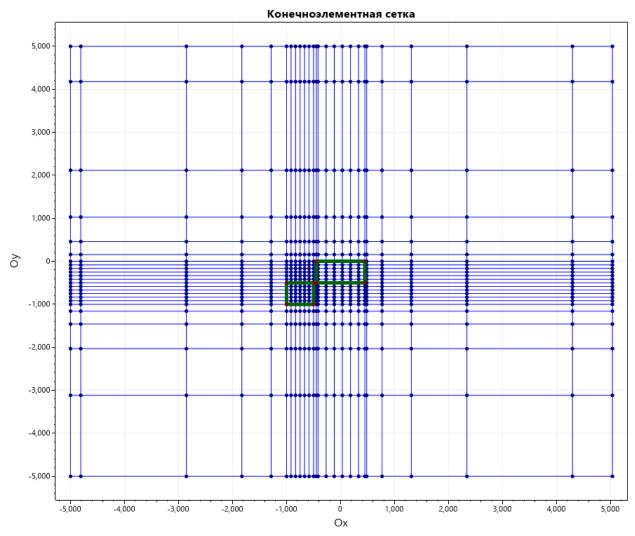


Рисунок 6.2 – Сетка с двумя объектами

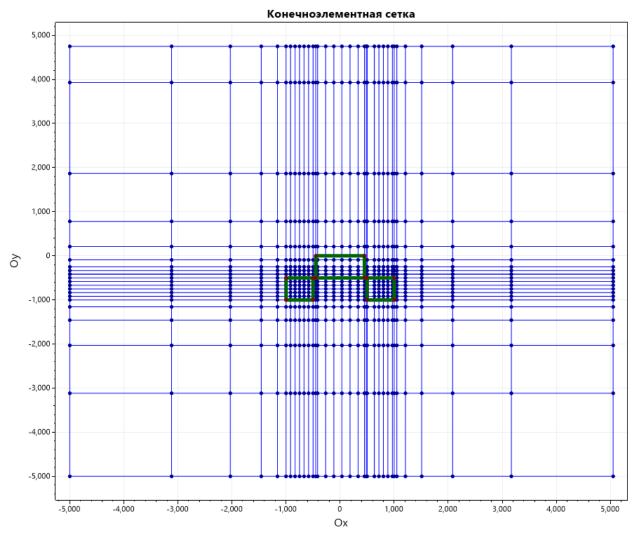


Рисунок 6.3 – Сетка с тремя объектами

6.2. Характеристика сетки «Строгость»

Будем говорить сетка строгая, если ее границы совпадают с точками $(\mathbf{Begin}_{-}\mathbf{BG}, \mathbf{End}_{-}\mathbf{BG}).$

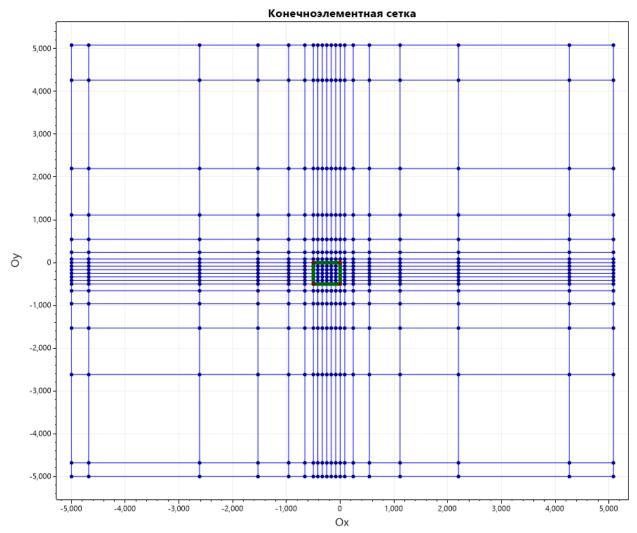


Рисунок 6.4 — Строгая сетка Begin_BG=(-5000,-5000), End_BG=(5000, 5000)

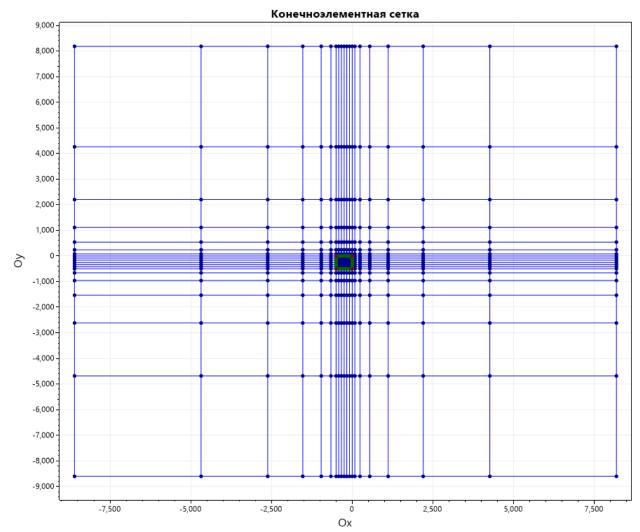


Рисунок 6.5 – Нестрогая сетка Begin_BG=(-5000,-5000), End_BG=(5000, 5000)