Elementi Finiti - Esercitazione 3 Generalizzazione della quadratura numerica

Prof. Giancarlo Sangalli

Ivan Bioli

31 Marzo 2025

Faremo uso della quadratura numerica anche nell'implementazione del metodo agli Elementi Finiti, quindi è utile generalizzare le formule di quadratura discusse sopra. L'idea è definire una formula di quadratura sull'elemento di riferimento \hat{T} e poi applicare un push-forward a ciascun elemento $T \in \mathcal{T}_h$.

Consideriamo una formula di quadratura su \hat{T} basata sui punti di quadratura $\hat{\mathbf{p}}_1, \dots, \hat{\mathbf{p}}_q \in \hat{T}$ e sui pesi $w_1, \dots, w_q \in \mathbb{R}$. Questa approssima gli integrali su \hat{T} come:

$$\int_{\hat{T}} u(\hat{\mathbf{x}}) d\hat{\mathbf{x}} \approx \sum_{i=1}^{q} w_i \, u(\hat{\mathbf{p}}_i).$$

Ora vogliamo fare il push-forward di questa formula di quadratura a un triangolo generico $T \in \mathcal{T}_h$ con vertici $\mathbf{v}_T^1, \mathbf{v}_T^2, \mathbf{v}_T^3$. Poiché T è ottenuto come immagine di \hat{T} tramite la mappa affine:

$$F(\hat{\mathbf{x}}) = \mathbf{B}\hat{\mathbf{x}} + \mathbf{a} \quad \text{dove} \quad \mathbf{B} = \begin{bmatrix} \mathbf{v}_T^2 - \mathbf{v}_T^1 & \mathbf{v}_T^3 - \mathbf{v}_T^1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{a} = \mathbf{v}_T^1, \tag{1}$$

possiamo approssimare l'integrale su T facendo il pull-back all'elemento di riferimento \hat{T} , cioè con il cambio di variabili $\mathbf{x} = F(\hat{\mathbf{x}})$. Sia u una funzione definita su T, allora:

$$\int_{T} u(\mathbf{x}) d\mathbf{x} = \int_{T} (u \circ F) \left(F^{-1}(\mathbf{x}) \right) d\mathbf{x} = \int_{\hat{T}} (u \circ F)(\hat{\mathbf{x}}) |\det JF(\hat{\mathbf{x}})| d\hat{\mathbf{x}}$$

$$= \int_{\hat{T}} (u \circ F)(\hat{\mathbf{x}}) |\det \mathbf{B}| d\hat{\mathbf{x}} \approx \sum_{i=1}^{q} w_{i} \cdot |\det \mathbf{B}| \cdot (u \circ F)(\hat{\mathbf{p}}_{i})$$

$$= |\det \mathbf{B}| \cdot \sum_{i=1}^{q} w_{i} u(\mathbf{p}_{i}), \quad \text{dove} \quad \mathbf{p}_{i} = F(\hat{\mathbf{p}}_{i}) = \mathbf{B}\hat{\mathbf{p}}_{i} + \mathbf{a}.$$
(2)

Dunque, il push-forward della formula di quadratura dall'elemento di riferimento a un triangolo generico comporta:

- la moltiplicazione dei pesi w_i per $|\det \mathbf{B}| = \operatorname{area}(T)/\operatorname{area}(\hat{T});$
- il push-forward dei punti di quadratura $\hat{\mathbf{p}}_i$ tramite F, ottenendo \mathbf{p}_i .

Applicando lo stesso procedimento a tutti gli elementi della triangolazione, possiamo approssimare l'integrale $\int_{\Omega} u(\mathbf{x}) d\mathbf{x}$ a partire da una regola di quadratura definita sull'elemento di riferimento.

Esercizio 1

Rivisitare gli esempi di quadrature dell'esercitazione precedente, inquadrandoli nella nuova metodologia. L'obiettivo è implementare la quadratura numerica sfruttando la trasformazione affine che mappa l'elemento di riferimento su ciascun triangolo della mesh.

Parte I

Determinare pesi e punti di quadratura delle regole Q_0, Q_1, Q_2 sull'elemento di riferimento \hat{T} .

Parte II

Definire una struttura dati in Julia per rappresentare una regola di quadratura su un triangolo, come segue:

```
Struct per la quadratura

1 struct TriQuad
2 name::String
3 order::Integer
4 points::Matrix
5 weights::Array
6 end
```

dove:

- name è il nome della regola di quadratura (ad esempio, "Q0", "Q1", "Q2");
- order è il grado di precisione della quadratura;
- points è una matrice $2 \times q$ che contiene le coordinate dei punti di quadratura sull'elemento di riferimento;
- \bullet weights è un vettore di lunghezza q che contiene i pesi associati ai punti di quadratura.

Potete trovare un codice da completare in Quadrature_adv.jl.

Parte III

Definire una struttura dati per rappresentare una mesh triangolare:

```
Struct per la mesh

mutable struct Mesh

const T::Matrix{Tp} where {Tp<:Integer}

const p::Matrix{Tp} where {Tp<:Real}

ak

bk

detBk

end

function Mesh(T::Matrix{Tp} where {Tp<:Integer}, p::Matrix{Tp} where {Tp<:Real})

return Mesh(T, p, nothing, nothing)

end</pre>
```

In questa struttura:

- T è la matrice di connettività;
- p è la matrice contenente le coordinate dei nodi della mesh;
- Bk e ak memorizzano, rispettivamente, la matrice e il vettore della trasformazione affine F che mappa l'elemento di riferimento \hat{T} su ciascun triangolo T della mesh;
- detBk contiene il determinante della matrice B della trasformazione affine.

Potete trovare un codice da completare in Meshing.jl.

Parte IV

Implementare la funzione

```
function get_Bk!(mesh::Mesh)
```

che, data una mesh mesh, calcola, per ogni triangolo della mesh, la matrice ${\bf B}$ e il vettore ${\bf a}$ della trasformazione affine (1). La funzione deve restituire due array contenenti, rispettivamente, tutte le matrici ${\bf B}$ (taglia $2\times 2\times N_{\rm tri}$) e tutti i vettori ${\bf a}$ (taglia $2\times N_{\rm tri}$) per l'intera mesh. Inoltre, questi array devono essere salvati nei campi mesh.Bk e mesh.ak. Si eviti di ricalcolare i valori più volte per la stessa mesh. Potete trovare un codice da completare in Meshing.jl.

Parte V

Implementare la funzione

```
function get_detBk!(mesh::Mesh)
```

che, data una mesh mesh, calcola, per ogni triangolo della mesh, il determinante della matrice **B** della trasformazione affine (1). La funzione deve restituire un array contenente tutti i determinanti per l'intera mesh. Inoltre, questo array deve essere salvato nel campo mesh.detBk. Si eviti di ricalcolare i valori più volte per la stessa mesh. Potete trovare un codice da completare in Meshing.jl.

Parte VI

Implementare la funzione

```
function Quadrature(u, mesh::Mesh, ref_quad::TriQuad)
```

che, data:

- una funzione u,
- una triangolazione mesh,
- una regola di quadratura ref_quad definita sull'elemento di riferimento,

approssima l'integrale di u sull'intero dominio. Potete trovare un codice da completare in Quadrature_adv.jl.

Parte VII

Testare che i risultati ottenuti con la funziona Quadrature coincidano con quelli della scorsa esercitazione.