

# Fast Notes

16 de janeiro de 2011

## 0.1 Shape Functions

Dada a ordem  $n$ :

	Triangle	Tetrahedron	Quadrangle	Hexahedron
num de pontos	$\frac{(n+1)(n+2)}{2}$	$\frac{(n+1)(n+2)(n+3)}{6}$	$(n+1)^2$	$(n+1)^3$
num de bolhas	$\frac{(n-1)(n-2)}{2}$	$\frac{(n-1)(n-2)(n-3)}{6}$	$(n-1)^2$	$(n-1)^3$
num de pontos nas arestas	$3n$	$2n^2 + 2$	$4n$	$6n^2 + 2$
num de subdivisões	$n^2$	$n^3$	$n^2$	$n^3$

### 0.1.1 Posição do nó

Seja um triângulo de ordem  $n$ , seu nó  $i$  e sua aresta  $a$  (com os índices começando com 0).

- Se  $i < 3$ : O nó  $i$  está na intersecção das arestas  $a = i$  e  $a = (i+2)\%3$ .
- Se  $3 \leq i < 3n$ : O nó  $i$  está na aresta  $a = \lfloor (i-3)/(n-1) \rfloor$  no  $(i-3)\%(n-1)+2$ -ésimo nó desta aresta.
- Se  $3n \leq i$ : O nó  $i$  está na  $(i-3n)$ -ésima bolha.

Para um quadrângulo

- Se  $i < 4$ : O nó  $i$  está na intersecção das arestas  $a = i$  e  $a = (i+3)\%4$
- Se  $4 \leq i < 4n$ : O nó  $i$  está na aresta  $a = \lfloor (i-4)/(n-1) \rfloor$  no  $(i-4)\%(n-1)+2$ -ésimo nó desta aresta.
- Se  $4n \leq i$ : O nó  $i$  está na  $(i-4n)$ -ésima bolha.

### 0.1.2 numeração REFAZER: DESATUALIZADO

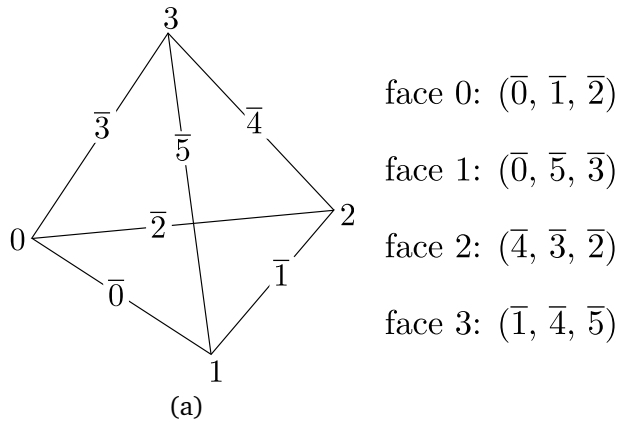


Figura 0.1.1

### 0.1.3 pseudocódigo DESATUALIZADO

create\_face(pontos, VolumeID, labelV):

    edge0 = create\_edge

    edge1 = create\_edge

    edge2 = create\_edge

    verifica se já existe triangulos com essas edges:

        se sim: verifica sinal

            se +1 => face.set\_volume(0, esse volume); if(face.label==0)

face.set\_label(label)

        se -1 => face.set\_volume(1, esse volume); if(face.label==0) face.set\_label(label)

    se não:

        cria face;

        face.set\_edges(edge0, edge1, edge2);

        face.set\_label = label

        poe na lista: sMesh::add\_face (nova face);

## 0.2 Cálculo de funções de lagrange $\mathcal{N}^i$ de ordem arbitrária

### 0.2.1 Triângulo

Seja  $\mathbf{x}^i$  a coordenada do nó  $i$ . As funções de lagrange de grau  $n$  para um triângulo são dadas por

$$\mathcal{N}_i = \left[ \prod_{k=0}^{n \cdot L_0(\mathbf{x}^i)-1} \frac{L_0 - k/n}{L_0(x_i) - k/n} \right] \left[ \prod_{k=0}^{n \cdot L_1(\mathbf{x}^i)-1} \frac{L_1 - k/n}{L_1(x_i) - k/n} \right] \left[ \prod_{k=0}^{n \cdot L_2(\mathbf{x}^i)-1} \frac{L_2 - k/n}{L_2(x_i) - k/n} \right];$$

$$i = 0, \dots, (n+1)(n+2)/2 - 1.$$

onde  $L_0 = 1 - L_1 - L_2$ . Note que  $0 \leq n \cdot L_j(\mathbf{x}^i) \leq n$  é um número inteiro, pois  $L_j(\mathbf{x}^i)$  é sempre a razão de um número inteiro por  $n$ . Definindo  $Q_j^i \equiv n \cdot L_j(\mathbf{x}^i)$  e multiplicando o numerador e o denominador dos produtórios por  $n$ , obtém-se

$$\mathcal{N}_i(L_1, L_2) = C_i \left[ \prod_{k=0}^{Q_0^i-1} \frac{n \cdot L_0 - k}{n \cdot L_0 - k} \right] \left[ \prod_{k=0}^{Q_1^i-1} \frac{n \cdot L_1 - k}{n \cdot L_1 - k} \right] \left[ \prod_{k=0}^{Q_2^i-1} \frac{n \cdot L_2 - k}{n \cdot L_2 - k} \right], \quad (0.2.1)$$

onde  $Q_0^i = n - Q_1^i - Q_2^i$  e

$$C_i = \left[ \prod_{k=0}^{Q_0^i-1} \frac{1}{Q_0^i - k} \right] \left[ \prod_{k=0}^{Q_1^i-1} \frac{1}{Q_1^i - k} \right] \left[ \prod_{k=0}^{Q_2^i-1} \frac{1}{Q_2^i - k} \right].$$

Para o cálculo do gradiente, é conveniente fazer a seguinte definição:

$$\omega_Q(x) = \prod_{k=0}^{Q-1} (n \cdot x - k)$$

Esta definição pode ser escrita em uma forma recursiva:

$$\begin{cases} \omega_Q(x) = (nx - Q + 1) \omega_{Q-1}(x), \\ \omega_0(x) = 1 \end{cases},$$

e então sua derivada é dada por

$$\begin{cases} \frac{d\omega_Q(x)}{dx} = (nx - Q + 1) \frac{d\omega_{Q-1}(x)}{dx} + n \omega_{Q-1}(x) \\ \frac{d\omega_0(x)}{dx} = 0 \end{cases}$$

Tal fórmula pode ser usada para derivar (0.2.1) facilmente, basta escrever  $\mathcal{N}_i$  como

$$\mathcal{N}_i(L_1, L_2) = C_i \omega_{Q_0^i}(L_0(L_1, L_2)) \omega_{Q_1^i}(L_1) \omega_{Q_2^i}(L_2)$$

e então as derivadas com respeito a  $L_1$  e  $L_2$  ficam, reespectivamente:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \mathcal{N}_i}{\partial L_1} &= C_i \left( - \frac{d\omega_{Q_0^i}}{dx} \Big|_{L_0} \omega_{Q_1^i}(L_1) \omega_{Q_2^i}(L_2) + \omega_{Q_0^i}(L_0) \frac{d\omega_{Q_1^i}}{dx} \Big|_{L_1} \omega_{Q_2^i}(L_2) \right) \\ \frac{\partial \mathcal{N}_i}{\partial L_2} &= C_i \left( - \frac{d\omega_{Q_0^i}}{dx} \Big|_{L_0} \omega_{Q_1^i}(L_1) \omega_{Q_2^i}(L_2) + \omega_{Q_0^i}(L_0) \omega_{Q_1^i}(L_1) \frac{d\omega_{Q_2^i}}{dx} \Big|_{L_2} \right) \end{aligned}$$

O enriquecimento das funções de lagrange com com uma função bolha tem a forma

$$\begin{aligned} \hat{\mathcal{N}}_i &= \mathcal{N}_i - \mathcal{N}_i(\mathbf{x}_{CM}) \mathcal{B} = \mathcal{N}_i - \lambda_i L_0 L_1 L_2 \\ \mathcal{B} &= 27 L_0 L_1 L_2 \end{aligned}$$

onde o coeficiente  $\lambda_i$  é dado por

$$\lambda_i = C_i 3^{3-n} \prod_{k=0}^{Q_0^i-1} (n-3k) \prod_{k=0}^{Q_1^i-1} (n-3k) \prod_{k=0}^{Q_2^i-1} (n-3k)$$

### 0.3 Cálculos dos Jacobianos

Integral em um elemento

$$\int_{\Omega} \nabla \mathcal{N}_i \cdot \nabla u \, d\Omega \quad (0.3.1)$$

pode ser computada como

$$\int_{\hat{\Omega}} (\mathbb{B} \cdot \hat{\nabla} \mathcal{N}_i) \cdot (\mathbb{B} \cdot \hat{\nabla} u) \, J d\hat{\Omega}$$

onde

$$J = \det(\mathbb{J}) = \det \left( \left[ \frac{\partial x_j}{\partial L_i} \right] \right); \quad \mathbb{B} = \mathbb{J}^{-1};$$

O jacobiano  $\mathbb{J}$  pode ser computado como

$$\mathbb{J} = \left[ \frac{\partial x_j}{\partial L_i} \right] = \left[ \sum_k \frac{\partial N_k}{\partial L_i} x_j^{(k)} \right] = \mathbb{D} \cdot \mathbb{X}$$

onde

$$\mathbb{D} = \left[ \frac{\partial N_j}{\partial L_i} \right]; \quad \mathbb{X} = \left[ x_j^{(i)} \right]$$

onde o índice  $k$  corresponde ao  $k$ -ésimo nó do elemento. Note que se o elemento

é curvilíneo, o jacobiano depende de  $\boldsymbol{x}$ , e então

$$\mathbb{J}(\boldsymbol{x}) = \mathbb{D}(\boldsymbol{x}) \cdot \mathbb{X}$$

Note que

$$\nabla u = \mathbb{B} \cdot \hat{\nabla} u = \mathbb{B} \cdot \sum_k u^{(k)} \hat{\nabla} N_k,$$

mas  $\hat{\nabla} N_k$  a é a  $k$ -ésima coluna de  $\mathbb{D}$ . Então

$$\nabla u = \mathbb{B} \cdot \mathbb{D} \cdot \mathfrak{u}$$

onde

$$\mathfrak{u} = [u^{(i)}] \quad (\text{vetor com valor de } u \text{ no nó } i)$$

Em geral, seja  $T$  um tensor de ordem  $n$  (ver definição no wikipedia), então, se o gradiente for definido como (ATENÇÃO)

$$\nabla T|_{ijk\dots\sigma} = \frac{\partial T_{jklm\dots\sigma}}{\partial x_i}$$

então vale a fórmula

$$\nabla T = \mathbb{B} \cdot \mathbb{D} \cdot \mathbb{T}$$

onde

$$\mathbb{T} = [T_{jklm\dots\sigma}^{(i)}]$$

lembrando que  $i$  corresponde ao nós e  $j, k, l, \dots$ , são as componentes de  $T$ . Logo, a integral em (0.3.1) calculada como

$$\int_{\hat{\Omega}} \left( \mathbb{B} \cdot \hat{\nabla} \mathcal{N}_i \right) \cdot (\mathbb{B} \cdot \mathbb{D} \cdot \mathfrak{u}) J d\hat{\Omega}$$

OBS: A matriz  $\mathbb{D}$  deve corresponder à incógnita em questão, i.e., deve-se usar as  $\mathcal{N}^{(i)}$  corretas. É fácil verificar que

$$\boldsymbol{x} = \mathbb{X}^T \cdot \mathcal{N}$$

onde  $\mathcal{N}_i = \mathcal{N}^{(i)}$