

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU  
**FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA**

ZAVRŠNI RAD br. 1884

# **GALJORKINOVA METODA KONAČNIH ELEMENATA**

Hrvoje Radoš

Zagreb, lipanj, 2025.

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU  
FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

Zagreb, 3. ožujka 2025.

## ZAVRŠNI ZADATAK br. 1884

Pristupnik: **Hrvoje Radoš (0036548995)**

Studij: Elektrotehnika i informacijska tehnologija i Računarstvo

Modul: Računarstvo

Mentor: prof. dr. sc. Tomislav Burić

Zadatak: **Galjorkinova metoda konačnih elemenata**

Opis zadatka:

Galjorkinova metoda konačnih elemenata se često koristi u numeričkom rješavanju (parcijalnih) diferencijalnih jednadžbi te time ima veliki značaj u modeliranju i rješavanju inženjerskih problema. Njezina implementacija se bazira na raznim metodama iz numeričke matematike kao što su rješavanje linearnih sustava i numeričko integriranje. Složenost implementacije proizlazi i iz particioniranja domene na kojoj se problem rješava, a dodatna složenost je u optimizaciji pri čemu se može koristiti višedretvreno programiranje. Cilj ovog rada je implementirati Galjorkinovu metodu te analizirati njene performanse na konkretnim primjerima.

Rok za predaju rada: 23. lipnja 2025.

*Hvala na kavi...*

# Sadržaj

|  |    |
|--|----|
| <b>1. Uvod</b>   | 3  |
| 1.0.1. Definicije i primjeri                               | 4  |
| 1.0.2. Numeričko rješenje                                  | 5  |
| 1.0.3. Klasifikacija parcijalnih diferencijalnih jednadžbi | 6  |
| <b>2. Glavni dio</b>                                       | 7  |
| 2.1. Mesh  | 8  |
| 2.1.1. Bazne funkcije                                      | 10 |
| 2.2. Slaba formulacija problema                            | 11 |
| 2.3. Postojanje rješenja                                   | 13 |
| 2.4. Implementacijski detalji                              | 14 |
| 2.4.1. Generiranje mesha                                   | 14 |
| 2.4.2. CSR reprezentacija matrice                          | 15 |
| 2.4.3. Numerička integracija                               | 17 |
| 2.4.4. Rješavanje sustava                                  | 17 |
| 2.4.5. Prevođenje i izvođenje koda                         | 19 |
| <b>3. Rezultati i rasprava</b>                             | 20 |
| <b>4. Zaključak</b>  | 25 |
| <b>Literatura</b>  | 26 |
| <b>Sažetak</b>   | 27 |
| <b>Abstract</b>  | 28 |

|                              |           |
|------------------------------|-----------|
| <b>A: The Code . . . . .</b> | <b>29</b> |
|------------------------------|-----------|

# 1. Uvod

Diferencijalne jednadžbe su jedan od temeljnih matematičkih alata koji se koriste za matematičko modeliranje. Njihova važnost se obično prvo primijeti u fizici gdje se one vrlo intuitivno pojavljuju u područjima kao što su klasična mehanika, elektromagnetizam, termodinamika pa i malo manje intuitivno u područjima kao što su kvantna mehanika. Diferencijalne jednadžbe imaju velik utjecaj i na područja izvan fizike. S njima se mogu modelirati izmjene populacija, širenje zaraza, oblikovanje raznih genetskih obilježja (uzoraka), širenje signala u neuronima, procesiranju slika, raznim modeliranjima tržišta itd.

Diferencijalne jednadžbe uglavnom nije teško tumačiti. Najveći izazov kod rada s njima je svakako traženje rješenja. Rješenje ne mora uvijek postojati, ne mora biti jedinstveno, a ako postoji i jedinstveno je ne mora biti moguće zapisati ga analitički. Tim problemima se između ostalog bavi numerička matematika. Ovaj rad se bavi linearnim parcijalnim diferencijalnim jednadžbama s konstantnim koeficijentima i rubnim uvjetom odnosno traženjem njihova rješenja koristeći Galjorkinovu metodu konačnih elemenata. Cilj rada je pokušati napraviti C++ biblioteku koja služi kao efikasan, ali iznad svega jednostavan alat za rješavanje PDJ-ova.

### 1.0.1. Definicije i primjeri

Parcijalne diferencijalne jednadžbe su diferencijalne jednadžbe koje sadrže derivacije nepoznate funkcije s obzirom na više varijabli. Označimo s  $u$  nepoznatu funkciju koju želimo odrediti s  $d + 1$  nepoznatih varijabli  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_d)^T, t$ . Općenita parcijalna diferencijalna jednadžba (PDJ) poprima oblik:

$$\mathcal{P}(u, g) = F(\mathbf{x}, t, u, \frac{\partial u}{\partial t}, \frac{\partial u}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial u}{\partial x_d}, \dots, \frac{\partial^{p_1+\dots+p_d+p_t} u}{\partial x_1^{p_1} \dots \partial x_d^{p_d} \partial t^{p_t}}) = 0$$

gdje  $g$  predstavlja skup parametara o kojima PDJ ovisi, a  $p_1, p_2, \dots, p_d, p_t \in \mathbb{N}$ . Kažemo da je PDJ reda  $q$  ako je  $q$  maksimalna vrijednost izraza  $p_1 + p_2 + \dots + p_d + p_t$ . Ako  $\mathcal{P}(u, g)$  ovisi linearno o nepoznanici  $u$  i o svojim parcijalnim derivacijama, kažemo da je PDJ linearna.

Linearne PDJ su jako česte u praksi kao primjer navodim *transportnu jednadžbu*:

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \nabla \cdot (\beta u) = 0$$

$\nabla \cdot v$  označava operator divergencije odnosno  $\nabla \cdot v = \sum_{i=1}^d \frac{\partial v}{\partial x_i}$

PDJ kojim će se u ovom radu baviti je *jednadžba potencijala*.

$$-\Delta u = -f \tag{1.1}$$

1.1 se također može koristiti za opis vertikalnog pomaka elastične membrane.

*Jednadžba vođenja topline*

$$\frac{\partial u}{\partial t} - \Delta u = f \tag{1.2}$$

S  $\Delta$  označavam Laplaceov operator.  $\Delta u = \sum_{i=1}^d \frac{\partial^2 u}{\partial x_i^2}$

*Valna jednadžba*

$$\frac{\partial^2 u}{\partial^2 t} - \Delta u = 0 \tag{1.3}$$

Iako nisu glavni predmet proučavanja ovog rada, navodim i neke nelinearne PDJ.

Jedna od njih se zove *Burgersova jednadžba*.

$$\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x_i}$$

Pred kraj dajem proizvoljnu nelinearnu PDJ.

$$\left( \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} \right)^2 + \left( \frac{\partial^2 u}{\partial x_2^2} \right)^2 = f$$

### 1.0.2. Numeričko rješenje

Općenito nije moguće pronaći rješenje od  $\mathcal{P}(u, g)$  u eksplisitnom obliku. Neke standardne metode kao što su separacija varijabli su veoma ograničene po tom pitanju. Čak kada je poznat

Mogućnost odabira proizvoljnih rubnih uvjeta značajno podiže složenost ovog problema. Iz perspektive matematičke teorije, analiza PDJ-ova je uglavnom ograničena na postojanje, jedinstvenost i regularnost rješenja, no nedostaju moćni alati za njihovo rješavanje.

Iz gornje rasprave slijedi da je bitno imati razvijene numeričke metode za rješavanje PDJ-ova koje ne rješavaju danu parcijalnu jednadžbu, nego daju dovoljno dobru aproksimaciju njezina rješenja. Općenito rješenje neke PDJ, nije garantirano da je moguće pronaći partikularno rješenje, stoga se zadaju tkz. rubni uvjeti na  $u$  ili njezine derivacije na rubu domene  $\Omega$  s koje se funkcija  $u$  preslikava.

Mogućnost odabira proizvoljnih rubnih uvjeta značajno podiže složenost ovog problema. Iz perspektive matematičke teorije, analiza PDJ-ova je uglavnom ograničena na postojanje, jedinstvenost i regularnost rješenja, no nedostaju moćni alati za njihovo rješavanje.

Iz gornje rasprave slijedi da je bitno imati razvijene numeričke metode za rješavanje PDJ-ova koje ne rješavaju danu parcijalnu jednadžbu, nego daju dovoljno dobru aproksimaciju njezina rješenja.

### 1.0.3. Klasifikacija parcijalnih diferencijalnih jednadžbi

Parcijalne diferencijalne jednadžbe se mogu svrstati u tri različite kategorije *eliptičke*, *paraboličke* i *hiperboličke*.

Radi konciznosti ograničit ću ovo podoglavlje na linearne PDJ-ove s konstantnim koeficijentima oblika:

$$A \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} + B \frac{\partial^2 u}{\partial x_1 \partial x_2} + C \frac{\partial^2 u}{\partial x_2^2} + D \frac{\partial u}{\partial x_1} + E \frac{\partial u}{\partial x_2} + Fu = G$$

Gdje  $A, B, C, D, E, F, G \in \mathbb{R}$ . Klasifikacija se radi na temelju vrijednosti  $\Delta = B^2 - 4AC$

Ako  $\Delta < 0$ , jednadžba je eliptička

Ako  $\Delta = 0$ , jednadžba je parabolička

Ako  $\Delta > 0$ , jednadžba je hiperbolička

Za kasnije je bitno uočiti da je jednadžba potencijala 1.1 eliptička.

## 2. Glavni dio

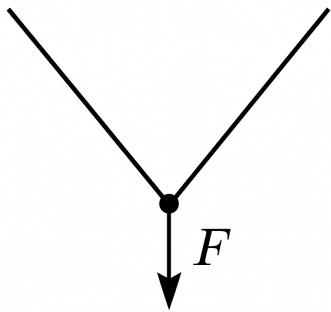
Galjorkinova metoda konačnih elemenata je složen proces koji se sastoji od više dijelova. Na početku ovog poglavlja nudim kratki opis kako ovaj proces izgleda, a u narednim poglavljima ulazim u detalje.

Jednadžba koju rješavam na domeni  $\Omega \subset \mathbb{R}^2$  je:

$$C_0 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + C_1 \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + C_2 \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + C_3 \frac{\partial u}{\partial x} + C_4 \frac{\partial u}{\partial y} + C_5 u = f(x, y) \quad u \in C^2(\Omega) \quad (2.1)$$

Ključna ideja ove metode je particoniranje domene na što sitnije odnosno finije dijelove koje nazivamo elementima. Takvu particiju nazivamo mesh. S meshom potom definiramo bazne funkcije koje čine bazu s kojom ćemo interpolirati rješenje koje tražimo. Dodatnim raspisivanjem ćemo dobiti linearni sustav čijim rješavanjem dobivamo naše traženo rješenje.

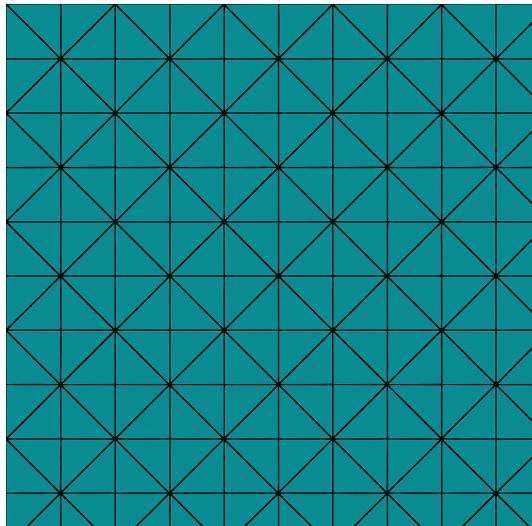
Postoji par napomena koje valja primijetiti. Ako obratimo pažnju na jednadžbu (2.1), možemo primjetiti da smo se ograničili na rješenja iz prostora  $C^2(D)$  dodatnom analizom možemo zaključiti i da funkcija  $f$  mora biti neprekinuta. Ovo se na prvu iz perspektive primjene ne čini kao velika restrikcija jer nekako očekujemo da će fizikalne veličine u stvarnom životu uvijek biti neprekinute, ali ne samo da to nije uvijek slučaj to jako često nije slučaj. Kao primjer navodim primjer djelovanja sile (npr. ovješen uteg) na nit. Za modeliranje ovakvog sustava je potrebno opisati djelovanje te sile duž cijelu nit, ali takav opis bi zahtijevao uporabu Diracove delta funkcije koja nikako nije neprekinuta, štoviše ona nije ni funkcija nego distribucija.



**Slika 2.1.** Djelovanje točkaste sile na nit

## 2.1. Mesh

Mesh je particija domene na sitne dijelove s kojima ju možemo aproksimirati. U ovoj implementaciji ti dijelovi će biti trokuti (jer radimo s 2D domenom), pa će proces stvaranja mesha često zvati i triangulacija. Ti sitni dijelovi koji sačinjavaju mesh se zovu elementi. Odavde i naziv "metoda konačnih elemenata". Točke koje čine jedan element (npr. vrhovi trokuta koji predstavlja jedan element) će u ovom radu zvati čvorovima.



(a) Primjer 2D mesha pravokutnika



(b) Složeni 3D mesh jabuke

**Slika 2.2.** Primjeri mesheva

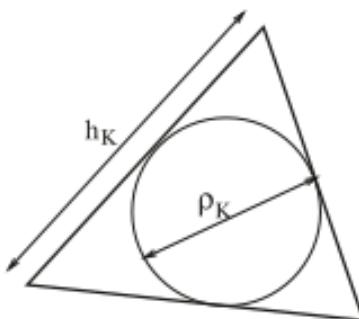
Bitno je napomenuti kako izbor mesha ne smije biti proizvoljan. Postoje kvalitetni i manje kvalitetni meshevi. U literaturi ne postoji nekakav jedinstveni kriterij koji mesh mora zadovoljavati, tako da je generiranje mesha u primjeni uvijek heuristički algoritam. Očito je za zaključiti da bi mesh trebao pravilno popločavati domenu tj. da ne bi

smio sadržavati rupe koje u potpunosti pripadaju domeni i da bi trebao što bolje aproksimirati domenu kako su elementi manji odnosno kako je mesh finiji.

Svakako valja napomenuti da ne želimo imati previše izdužene elemente, stoga uvodimo sljedeći kriterij.

$$\frac{h_k}{\rho_k} \leq C$$

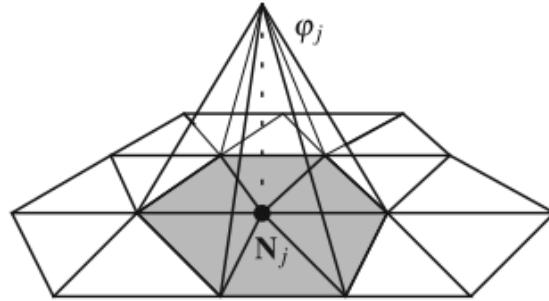
Gdje je  $h_k$  duljina najdulje stranice trokuta, a  $\rho$  je promjer upisane kružnice promatranog elementa. Razlog zašto ovakav kriterij smanjuje izduženost jednog elementa se lako vidi na sljedećoj slici.



**Slika 2.3.** najdulja stranica trokuta  $h_k$  i promjer upisane kružnice  $\rho_k$

### 2.1.1. Bazne funkcije

Nakon uspješno generiranog mesha je potrebno definirati bazne funkcije. Bazne funkcije ćemo definirati tako da na svakom elementu definiramo polinom prvog stupnja koji iznosi 1 iznad jednog vrha, a 0 iznad ostalih 2.4. Ovo ćemo napraviti za svaki čvor.



**Slika 2.4.** bazna funkcija za neki čvor  $j$

Kada budemo radili račun kao što su numerička integracija i slično nad elementima bit će od velike koristi transformirati koordinate tako da element koji trenutačno računamo postane oblika pravokutnog trokuta s vrhovima u  $(0, 0), (1, 0), (0, 1)$ . Takav trokut se u literaturi uobičajeno zove referentni element. Neka su  $(X_0, Y_0), (X_1, Y_1), (X_2, Y_2)$  vrhovi elementa kojeg želimo preslikati. Supstitucija  $(x, y) \rightarrow (\hat{x}, \hat{y})$  je dana s:

$$x = (X_1 - X_0)\hat{x} + (X_2 - X_0)\hat{y} + X_0 \quad (2.2)$$

$$y = (Y_1 - Y_0)\hat{x} + (Y_2 - Y_0)\hat{y} + Y_0 \quad (2.3)$$

Potrebno je odrediti kako točno glase bazne funkcije nad referentnim elementom. Indeksirajmo čvor  $(0, 0)$  s 0, čvor  $(1, 0)$  s 1a i čvor  $(0, 1)$  s 2. Imamo:

$$\varphi_0(x, y) = 1 - x - y \quad (2.4)$$

$$\varphi_1(x, y) = x \quad (2.5)$$

$$\varphi_2(x, y) = y \quad (2.6)$$

## 2.2. Slaba formulacija problema

Radi daljnje analize potrebno je navesti jedan bitan teorem.

**Teorem 1 (Pravilo za divergenciju produkta)** Neka je  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  omeđen otvorenim skupom komadno glatkog granicom  $\Gamma = \partial\Omega$ , te neka su  $u : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  i  $\mathbf{V} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$  dovoljne regularnosti odnosno  $\partial\Omega$  je Lipschitz neprekinuta, a  $u, v \in H^1(\Omega)$ . Tada vrijedi:

$$\int_{\Gamma} u \mathbf{V} \cdot \hat{\mathbf{n}} d\Gamma = \int_{\Omega} u \nabla \cdot \mathbf{V} d\Omega + \int_{\Omega} \nabla u \cdot \mathbf{V} d\Omega.$$

**Napomena:**  $H^1(\Omega)$  označava Soboljev prostor.

Vratimo se sada na 2.1 Cilj nam je dobiti njezinu takozvanu slabu formulaciju. Prvo ćemo reformulirati PDJ. Primijetimo da vrijedi:

$$\nabla \cdot (A \nabla u) = A \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + B \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + C \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}$$

Gdje:

$$M = \begin{pmatrix} C_0 & C_1 \\ 0 & C_2 \end{pmatrix}$$

Također vrijedi:

$$\nabla u \cdot a = C_3 \frac{\partial u}{\partial x} + C_4 \frac{\partial u}{\partial y}$$

Gdje:

$$a = \begin{pmatrix} C_3 \\ C_4 \end{pmatrix}$$

Time dobivamo sljedeću jednadžbu:

$$\nabla \cdot (M \nabla u) + \nabla u \cdot a + C_5 u = f(x, y) \quad (2.7)$$

Do slabe formulacije dolazimo tako da obje strane 2.7 pomnožimo s baznom funkcijom

$\varphi_i$ , integriramo po  $\Omega$  i onda primijenimo 1 imamo:

$$\int_{\Omega} \nabla \cdot (M \nabla u) \varphi_i d\Omega + \int_{\Omega} \nabla u \cdot a \varphi_i d\Omega + C_5 \int_{\Omega} u \varphi_i d\Omega = \int_{\Omega} f(x, y) \varphi_i d\Omega \quad (2.8)$$

Primjenom teorema 1 dobije se:

$$\int_{\partial\Omega} (M \nabla u) \varphi_i d\Gamma - \int_{\Omega} (M \nabla u) \cdot \nabla \varphi_i d\Omega + \int_{\Omega} \nabla u \cdot a \varphi_i d\Omega + C_5 \int_{\Omega} u \varphi_i d\Omega = \int_{\Omega} f(x, y) \varphi_i d\Omega \quad (2.9)$$

s obzirom na to da su funkcije  $\varphi_i$  po definiciji na rubu jednake 0, jednadžba 2.9 se svede na:

$$-\int_{\Omega} (M \nabla u) \cdot \nabla \varphi_i d\Omega + \int_{\Omega} \nabla u \cdot a \varphi_i d\Omega + C_5 \int_{\Omega} u \varphi_i d\Omega = \int_{\Omega} f(x, y) \varphi_i d\Omega \quad (2.10)$$

Primijetimo kako u ovakvom obliku funkcija  $f(x, y)$  na sebi ima puno slabije restrikcije (Sjetimo se 2.)

Sada interpolacijom:

$$u = \sum_{j=0}^N \alpha_j \varphi_j$$

dobivamo sustav:

$$Ax = b \quad (2.11)$$

Gdje:

$$(A)_{i,j} = \int_{\Omega} (M \nabla \varphi_j) \cdot \nabla \varphi_i d\Omega + \int_{\Omega} (\nabla \varphi_j \cdot a) \varphi_i d\Omega + C_5 \int_{\Omega} \varphi_j \varphi_i d\Omega \quad (2.12)$$

$$b_i = \int_{\Omega} f(x, y) \varphi_i d\Omega$$

Naime ovaj postupak vrijedi samo s Dirichletovim rubnim uvjetima. Neka su čvorovi mesha na rubu indeksirani od  $N + 1$  do  $N_b$ . Kada bi se rješenje na rubu ponašalo kao  $R(x, y)$  gdje  $R(x, y) = \sum_{j=N+1}^{N_b} g_j \varphi_j$ , onda bismo morali napraviti sljedeću supstituciju:

$$u = \overset{\circ}{u} + R$$

Sustav 2.11 postaje:

$$Ax = b - r$$

gdje je:

$$r_i = - \int_{\Omega} (M \nabla R) \nabla \varphi_i \, d\Omega + \int_{\Omega} (\nabla R \cdot a) \varphi_i \, d\Omega + C_5 \int_{\Omega} R \varphi_i \, d\Omega$$

Time smo problem rješavanja PDJ sveli na problem rješavanja linearnog sustava.

## 2.3. Postojanje rješenja

Iako se možda na prvi pogled čini da smo gotovi, potrebno je vidjeti da rješenje uopće postoji, stoga uvodim Lax-Milgramov teorem.

**Teorema 2** Neka je  $V$  Hilbertov prostor i neka je  $a : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  bilinearna forma koja zadovoljava:

- **Kontinuitet:** postoji konstanta  $C > 0$  takva da

$$|a(u, v)| \leq C \|u\|_V \|v\|_V \quad \text{za sve } u, v \in V.$$

- **Koercitivnost (eliptičnost):** postoji konstanta  $\alpha > 0$  takva da

$$a(v, v) \geq \alpha \|v\|_V^2 \quad \text{za sve } v \in V.$$

Tada za svaki linearni funkcional  $f \in V'$  postoji jedinstveno  $u \in V$  takvo da:

$$a(u, v) = f(v) \quad \text{za sve } v \in V.$$

Lako se vidi da se naš sustav 2.11 može svesti na problem s linearnim funkcionalima iz 2 Iz toga se lako zaključuje da postojanje rješenja možemo garantirati samo za ispravan mesh (to garantira implementacija) i za eliptičke PDJ što se lako provjeri programski.

## 2.4. Implementacijski detalji

Sada kada je jasna matematička pozadina Galjorkinove metode konačnih elemenata potrebno je obratiti pažnju na implementaciju i implementacijske detalje. s obzirom na to da je implementacija izvedena u C++-u postoji dosta različitih optimizacija koje se mogu implementirati, stoga ih navodim u ovom poglavlju.

### 2.4.1. Generiranje mesha

S obzirom na to da je jednostavnost korištenja ključno svojstvo ove implementacije odlučio sam se za sljedeći način unosa mesha u računalo.

**Korisnik definira funkciju koja prima koordinate, a vraća vrijednost "true" ako je točka unutar domene ili "false" ako je točka izvan domene**

Time smo implicitno definirali domenu PDJ-a. Ovakav pristup omogućava da se domena definira na sličan način kako bi to radili na papiru iz čega proizlazi jednostavnost. Druge C++ biblioteke za unos mesha uglavnom koriste .msh datoteke. Ovakav pristup je dobar za komplikirane domene koje se ne mogu lako definirati s implicitnim funkcijama, ali je presložen za neke jednostavnije primjene. Valja napomenuti da neke biblioteke daju mogućnost da se domena definira preko ključnih riječi kao što su "circle" ili "rectangle". U usporedbi s tim rješenjima moj pristup daje veću fleksibilnost.

Jednostavan način korištenja povlači i težinu implementacije. Naime, kvalitetan mesh može značajno smanjiti numeričku grešku rješenja. Naravno greška se uvijek može smanjiti tako da učinimo mesh finijim, ali to ne možemo raditi u nedogled. Ova implementacija mesh generira na poprilično jednostavan način. Za ulaz ona traži pravokutnik koji omeđuje domenu nad kojom rješavamo PDJ. Taj pravokutnik se potom triangulira i za mesh se uzimaju samo elementi čija su sva tri vrha unutar domene. Ovakav pristup daje nekvalitetan mesh na rubu. Istraživajući bolje pristupe generiranju mesha otkrio sam razne knjige koje se bave ovom problematikom. Došao sam do zaključka da je ovaj problem previše složen za ovaj rad i stoga smatram da je za sada bitno napraviti implementaciju koja se može naknadno lako nadograditi.

Iako jednostavan pristup ovom problemu funkcioniра mislim da je bitno naglasiti gdje ova implementacija ima mjesta za napredak.

## 2.4.2. CSR reprezentacija matrice

Matrica  $A$  u 2.11 često sadrži puno nul elemenata. To se vrlo lako može vidjeti iz načina na koji se ona računa. Naime,  $(A)_{i,j}$  neće biti jednak 0 samo kada su odgovarajući čvorovi mesha ( $i$  i  $j$ ) susjedni. S obzirom na to da je zbog veće preciznosti poželjno da matrice sustava budu što veće uvodi se CSR (eng. compact sparse row) reprezentacija matrice. Ovaj pojam se može lako objasniti na sljedećem primjeru.

$$M = \begin{pmatrix} a & 0 & f & 0 & g \\ 0 & b & k & m & 0 \\ h & l & c & 0 & r \\ 0 & n & 0 & d & p \\ i & 0 & s & q & e \end{pmatrix}$$

Na slici 2.5. se vidi matrica  $M$  zapisana preko CSR. Vidimo da se ova struktura podataka sastoji od 3 vektora. Vektori  $A$  i  $C$  su jednake veličine kao broj ne nul elemenata, a svaki element  $R$  odgovara jednom retku. Matrica  $A$  se stvara tako da čitajući redak po redak s lijeva na desno umećemo elemente matrice  $M$  koji nisu jednaki 0. Vrijednost  $C_i$  odgovara brojčanoj vrijednosti stupca u kojem se element  $A_i$  nalazi a element  $R_i$  govori od kojeg indeksa kreće  $i - t_i$  redak matrice  $M$  u vektoru  $C$  odnosno  $A$ .

Dohvat elementa  $i, j$  ovakve matrice se vrlo lako implementira.

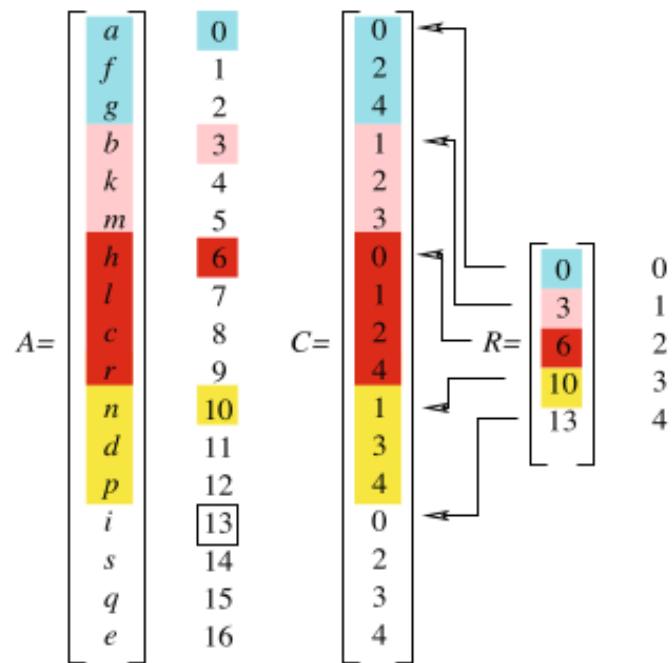
```
inline ld get(ull i, ull j) {
    ull it = R[i];
    while (it < R[i + 1] && C[it] < j) it++;
    if (C[it] == j) {
        return A[it];
    }
    return 0;
}
```

Pažljivi čitatelj će primijeti da se pri traženju odgovarajućeg stupca (While petlja) radi linearno pretraživanje. Ovaj dio se može ubrzati binarnim pretraživanjem, ali s obzirom na izuzetno malen broj ne nul elementa u jednom stupcu (maksimalno 6) u trenutačnoj

implementaciji mesha, upitno je koliko veliko ubrzanje bi se ostvarilo takvom implementacijom.

Slično se implementira i mijenjanje nekog ne nul elementa.

```
inline void inc(ull i, ull j, ld val) {
    ull it = R[i];
    while (it < R[i + 1] && C[it] < j) it++;
    if (C[it] == j) {
        A[it] += val;
    }
}
```



**Slika 2.5.** grafički prikaz CSR reprezentacije matrice  $A$

### 2.4.3. Numerička integracija

Za numeričku integraciju je korištena metoda Gaussovačvorova odnosno za referentni element  $\hat{K}$  integral po njemu se može zapisati kao.

$$\int_{\hat{K}} f(x, y) d\hat{K} = \sum_{i=0}^n w_i f(x_i, y_i)$$

Gdje su trojke  $(x_i, y_i, w_i)$  izračunate unaprijed. Moja implementacija koristi sljedeće Gaussove čvorove:  $(0, 0, 1/3), (1, 0, 1/3), (0, 1, 1/3)$

### 2.4.4. Rješavanje sustava

Računski najsloženiji dio je svakako rješavanje linearog sustava. Na raspolaganju je puno različitih algoritama različitih složenosti, pa tako su neki prilagođeniji nekoj specifičnoj PDJ. Naprimjer Choleskyjeva faktorizacija bi mogla biti korištena kada bih mogao garantirati da će matrica  $A$  biti simetrična pozitivno definitna, ali to se iz 2.12 lako vidi da nije slučaj.

Dalnjom analizom se može zaključiti da direktnе metode nisu dobar izbor jer uz vremenski skupo plaćanje faktorizacija matrice (QR, LU ...), takve matrice mogu dovesti do pojavljivanja dodatnih ne nul elemenata koji bi povećali zahtjeve za memorijom računala.

Preostaju nam iterativne metode i one se uobičajeno i koriste kod rada s rijetko popunjnim matricama. Neke od mogućih metoda su Jacobijeva, Gauss-Seidel, SOR, konjugirani gradijenti, GMRES.

Radi jednostavnosti na početku je implementirana Gauss-Seidel-ova metoda koja nije uvijek konvergirala na testovima, potom je dodatno implementirana metoda konjugiranih gradijenata. U nastavku dajem pseudokod Gauss-Seidela i kratki opis metode konjugiranih gradijenata. Implementacije Gauss-Seidel-a i metode konjugiranih gradijenata se mogu pronaći u izvornom kodu.

```
##rješavanje sustava Ax = b Gauss-Seidelom  
Uzimamo neki vektor x duljine n  
za svaku iteraciju k od brojIteracija
```

```

za svaki redak i matrice A
##računamo novi xi
sumaManjih = 0
za j od 0 do i
    sumaManjih += Aij* xj
sumaVecih = 0
za j od i + 1 do n
    sumaVecih += Aij * xj
xi = (bi - sumaManjih - sumaVecih) / Aii

```

Dodatno Gauss-Seidel se može ubrzati tako da iskoristimo rijetku popunjenošć matrice. Naime najdublje ugniježdene petlje se ne moraju iterirati po svim elementima nego samo po onima koji nisu jednaki 0. Pa tako možemo iskoristiti CSR kako bi dobili i vremensku efikasnost. Petlja po iteracijama Gauss-Seidela u C++ glasi:

```

for (u k = 1; k <= num0fIterations; k++) {
    for (u i = 0; i < M.num0fRows; i++) {
        ld sum0fLessThan_i = 0;
        u j;
        for (j = M.R[i];
            j < M.R[i + 1] && M.C[j] < i;
            j++) {
            sum0fLessThan_i += M.A[j] * x[M.C[j]];
        }
        ld sum0fGreaterThan_i = 0;
        ld Mii = 0;
        if (M.C[j] == i) {
            Mii = M.A[j];
            j++;
        }
        for (; j < M.R[i + 1]; j++) {
            sum0fGreaterThan_i += M.A[j] * x[M.C[j]];
        }
    }
}

```

```

x[i] =
(b[i] - sumOfLessThan_i - sumOfGreaterThan_i) / Mi;
}

```

Ovom optimizacijom smo sveli vremensku složenost s  $\mathcal{O}(kn^2)$  na  $\mathcal{O}(k \cdot 6n)$  odnosno na  $\mathcal{O}(kn)$ .

Neću ulaziti toliko detaljno u metodu konjugiranih gradijenata, ali ukratko ona za sustav  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  ovako glasi:

*Odaberemo početnu aproksimaciju  $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^n$*

*Izračunamo rezidual  $\mathbf{r}_0 = \mathbf{b} - \mathbf{Ax}_0$  i postavimo početni smjer  $\mathbf{p}_0 = \mathbf{r}_0$*

*Za svaki korak  $k$  računamo  $\alpha_k = \frac{\mathbf{r}_k^T \mathbf{r}_k}{\mathbf{p}_k^T \mathbf{A} \mathbf{p}_k}$  i ažuriramo rješenje, ostatak i pomak.*

$$\mathbf{x}_{k+1} = \mathbf{x}_k + \alpha_k \mathbf{p}_k$$

$$\mathbf{r}_{k+1} = \mathbf{r}_k - \alpha_k \mathbf{A} \mathbf{p}_k$$

$$\beta_k = \frac{\mathbf{r}_{k+1}^T \mathbf{r}_{k+1}}{\mathbf{r}_k^T \mathbf{r}_k}$$

$$\mathbf{p}_{k+1} = \mathbf{r}_{k+1} + \beta_k \mathbf{p}_k$$

Kao i prije navodim gdje se implementacija može poboljšati. Istraživanjem sam dobio dojam da je GMRES metoda bolji izbor. Također bi bila potencijalno dobra ideja da se provjerava simetričnost i pozitivna definitnost matrice kako bi se primijenila brža metoda koja ovisi o tim svojstvima matrice.

#### 2.4.5. Prevođenje i izvođenje koda

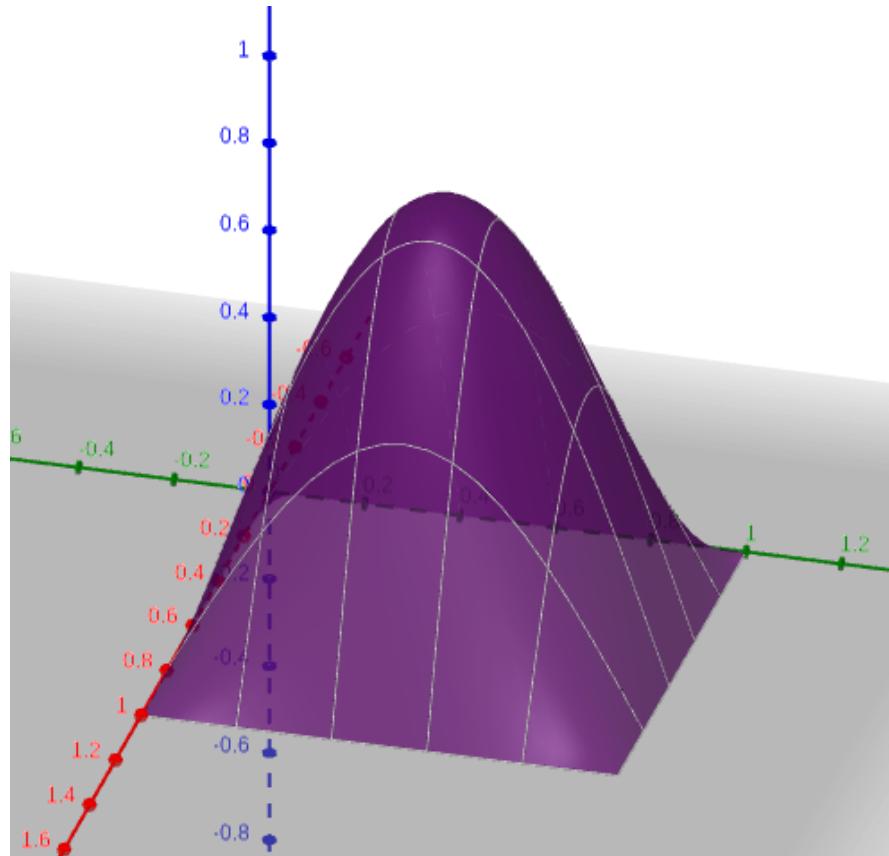
C++ kod je prevođen uz O3 optimizacije. Nisam htio previše eksperimentirati s C++ bibliotekama za crtanje grafova, pa sam odlučio std::cout glavnog C++ programa preusmjeriti "pipe" na ulaz jednostavne python skripte za crtanje grafova.

### 3. Rezultati i rasprava

Testiranje funkcionalnosti sam radio na jednadžbi potencijala 1.1 Egzaktna rješenja sam dobio tako da bih odabrao neko egzaktno rješenje i potom bih ga uvrstio u jednadžbu i vidio kako glasi funkcija pobude ( $f(x, y)$ ). Za početak predstavljam rezultate sljedećeg problema:

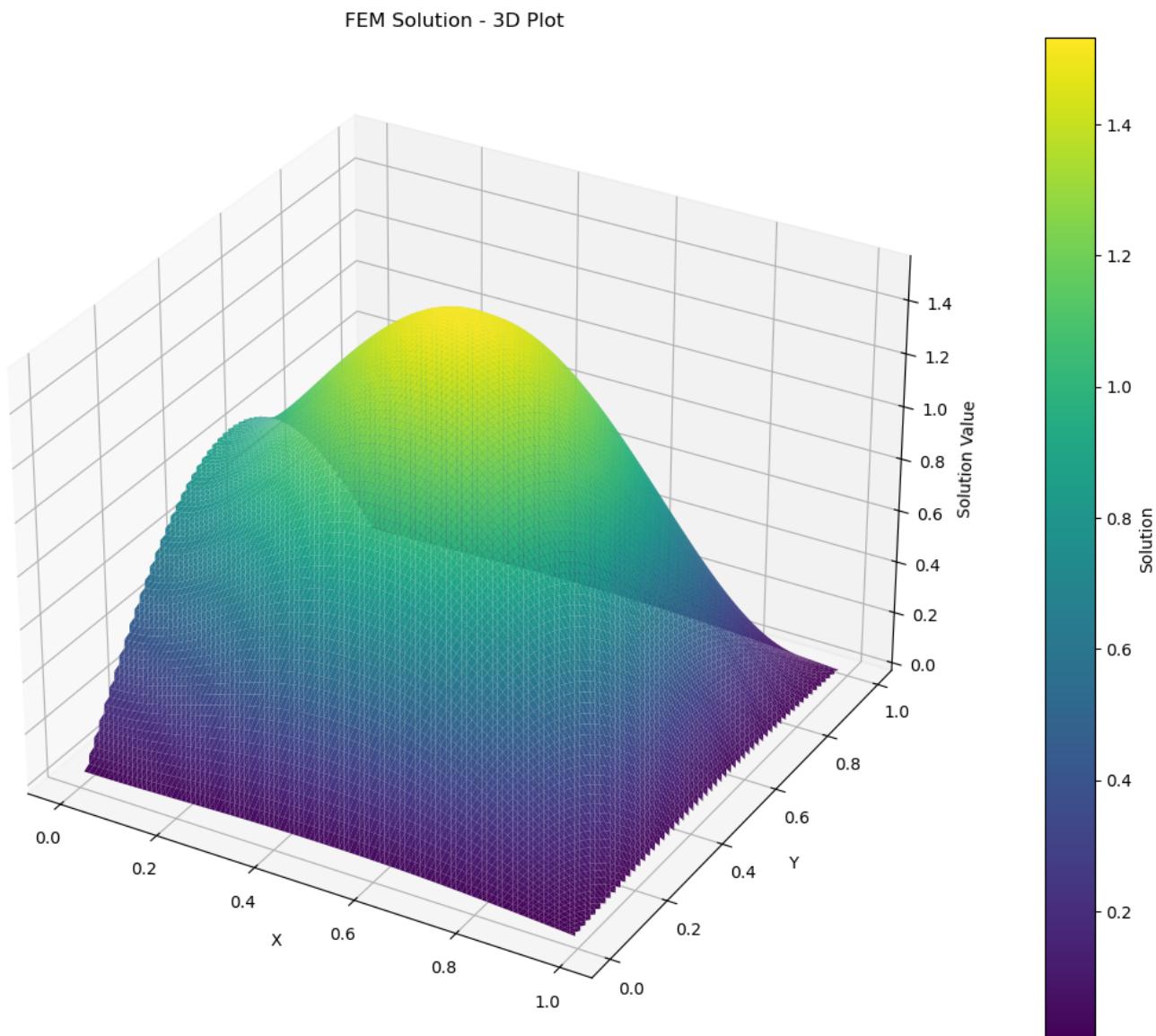
$$\Delta u = -2 * \pi^2 \sin(\pi x) \sin(\pi y), \quad (x, y) \in \Omega, \quad \Omega = [0, 1] \times [0, 1], \quad u|_{\partial\Omega} = 0 \quad (3.1)$$

Egzaktno rješenje glasi  $u(x, y) = \sin(\pi x) \sin(\pi y)$ , također dajem i grafički prikaz 3.1.



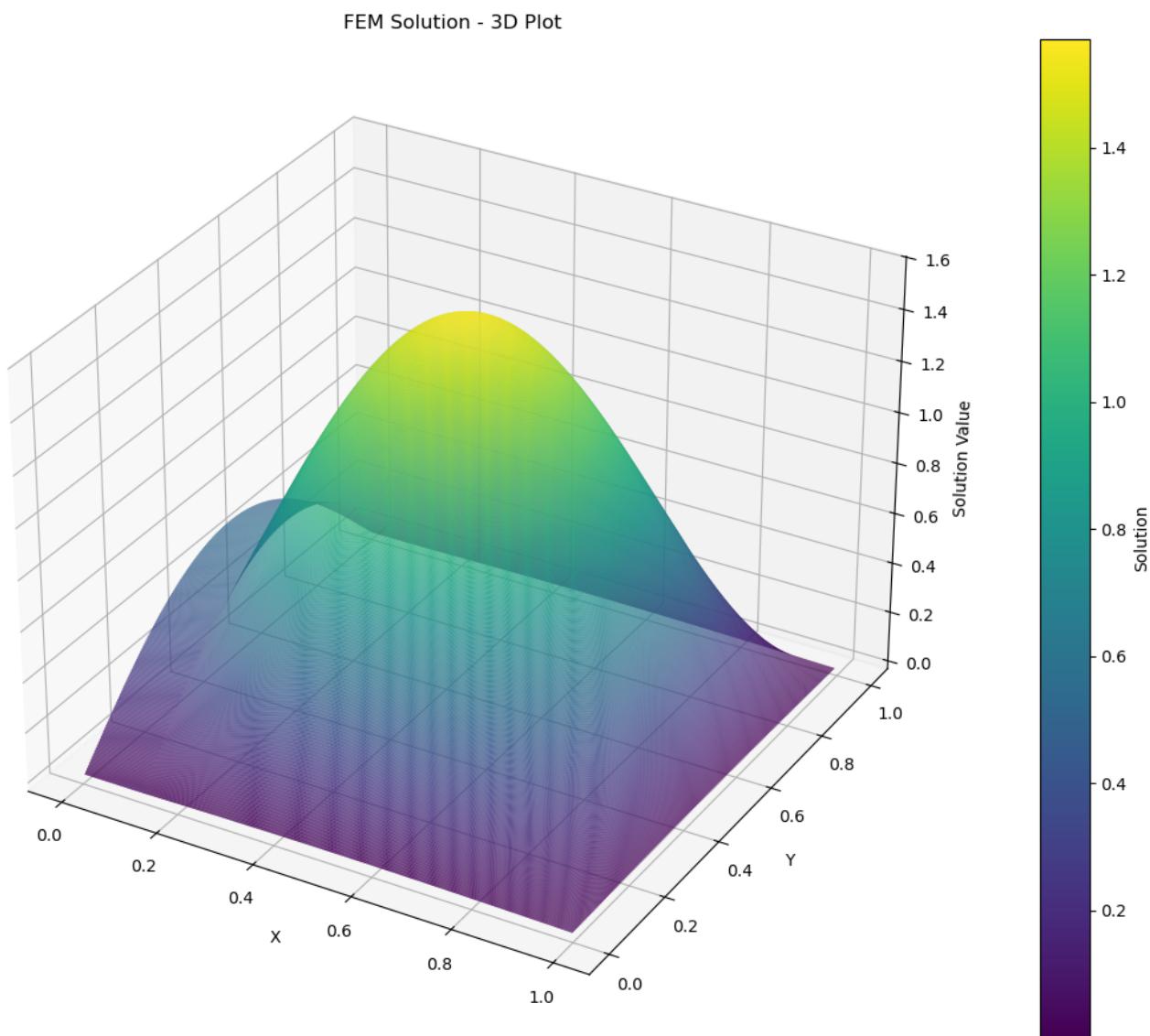
Slika 3.1. Izrađeno u geogebri

Za elemente reda veličine 0.01 moja C++ implementacija daje sljedeći rezultat 3.2.



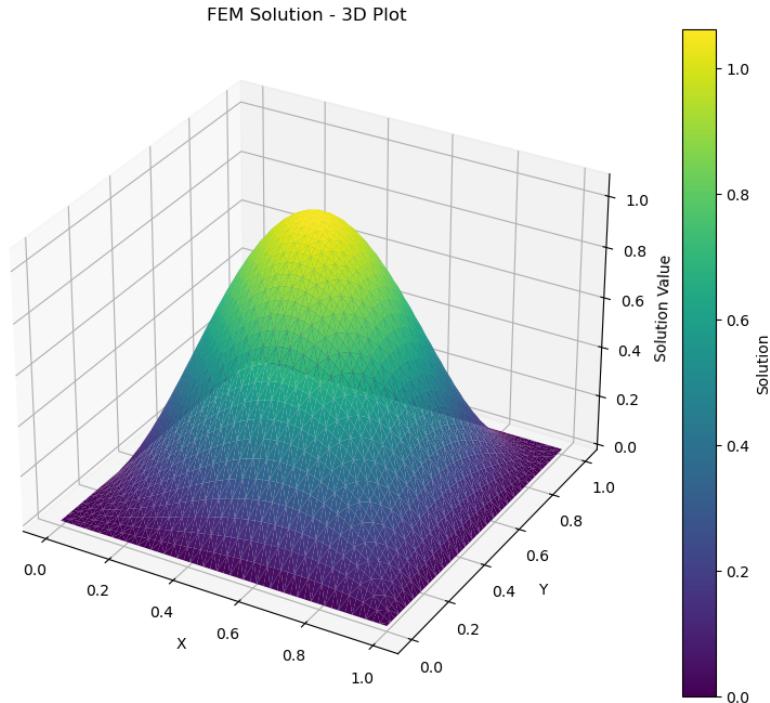
**Slika 3.2.** preciznost od 0.01

Vrlo se lako uoče nepravilnosti na pravcu  $x = 0$ , kao i nešto veći maksimum ( $1.4 > 1$ )  
Dodatnim usitnjavanjem mesha (red veličine 0.0025 dobije se sljedeće:



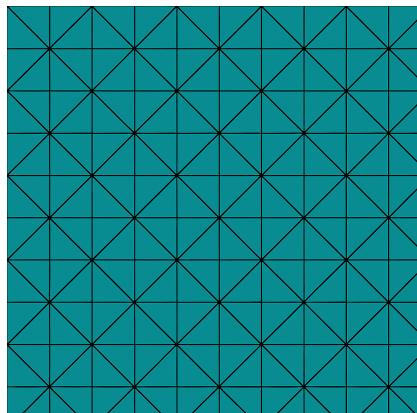
**Slika 3.3.** preciznost od 0.00025

Raznim eksperimentiranjem i obzervacijama zaključio sam da je problem u meshu. Naime, moje implementacije koje su bile izrađene isključivo za pravokutne domene (te su bile napisane u pythonu). Koriste mesh koji je bolje prilagođen obliku pravokutnika daju sljedeći rezultat:

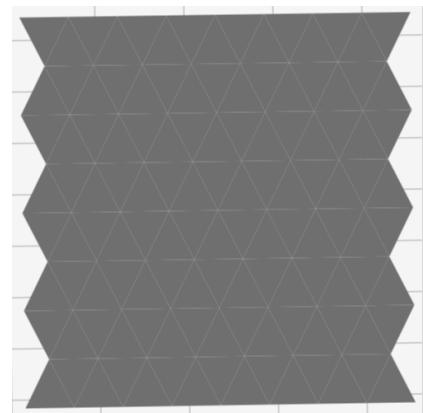


**Slika 3.4.**

Što je dosta dobra aproksimacija. Ako usporedimo mesheve koji se koriste u ovim implementacijama, problem postaje jasniji.



**(a)** Mesh prilagođeniji pravokutniku



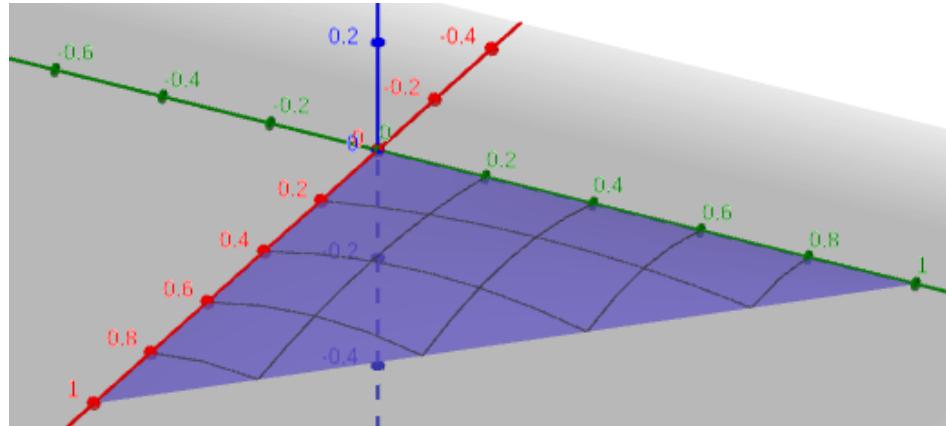
**(b)** Mesh koji daje lošije rezultate

Isprekinuti dio lošijeg mesha je upravo onaj dio na kojem se aproksimacija čudno ponaša.

Možemo pokušati riješiti pokuju PDJ i na drugačijim domenama.

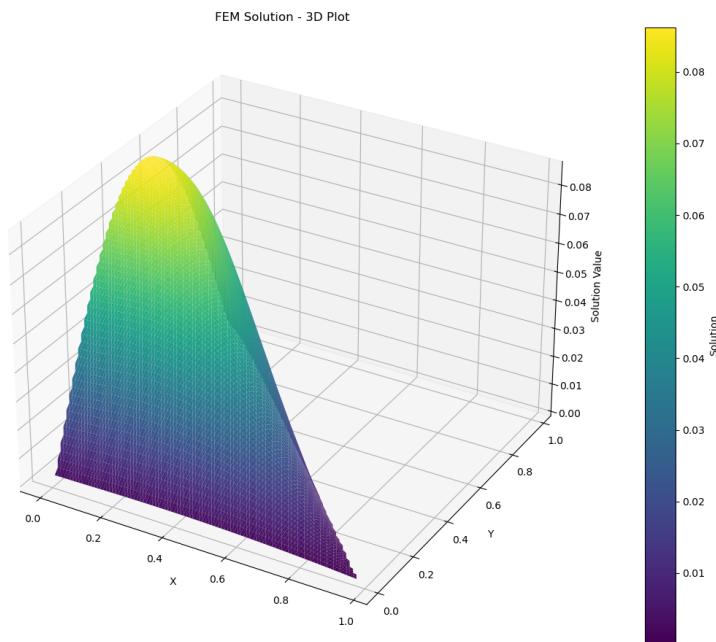
$$\Delta u = 2(x + y), \quad 0 \leq x, \quad 0 \leq y, \quad x + y \leq 1 \quad u|_{\partial\Omega} = 0 \quad (3.2)$$

Egzaktno rješenje glasi  $u(x, y) = xy(1 - x - y)$ , također dajem i grafički prikaz 3.6.



Slika 3.6. Izrađeno u geogebri

Numeričko rješenje će se opet ponašati loše na pravcu  $x = 0$ .



Slika 3.7. preciznost od 0.01

## **4. Zaključak**

# **Literatura**

# **Sažetak**

## **Galjorkinova metoda konačnih elemenata**

Hrvoje Radoš

Unesite sažetak na hrvatskom.

**Ključne riječi:** prva ključna riječ; druga ključna riječ; treća ključna riječ

# **Abstract**

**Galjerkin finite element method**

Hrvoje Radoš

Enter the abstract in English.

**Keywords:** the first keyword; the second keyword; the third keyword

## **Pravitak A: The Code**