METODO DI GALERKIN

ALFONSO FASCÌ, DAVIDE FERRARESE, MATTIA PENATI

Relazione per il corso di Programmazione Avanzata Ingegneria Matematica - Laurea Specialistica

1. Metodo di Galerkin Elementi Finiti

Il metodo di Galerkin è basato sulla formulazione debole di un qualsiasi problema differenziale alle derivate parziali:

(1)
$$trovare \ u \in V : a(u,v) = (f,v) \ \forall v \in V.$$

dove a(u,v) è una forma bilineare. Se V_h è un sottospazio vettoriale finito dimensionale di V, il metodo di Galerkin consiste nell'approssimare (1) con un problema finito dimensionale:

(2)
$$trovare \quad u_h \in V_h : a(u_h, v_h) = (f, v_h) \quad \forall v_h \in V_h.$$

Se $\{\varphi_1, \ldots, \varphi_N\}$ è una base di V_h , possiamo scrivere:

(3)
$$u_h = \sum_{j=1}^N u_j \varphi_j(x).$$

Il numero intero N denota la dimensione dello spazio vettoriale V_h . Sfruttando la linearità della forma $a(\cdot,\cdot)$ e del prodotto scalare (f,\cdot) è sufficiente scegliere $v_h=\varphi_i$. Dunque il problema di Galerkin è equivalente a cercare le N incognite $\{u_1,\ldots,u_N\}$ tali che:

(4)
$$\sum_{j=1}^{N} u_j \, a(\varphi_j, \varphi_i) = (f, \varphi_i) \qquad \forall i = 1, \dots, N.$$

Se introduciamo la matrice di rigidezza $A_G = (a_{ij}), (a_{ij}) = a(\varphi_j, \varphi_i)$, il vettore incognito $\mathbf{u} = (u_1, \dots, u_N)$ e il vettore termine noto $\mathbf{f}_G = [f_i = (f, \varphi_i)]$, si può notare che (4) è equivalente al seguente sistema lineare:

$$(5) A_G \mathbf{u} = \mathbf{f}_G.$$

La struttura di A_G , come il grado di accuratezza della soluzione u_h , dipende dalla forma delle funzioni di base $\{\varphi_i\}$, e perciò dalla scelta di V_h .

Il metodo degli elementi finiti (FEM) è una tecnica speciale per la costruzione del sottospazio V_h , basato sull'interpolazione polinomiale. Sia \mathcal{T}_h una partizione del generico dominio $\Omega \in \mathbb{R}^2$ in K triangoli tale che $\bar{\Omega} = \bigcup_{T \in \mathcal{T}_h} T$. Tale metodo corrisponde a considerare:

(6)
$$V_h = \{ v_h \in C^0(\bar{\Omega}) : v_{h|T} \in \mathbb{P}_k(T) \, \forall T \in \mathcal{T}_h \},$$

dove \mathbb{P}_k $(k \geq 1)$ è lo spazio dei polinomi di grado k.

2. Codice a Elementi Finiti

Nell'esecuzione di un codice a elementi finiti possiamo distinguere quattro fasi principali.

- (1) **Pre-processing**. Questa fase consiste nell'impostazione del problema e nell'implementazione del dominio di calcolo che richiede la costruzione della reticolazione.
- (2) Assemblaggio. In questa fase vengono costruite le strutture dati funzionali, a partire da quelle geometriche ricavate dalle mesh e dalle scelte circa il tipo di elementi finiti che si vuole usare. Il termine assemblaggio si riferisce alla costruzione della matrice del sistema lineare (matrice di rigidezza), passando dal calcolo locale svolto sull'elemento di riferimento a quello globale che concorre a determinare la matrice associata al problema discretizzato. La Figura 1 riassume le diverse operazioni durante la fase di assemblaggio.

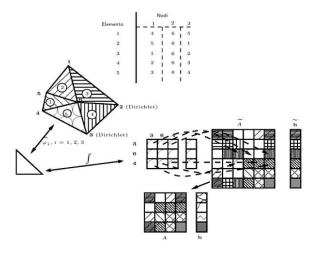


Figura 1: Schematizzazione dell'assemblaggio

Le informazioni geometriche e topologiche, opportunamente memorizzate descrivono la griglia. Mediante la mappatura sull'elemento di riferimento, si effettua il calcolo della matrice di discretizzazione \tilde{A} e del termine noto $\tilde{\mathbf{b}}$, procedendo prima elemento per elemento (calcolo locale) e poi, sfruttando l'additività dell'operazione di integrazione, si aggiorna la matrice globale. Alla fine, si opera la prescrizione delle condizioni al bordo, che idealmente elimina i gradi di libertà con condizioni di Dirichlet, giungendo alla matrice finale A e al termine noto \mathbf{b} .

- (3) Risoluzione del sistema algebrico. Il nocciolo risolutivo di base di ogni calcolo ad elementi finiti è rappresentato dalla soluzione di un sitema lineare.
- (4) **Post-processing**. In quest'ultima fase vengono elaborati i dati numerici generati dal codice in modo da presentare risultati sintetici ed in una forma utilizzabile per gli scopi di analisi.