Bachelorarbeit

Pascal Hunkler

May 2022

Inhaltsverzeichnis

1	Abs	tract	4
2	Einl	eitung	5
3	Gru	ndlagen	6
	3.1	Navier-Stokes-Gleichung und Flüssigkeitssimulationen	6
		3.1.1 Partikelbasierte Simulation	6
		3.1.2 Gitterbasierte Simulation	6
	3.2	SPH	6
		3.2.1 Diskretisierung mit SPH	6
		3.2.2 SPH in partikelbasierten Simulationen	6
4	Dru	ckberechnung	7
	4.1	Druckberechnung mit einer Zustandsgleichung	7
	4.2	Druckberechnung mit IISPH	7
5	Implementierung 8		
	5.1	Programmierumgebung	8
	5.2	Architektur der Software	8
	5.3	Kernelfunktion, Kernelgradient	8
	5.4	Nachbarschaftssuche	8
		5.4.1 Uniformes Gitter Aufbau	8
		5.4.2 Bestimmung der Nachbarn mithilfe des uniformen Gitters	8
	5.5	Simulationsschritt	8
		5.5.1 Berechnung der Dichte	8
		5.5.2 Berechnung des Drucks	8
		5.5.3 Berechnung der Druckbeschleunigung	8
		5.5.4 Berechnung der restlichen Beschleunigungen	8
	5.6	Visualisierung	8
6	Ana		9
	6.1	Szenarien	9
	6.2	Rechen- und Speicheraufwand	9
	6.3	Einfluss des Zeitschritts	9
7	Fazi	it und Ausblick	10

8 Literaturverzeichnis 11

1 Abstract

2 Einleitung

3 Grundlagen

- 3.1 Navier-Stokes-Gleichung und Flüssigkeitssimulationen
- 3.1.1 Partikelbasierte Simulation
- 3.1.2 Gitterbasierte Simulation
- 3.2 SPH

 $[BGI^+18]$

- 3.2.1 Diskretisierung mit SPH
- 3.2.2 SPH in partikelbasierten Simulationen

4 Druckberechnung

- 4.1 Druckberechnung mit einer Zustandsgleichung
- 4.2 Druckberechnung mit IISPH

5 Implementierung

- 5.1 Programmierumgebung
- 5.2 Architektur der Software
- 5.3 Kernelfunktion, Kernelgradient
- 5.4 Nachbarschaftssuche
- 5.4.1 Uniformes Gitter Aufbau
- 5.4.2 Bestimmung der Nachbarn mithilfe des uniformen Gitters
- 5.4.3
- 5.5 Simulationsschritt
- 5.5.1 Berechnung der Dichte
- 5.5.2 Berechnung des Drucks
- 5.5.3 Berechnung der Druckbeschleunigung
- 5.5.4 Berechnung der restlichen Beschleunigungen
- 5.6 Visualisierung

6 Analyse

- 6.1 Szenarien
- 6.2 Rechen- und Speicheraufwand
- 6.3 Einfluss des Zeitschritts
- 6.4

7 Fazit und Ausblick

8 Literaturverzeichnis

Literaturverzeichnis

[BGI⁺18] Stefan Band, Christoph Gissler, Markus Ihmsen, Jens Cornelis, Andreas Peer, and Matthias Teschner. Pressure Boundaries for Implicit Incompressible SPH. *ACM Transactions on Graphics*, 37(2):1–11, April 2018.

Algorithm 1 Simulationsschritt

```
1: Determine neighbors of each particle
2: Compute density \rho_f of each fluid particle using algorithm 2
3: Compute non-pressure accelerations \mathbf{a}_f^n using algorithm 3
4: for all fluid particle f do
5: \mathbf{v}_f^* \leftarrow \mathbf{v}_f + \Delta t \mathbf{a}_f^n
6: end for
7: Compute pressure p_f of each fluid particle using algorithm 5
8: Compute pressure accelerations \mathbf{a}_f^p using algorithm 4
9: for all fluid particle f do
10: \mathbf{v}_f \leftarrow \mathbf{v}_f^* + \Delta t \mathbf{a}_f^p
11: end for
12: for all fluid particle f do
13: \mathbf{x}_f \leftarrow \mathbf{x}_f + \Delta t \mathbf{v}_f
14: end for
```

Algorithm 2 Berechnung der Dichte der Partikel

```
for all particle i do

if particle i belongs to the boundary then

continue

end if

\rho_i \leftarrow 0

for all neighbor j of particle i do

\rho_i \leftarrow \rho_i + W_{ij}

end for

\rho_i \leftarrow \rho_i \cdot m_f

end for
```

```
Algorithm 3 Berechnung der restlichen Beschleunigungen
```

```
for all particle i do
      if particle i belongs to the boundary then
           \mathbf{a}_i^n \leftarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix}^{\mathsf{T}}
           continue
      end if
     \mathbf{acc}_g \leftarrow \begin{pmatrix} 0 & -9.81 \end{pmatrix}^\mathsf{T} \\ \mathbf{acc}_v \leftarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix}^\mathsf{T}
      // Viskositätsbeschleunigung an Partikel i
      for all neighbor j of particle i do
           {\bf if} particle j belongs to the boundary {\bf then}
                  \mathbf{acc}_v \leftarrow \mathbf{acc}_v + \frac{1}{\rho_i} \frac{(\mathbf{v}_i - \mathbf{v}_j)(\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j)}{(\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j)(\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j) + 0.01h^2} \cdot \nabla W_{ij}
                 \mathbf{acc}_v \leftarrow \mathbf{acc}_v + \frac{1}{\rho_j} \frac{(\mathbf{v}_i - \mathbf{v}_j)(\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j)}{(\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j)(\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j) + 0.01h^2} \cdot \nabla W_{ij}
           end if
      end for
      \mathbf{acc}_v \leftarrow 2\nu m_f \cdot \mathbf{acc}_v
      \mathbf{a}_i^n \leftarrow \mathbf{acc}_q + \mathbf{acc}_v
end for
```

Algorithm 4 Berechnung der Druckbeschleunigungen

```
for all particle i do
    if particle i belongs to the boundary then
         \mathbf{a}_i^p \leftarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix}^\intercal
         continue
    end if
    \mathbf{acc}_p \leftarrow \begin{pmatrix} 0 & 0 \end{pmatrix}^\mathsf{T}
     // Druckbeschleunigung an Partikel i
     for all neighbor j of particle i do
         if particle j belongs to the boundary then
             \mathbf{acc}_p \leftarrow \mathbf{acc}_p - \left( rac{p_i}{
ho_i^2} + rac{p_i}{\left(
ho_f^0
ight)^2} 
ight) \cdot 
abla W_{ij}
         {f else}
             \mathbf{acc}_p \leftarrow \mathbf{acc}_p - \left(\frac{p_i}{\rho_i^2} + \frac{p_j}{\rho_j^2}\right) \cdot \nabla W_{ij}
         end if
    end for
    \mathbf{acc}_p \leftarrow \mathbf{acc}_p \cdot m_f
    \mathbf{a}_i^p \leftarrow \mathbf{acc}_p
end for
```

Algorithm 5 Berechnung des Drucks der Partikel

```
1: for all fluid particle f do
             A_{ff} \leftarrow -\Delta t^2 \frac{m_f^2}{\rho_f^2} \cdot \left( \sum_{f_f} \nabla W_{ff_f} \nabla W_{ff_f} + \sum_{f_b} \nabla W_{ff_b} \nabla W_{ff_b} \right)
s_f \leftarrow \rho_f^0 - \rho_f - m_f \Delta t \left( \sum_{f_f} (\mathbf{v}_f^* - \mathbf{v}_{f_f}^*) \nabla W_{ff_f} + \sum_{f_b} \mathbf{v}_f^* \nabla W_{ff_b} \right)
  5: end for
  6: e \leftarrow \infty
  7: while e \ge 0.001 \text{ do}
               e \leftarrow 0
               Compute pressure accelerations \mathbf{a}_f^p using algorithm 4
  9:
10:
               {f for\ all} fluid particle f {f do}
                    (\mathbf{Ap})_f \leftarrow m_f \Delta t^2 \left( \sum_{f_f} (\mathbf{a}_f^p - \mathbf{a}_{f_f}^p) \nabla W_{ff_f} + \sum_{f_b} \mathbf{a}_f^p \nabla W_{ff_b} \right)
if f has no neighbors then
11:
12:
                           (\mathbf{Ap})_f \leftarrow 0
13:
                    p_f \leftarrow \max(p_f + \omega \frac{s_f - (\mathbf{A}\mathbf{p})_f}{\mathbf{A}_{ff}}, 0)e \leftarrow e + \frac{(\mathbf{A}\mathbf{p})_f - s_f}{\rho_f^0}
15:
16:
               end for
17:
               e \leftarrow \frac{e}{n}
18:
19: end while
```