

3D- Riduzione Gerarchica di Modello

con le basi istruite

Matteo Aletti & Andrea Bortolossi

Politecnico di Milano

16 Ottobre 2013



1 Fondamenti teorici

- Hierarchical Model Reduction in 3D
- Basi istruite

2 Implementazione

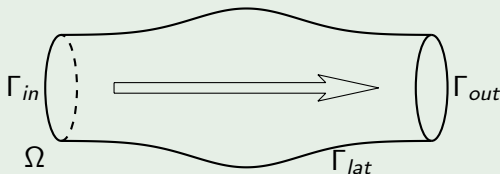
- Basis1DAbstract
- ModalSpace

Teoria

Motivazione

esistenza di una direzione dominante

Vogliamo risolvere un certo tipo di problemi: quelli che presentano una direzione preferenziale



Modello 1D

Bassa precisione ☹️

Economico 😊

HiMod

Modello 3D

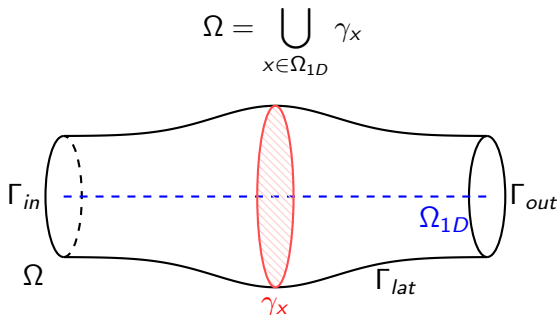
Alta precisione 😊

Costoso ☹️

Impostazione geometrica

il dominio

- Fibra di supporto rettilinea Ω_{1D} dove avviene la dinamica dominante.
- Suddivisione del dominio in slices γ_x ortogonali alla fibra di supporto.



- mappare Ω in un dominio di riferimento $\hat{\Omega}$ in modo che

$$\hat{\gamma}_{\hat{x}} = \hat{\gamma} \quad \forall \hat{x} \in \hat{\Omega}_{1D}$$

- espandere, in direzione trasversale, la soluzione rispetto alla base di Fourier generalizzata

$$\{\varphi_k(\hat{y}, \hat{z})\}_{k \in \mathbb{N}}$$

Notazione: lavoreremo già sul riferimento, non useremo quindi i cappelli.

Spazi in direzione trasversale

$$V_{\gamma}^{\infty} = \left\{ v(y, z) = \sum_{k=1}^{\infty} v_k \varphi_k(y, z) \right\}$$
$$V_{\gamma}^m = \left\{ v(y, z) = \sum_{k=1}^m v_k \varphi_k(y, z) \right\}$$

Processo di riduzione

Spazi ridotti

Usiamo uno spazio V_{1D} di tipo $H^1(\Omega_{1D})$ lungo la **direzione principale**. Possiamo ora definire gli spazi ridotti come **spazi prodotto**

Spazi ridotti

$$V^\infty(\Omega) = V_{1D} \otimes V_\gamma^\infty := \left\{ v(x, y, z) = \sum_{k=1}^{\infty} v_k(x) \varphi_k(y, z), v_k \in V_{1D} \right\}.$$

$$V^m(\Omega) = V_{1D} \otimes V_\gamma^m := \left\{ v(x, y, z) = \sum_{k=1}^m v_k(x) \varphi_k(y, z), v_k \in V_{1D} \right\}.$$

È lo spazio delle **combinazioni lineari a coefficienti in V_{1D}** delle funzioni di base della fibra trasversale.

Il problema

Caso condizioni di Dirichlet

Il **problema** che vogliamo risolvere ...

$$\begin{cases} -\mu \Delta u + \beta \cdot \nabla u + \sigma u = f & \text{in } \Omega \\ u = 0 & \text{su } \partial\Omega \end{cases}$$

... e la sua **formulazione debole**

Trovare $u \in H_0^1(\Omega)$ tale che

$$\int_{\Omega} \mu \nabla u \nabla v + \beta \cdot \nabla uv + \sigma uv d\Omega = \int_{\Omega} f v d\Omega \quad \forall v \in H_0^1(\Omega).$$

Modelli ridotti

Problemi 1D accoppiati



I coefficienti $r_{k,j}^{st}$ accoppiano i problemi 1D: comprimono le informazioni nella fibra trasversale tramite opportuni integrali su γ .

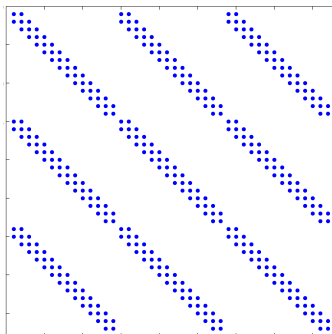
Trovare $\{u_k\}_{k=1}^m$ con $u_k \in V_{1D} \forall k = 1 \dots m$ tale che

$$\sum_{k=1}^m \int_{\Omega_{1D}} \left[\underbrace{\hat{r}_{k,j}^{11} \frac{\partial u_k}{\partial x} \frac{\partial \theta_j}{\partial x}}_{\text{Diffusione}} + \underbrace{\hat{r}_{k,j}^{10} \frac{\partial u_k}{\partial x} \theta_j}_{\text{Trasporto}} + \underbrace{\hat{r}_{k,j}^{00} u_k \theta_j}_{\text{Reazione}} \right] dx = \int_{\Omega_{1D}} \underbrace{\theta_j f_k}_{\text{Forzante}} dx. \quad \forall j = 1 \dots m \quad \theta_j \in V_{1D}$$

Struttura algebrica

Pattern di sparsità

Per V_{1D} utilizziamo una discretizzazione elementi finiti P1 ottenendo il seguente **pattern di sparsità**.



14 elementi, 3 modi.

Nota: i blocchi si riferiscono alle **frequenze**, ogni blocco ha il pattern proprio degli **elementi finiti**

Scelta della base

Basi trigonometriche e polinomi di Legendre

In **letteratura** è stato considerato il problema di **Dirichlet** in **2D**. Le basi scelte sono state

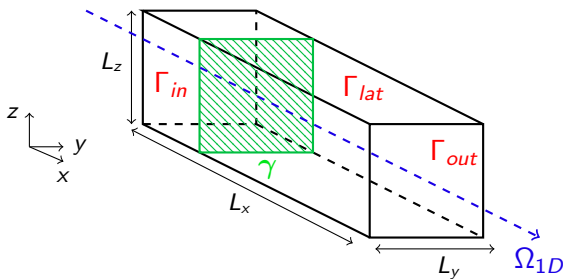
- Funzioni **trigonometriche**: $\sin(\pi kx)$ in $(0, 1)$ [Prof. Perotto]
- Polinomi di **Legendre** moltiplicati per un fattore $(1 - x^2)$ + Gram-Schmidt [Prof. Blanco, LNCC]

In questo progetto

abbiamo esteso l'approccio **trigonometrico** al **caso 3D** con condizioni al bordo omogenee di tipo piú **generale**.

Ipotesi geometriche

Dominio parallelepipedo



Ipotesi per le condizioni al bordo su Γ_{lat}

- omogenee
- di ogni tipo ma con **coefficienti costanti**

Sia V uno spazio di tipo H^1 . Sia $a(\cdot, \cdot)$ una **forma bilineare** in V , continua, **simmetrica** e debolmente coerciva ($a(u, u) \geq \alpha \|u\|_V^2 + \lambda_0 \|u\|_{L^2}^2$). Allora:

- (a) L'insieme degli autovalori è numerabile ed è una successione $\{\lambda_m\}_{m \geq 1}$ tale che $\lambda_m \rightarrow +\infty$;
- (b) se u, v sono autofunzioni corrispondenti ad autovalori differenti, allora

$$a(u, v) = 0 = (u, v)_{L^2}.$$

Inoltre, L^2 ha una base ortonormale $\{u_m\}_{m \geq 1}$ di autofunzioni di a ;

- (c) la successione $\{u_m / \sqrt{\lambda_0 + \lambda_m}\}_{m \geq 1}$ è anche una base ortonormale in V , rispetto al prodotto scalare

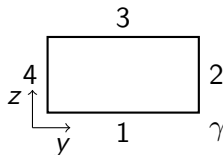
$$((u, v)) = a(u, v) + \lambda_0 (u, v)_{L^2}.$$

Problema agli autovalori ausiliario

Due sottoproblemi agli autovalori

Problema agli autovalori su γ : un caso con condizioni al bordo miste Dirichlet e Robin

$$\begin{cases} -\Delta u = \lambda u & \text{in } \gamma \\ u = 0 & \text{su } 1, 3, 4 \\ \mu \frac{\partial u}{\partial y} + \chi u = 0 & \text{su } 2 \end{cases}$$



Ipotesi: $u(y, z) = Y(y)Z(z)$

$$\begin{cases} -\frac{Y''}{Y} - \frac{Z''}{Z} = \lambda & \longrightarrow -Y'' = K_y Y, \quad -Z'' = K_z Z, \quad \lambda = K_z + K_y \\ u = 0 \text{ su } 1, 3 & \longrightarrow Y(y)Z(1) = 0, \quad Y(y)Z(0) = 0 \quad \forall y \in (0, L_y) \\ u = 0 \text{ su } 4 & \longrightarrow Y(0)Z(z) = 0 \quad \forall z \in (0, L_z) \\ \mu \frac{\partial u}{\partial y} + \chi u = 0 \text{ su } 2 & \longrightarrow \mu \frac{\partial Y}{\partial y}(1)Z(z) + \chi Y(1)Z(z) = 0 \quad \forall z \in (0, L_z) \end{cases}$$

Soluzione (semi-)analitica del problema agli autovalori

Soluzione dei due sottoproblemi e combinazione dei risultati

$$\begin{cases} -Y'' = K_y Y \text{ in } (0, L_y) \\ Y(0) = 0 \\ \mu Y'(L_y) + \chi Y(L_y) = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} -Z'' = K_z Z \text{ in } (0, L_z) \\ Z(0) = 0 \\ Z(L_z) = 0 \end{cases}$$

$$\implies \{\varphi_{y,p}(y), K_{y,p}\}_{p=1}^{\infty}$$

$$\implies \{\varphi_{z,q}(z), K_{z,q}\}_{q=1}^{\infty}$$

Combinando queste successioni otteniamo le soluzioni del **problema iniziale** agli autovalori su γ

$$\{\varphi_k(y, z), \lambda_k\} = \{\varphi_{y,p}(y)\varphi_{z,q}(z), K_{y,p} + K_{z,q}\}$$

Due questioni da affrontare...

- Come risolvere il singolo problema agli autovalori ?
- Siamo interessati ad ordinare le $\{\varphi_k(y, z)\}$ rispetto al valore di $\{\lambda_k\}$: come è possibile farlo a partire da $\{K_{y,p}\}$ e $\{K_{z,q}\}$?

Risoluzione sottoproblema agli autovalori

Ricerca degli zeri

Forma della soluzione generale

$$\phi_{y,k}(y) = A_k \sin(w_{y,k}y) + B_k \cos(w_{y,k}y), \quad w_{y,k}^2 = K_{y,k}$$

3 incognite $A_k, B_k, w_{y,k}$ \longleftrightarrow 2 condizioni di bordo
1 normalizzazione

- Note:** 1. ortogonalità garantita dal teorema spettrale
2. equazione spesso non lineare in $w_{y,k}$

a	b	c	d	Type	λ_k	A	B
χ	μ	χ	μ	Rob-Rob	$\tan(\sqrt{\lambda_k})(\chi - \frac{\mu^2 \lambda_k}{\chi}) + 2\mu\sqrt{\lambda_k} = 0$	1	$\frac{\mu\sqrt{\lambda_k}}{\chi}$
1	0	χ	μ	Dir-Rob	$\tan(\sqrt{\lambda_k}) + \frac{\mu\sqrt{\lambda_k}}{\chi} = 0$	1	$-\tan(\sqrt{\lambda_k})$
1	0	1	0	Dir-Dir	$\lambda_k = (k\pi)^2$	1	0
0	1	0	1	Neu-Neu	$\lambda_k = (k\pi)^2$	0	1

Un problema di ordinamento

Esempio caso condizioni di Dirichlet

Esempio: condizioni di Dirichlet su Γ_{lat} con $L_y = \pi$ e $L_z = 3\pi/2$.

Si ha che

$$K_{y,p} = p^2, K_{z,q} = (2/3q)^2.$$

$K_{y,p}$	1	p=1	4	p=2	9	p=3	1	p=1	4	p=2	...
$K_{z,q}$	4/9	q=1	4/9	q=1	4/9	q=1	16/9	q=2	16/9	q=2	...
λ_k	1.44	k=1	4.44	k=3	9.44	k=5	2.77	k=2	5.77	k=4	...

Per il problema dell'ordinamento abbiamo sviluppato l'algoritmo implementato in **EigensProvider**.

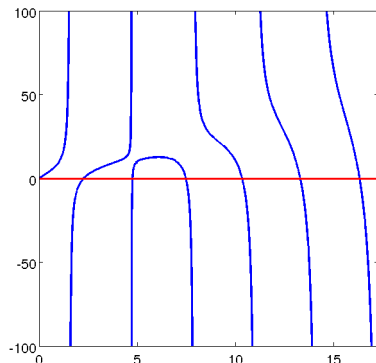
Implementazione

Basis1DAbstract

Una classe astratta per risolvere i sottoproblemi agli autovalori

Il problema viene sempre rimappato nell'intervallo $(0, 1)$

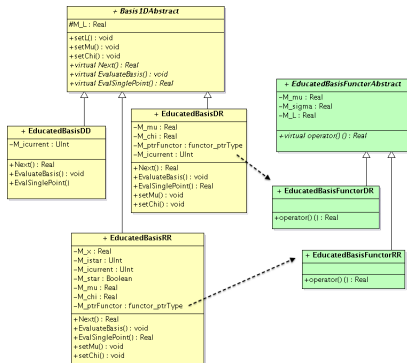
- Calcola gli autovalori
→ `Next()`
- Valuta le funzioni di base
→ `EvaluateBasis(...)`



Ricerca degli zeri con condizioni di Robin

Polimorfismo su Basis1DAbstract...

... e su EducatedBasisFuncorAbstract



Per gestire le diverse classi figlie di Basis1DAbstract abbiamo utilizzato una **factory**.

ModalSpace

Una classe che gestisce la costruzione dell'intera base modale

- Gestisce le formule di quadratura sulla slice
- Istanza i corretti generatori di base
→ `AddSliceBC(...)`
- Calcola gli autovalori del problema 2D
→ `EigensProvider(...)`
- Valuta le funzioni di base e le loro derivate nei nodi di quadratura
→ ??
- Calcola i coefficient $r_{k,j}^{st}$
→ `Compute_(...)`

AddSliceBC(...)

due metodi uno per ogni direzione

```
void ModalSpace::
AddSliceBCY (const string& left , const string& right , const
             Real& mu, const Real& chi)
{
// Creation of the correct basis generator
M_genbasisY = Basis1DFactory::instance().createObject(left+
              right);
// Setting of the parameters
M_genbasisY->setL(M_Ly);
M_genbasisY->setMu(mu);
M_genbasisY->setChi(chi);
return;
}
```

EigenProvider()

Ordinare correttamente gli autovalori non è facile

Una visualizzazione dell'algoritmo ad albero

