

# 1 Wstęp

- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

## Ta prezentacja.

- PDF
- HTML (jasny)
- reveal (jasny)
- reveal (ciemny)
- deck.js (jasny)

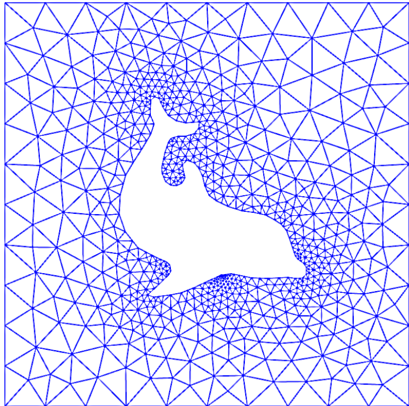
## Kody Pythona. Repozytorium

## Hans Petter Langtangen (1962-2016).

- Strona domowa
- Github
- DocOnce i książki HPL
- Książka o FEM (EN)

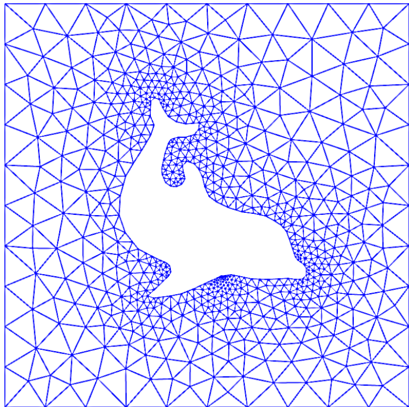
- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp**
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

## Finite Element Method, FEM, MES



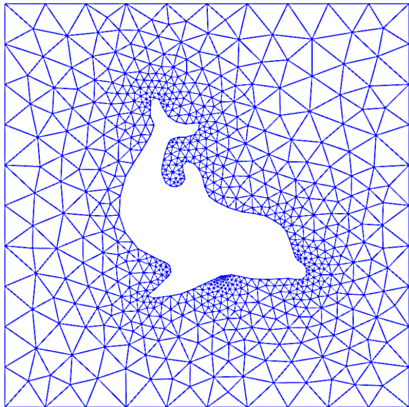
- pozwala rozwiązywać RRCz dla obszarów o złożonej geometrii
- pozwala "regulować" dokładność siatki tam gdzie to potrzebne
- możliwość użycia aproksymacji wyższego rzędu
- solidne, matematyczne podstawy -> możliwość dokładnej analizy metody

## Finite Element Method, FEM, MES



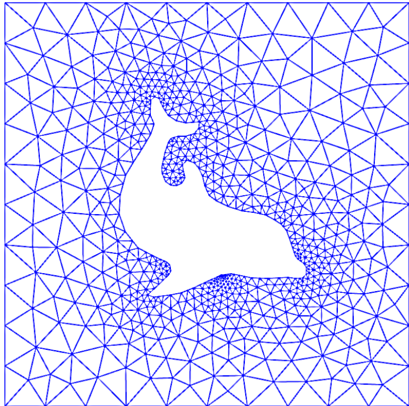
- pozwala rozwiązywać RRCz dla obszarów o złożonej geometrii
- pozwala "regulować" dokładność siatki tam gdzie to potrzebne
- możliwość użycia aproksymacji wyższego rzędu
- solidne, matematyczne podstawy -> możliwość dokładnej analizy metody

## Finite Element Method, FEM, MES



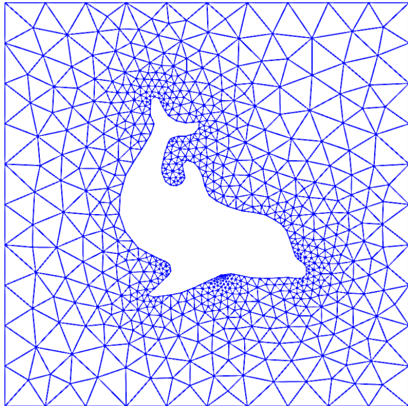
- pozwala rozwiązywać RRCz dla obszarów o złożonej geometrii
- pozwala "regulować" dokładność siatki tam gdzie to potrzebne
- możliwość użycia aproksymacji wyższego rzędu
- solidne, matematyczne podstawy -> możliwość dokładnej analizy metody

## Finite Element Method, FEM, MES



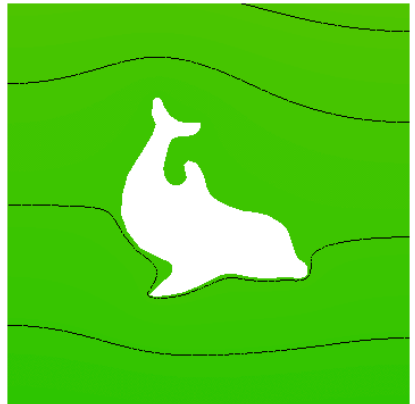
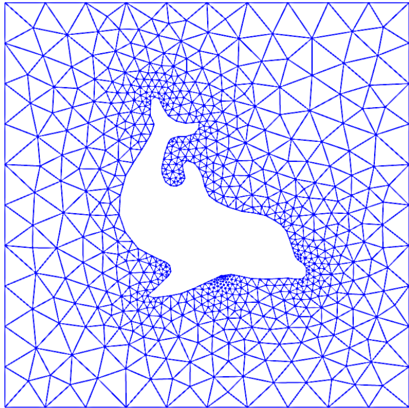
- pozwala rozwiązywać RRCz dla obszarów o złożonej geometrii
- pozwala "regulować" dokładność siatki tam gdzie to potrzebne
- możliwość użycia aproksymacji wyższego rzędu
- solidne, matematyczne podstawy -> możliwość dokładnej analizy metody

## Finite Element Method, FEM, MES



- pozwala rozwiązywać RRCz dla obszarów o złożonej geometrii
- pozwala "regulować" dokładność siatki tam gdzie to potrzebne
- możliwość użycia aproksymacji wyższego rzędu
- solidne, matematyczne podstawy -> możliwość dokładnej analizy metody





## Zagadnienia stacjonarne:

- ➊ Przekształcenie zagadnienia brzegowego do *postaci wariacyjnej*
- ➋ Zdefiniowanie funkcji aproksymujących dla *elementów skończonych*
- ➌ Przekształcenie zagadnienia ciągłego w dyskretne wyrażone *układem równań liniowych* (URL)
- ➍ Rozwiązanie URL

## Zagadnienia niestacjonarne (zależne od czasu):

- MES - aproksymacja przestrzeni
- FDM (lub metoda rozw. ODE) - aproksymacja w czasie

## Jak?

- 1 Elementy teorii aproksymacji (nie zaczynamy od rozw. RRCz!)
- 2 Wstęp do aproksymacji elementami skończonymi
- 3 W końcu zastosowanie powyższego do rozw. RRCz

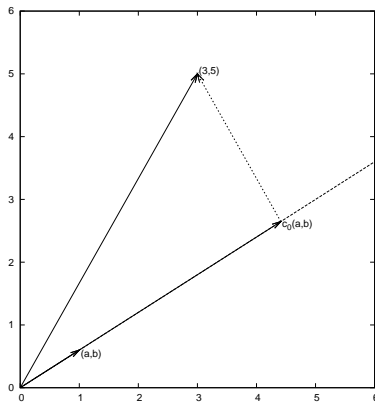
## Dlaczego tak?

Istnieje wiele wariantów i odmian FEM. Dzięki proponowanemu podejściu łatwiej się "połapać". Unikamy zamieszania wielością podejść do tematu, koncepcji i technicznych/implementacyjnych szczegółów.

- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych**
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

# Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych

Jak znaleźć wektor pewnej przestrzeni, który aproksymuje wektor przestrzeni o większym wymiarze?



# Aproksymacja jako kombinacja liniowa założonych funkcji bazowych

Ogólna idea poszukiwania elementu (wektora/funkcji)  $u(x)$  pewnej przestrzeni przybliżającego zadany element  $f(x)$ :

$$u(x) = \sum_{i=0}^N c_i \psi_i(x)$$

gdzie

- $\psi_i(x)$  założone funkcje
- $c_i$ ,  $i = 0, \dots, N$  nieznane współczynniki (do wyznaczenia)

# Trzy główne sposoby wyznaczania niewiadomych współczynników

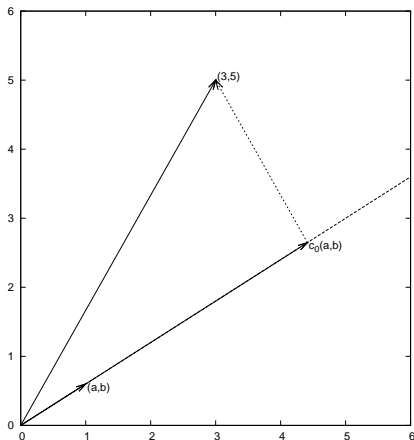
- metoda najmniejszych kwadratów (ang. Least Squares Method LSM)
- metoda Galerkina
- metoda kolokacji

Sposób opisu i notacja zaproponowane w materiałach pozwalają na (nieco) łatwiejsze rozpoczęcie pracy i zrozumienie zasady działania wybrane w sposób ułatwiający zrozumienie open-source'owego pakietu **FEniCS** – biblioteki do obliczeń metodą elementów skończonych.

# Aproksymacja wektorów: przykład – aproksymacja na płaszczyźnie

Zadanie:

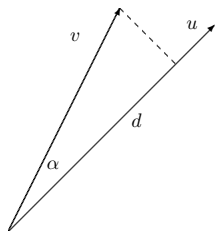
Znajdź przybliżenie wektora  $\mathbf{f} = (3, 5)$  wzdłuż zadanego kierunku.



analogie: element - punkt - wektor - funkcja



# Wektory 2D - rzut ortogonalny



- $\frac{d}{\|v\|} = \cos \alpha$
- $d = \|v\| \cos \alpha$
- $(u, v) = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots$
- $(u, v) = \|u\| \cdot \|v\| \cos \alpha$
- $\frac{(u, v)}{\|u\|} = \|v\| \cos \alpha = d$
- $(u, v) = 0 \rightarrow u$  i  $v$  są prostopadłe

# Aproksymacja wektorów: przestrzenie wektorowe – terminologia

$$V = \text{span} \{ \psi_0 \}$$

- $\psi_0$  wektor bazowy przestrzeni  $V$
- Znajdź  $\mathbf{u} = c_0 \psi_0 \in V$
- Jak wyznaczyć  $c_0$  tak, aby  $\mathbf{u}$  "najlepiej" przybliżało  $\mathbf{f}$ ?
- Wizualnie rozwiązanie narzuca się samo
- Jak sformułować to ogólnie, w języku matematyki?

Niech

- $\mathbf{e} = \mathbf{f} - \mathbf{u}$  to błąd
- $(\mathbf{u}, \mathbf{v})$  – iloczyn skalarny wektorów (-> sens geometryczny il.s. -> przykład?)
- $\|\mathbf{e}\| = \sqrt{(\mathbf{e}, \mathbf{e})}$  – norma błędu (jaka? (normy  $p$ -te))

Uwaga:

$(a, b)$  – punkt/wektor przestrzeni (dwuwymiarowej)

$(\mathbf{u}, \mathbf{v})$  – iloczyn skalarny dwóch wektorów przestrzeni

(dowolnie-wymiarowej)

# Metoda najmniejszych kwadratów - idea

- Idea: znaleźć  $c_0$  takie, aby  $\|\mathbf{e}\|$  był minimalizowany (jak najmniejszy/najkrótszy)
- Dla wygody (matematycznej): minimalizujemy  $E = \|\mathbf{e}\|^2$

$$\frac{\partial E}{\partial c_0} = 0$$

# Metoda najmniejszych kwadratów - obliczenia

$$\begin{aligned} E(c_0) &= (\mathbf{e}, \mathbf{e}) = (\mathbf{f} - \mathbf{u}, \mathbf{f} - \mathbf{u}) = (\mathbf{f} - c_0\psi_0, \mathbf{f} - c_0\psi_0) \\ &= (\mathbf{f}, \mathbf{f}) - 2c_0(\mathbf{f}, \psi_0) + c_0^2(\psi_0, \psi_0) \end{aligned}$$

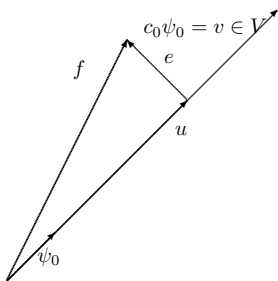
$$\frac{\partial E}{\partial c_0} = -2(\mathbf{f}, \psi_0) + 2c_0(\psi_0, \psi_0) = 0 \quad (1)$$

$$c_0 = \frac{(\mathbf{f}, \psi_0)}{(\psi_0, \psi_0)} = \frac{3a + 5b}{a^2 + b^2}$$

Spostrzeżenie (na później): warunek znikania pochodnej (1) można równoważnie zapisać jako:

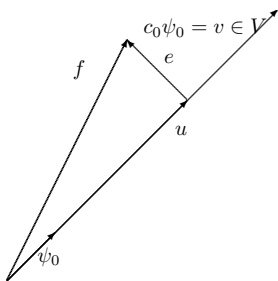
$$\begin{aligned} (\mathbf{e}, \psi_0) &= 0 \\ (\mathbf{e}, \psi_0) &= (\mathbf{f} - \mathbf{u}, \psi_0) = (\mathbf{f}, \psi_0) - (\mathbf{u}, \psi_0) \dots \quad (* - 2 \dots) \\ [\mathbf{f} - \mathbf{u}] \cdot \begin{bmatrix} \psi_0 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \mathbf{f} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \psi_0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \mathbf{u} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \psi_0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



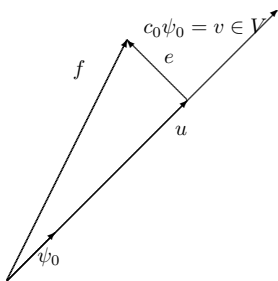
- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(e, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(e, \psi_0) = 0 \Rightarrow (e, v) = 0$  dla dowolnego  $v \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $e$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $v \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(e, v) = 0, \quad \forall v \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(e, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $e = f - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



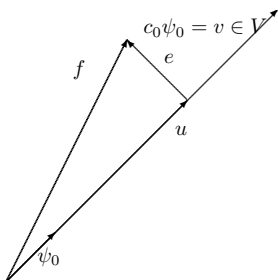
- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla *dowolnego*  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

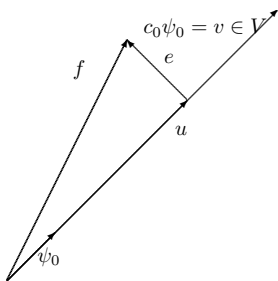
# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

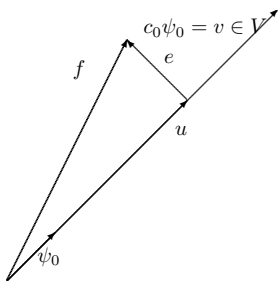


# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



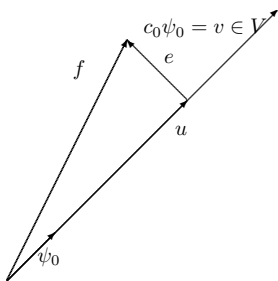
- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



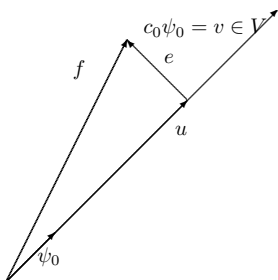
- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

# Metoda rzutu ortogonalnego (m. Galerkina)



- $\min E \rightarrow$  to samo co:  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$  (rysunek)
- $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0 \Rightarrow (\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0$  dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  (rysunek)
- Czyli: zamiast korzystać z aproksymacji średniokwadratowej, można wymusić, aby  $\mathbf{e}$  było ortogonalne (prostopadłe) dla dowolnego  $\mathbf{v} \in V$  – oczywiste na rysunku ...
- ... a w języku matematyki: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$
- Równoważnie: znajdź takie  $c_0$  aby  $(\mathbf{e}, \psi_0) = 0$
- Podstawmy:  $\mathbf{e} = \mathbf{f} - c_0 \psi_0$  i rozwiążmy ze względu na  $c_0$
- Ostatecznie: to samo równanie (a więc i to samo rozwiązanie) co w metodzie najmniejszych kwadratów

# Aproksymacja wektora przestrzeni dowolniewymiarowej

Dla danego wektora  $\mathbf{f}$ , znajdź przybliżenie  $\mathbf{u} \in V$ :

$$V = \text{span} \{ \psi_0, \dots, \psi_N \}$$

(span czyt. przestrzeń rozpięta na wektorach...)

Mając dany zbiór wektorów niezależnych liniowo  $\psi_0, \dots, \psi_N$ , dowolny wektor  $\mathbf{u} \in V$  można zapisać jako:

$$\mathbf{u} = \sum_{j=0}^N c_j \psi_j$$

## Przykład - zadanie

Wykazać, że przy pomocy kombinacji liniowej pewnych 3 wektorów przestrzeni 3D można konstruować dowolny wektor tej przestrzeni.

# Metoda najmniejszych kwadratów

Idea: znaleźć takie  $c_0, \dots, c_N$ , aby  $E = \|\mathbf{e}\|^2$  był minimalizowany,  
 $\mathbf{e} = \mathbf{f} - \mathbf{u}$ .

$$\begin{aligned} E(c_0, \dots, c_N) &= (\mathbf{e}, \mathbf{e}) = (\mathbf{f} - \sum_j c_j \psi_j, \mathbf{f} - \sum_j c_j \psi_j) \\ &= (\mathbf{f}, \mathbf{f}) - 2 \sum_{j=0}^N c_j (\mathbf{f}, \psi_j) + \sum_{p=0}^N \sum_{q=0}^N c_p c_q (\psi_p, \psi_q) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial E}{\partial c_i} = 0, \quad i = 0, \dots, N$$

Po odrobinie obliczeń otrzymuje się *układ równań liniowych*:

$$\sum_{j=0}^N A_{i,j} c_j = b_i, \quad i = 0, \dots, N \quad (2)$$

$$A_{i,j} = (\psi_i, \psi_j) \quad (3)$$

$$b_i = (\psi_i, \mathbf{f}) \quad (4)$$

Można pokazać, że poszukiwanie minimalnego  $\|\mathbf{e}\|$  jest równoważne poszukiwaniu  $\mathbf{e}$  ortogonalnego do wszystkich  $\mathbf{v} \in V$ :

$$(\mathbf{e}, \mathbf{v}) = 0, \quad \forall \mathbf{v} \in V$$

co jest równoważne temu aby  $\mathbf{e}$  był ortogonalny do każdego wektora bazowego:

$$(\mathbf{e}, \psi_i) = 0, \quad i = 0, \dots, N$$

Warunek ortogonalności – podstawa metody Galerkina. Generuje ten sam układ równań liniowych co MNK.

- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej**
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D



Niech  $V$  będzie *przestrzenią funkcyjną* rozpiętą na zbiorze *funkcji bazowych*  $\psi_0, \dots, \psi_N$ ,

$$V = \text{span} \{ \psi_0, \dots, \psi_N \}$$

Dowolną funkcję tej przestrzeni  $u \in V$  można przedstawić jako kombinację liniową funkcji bazowych:

$$u = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j, \quad \mathcal{I}_s = \{0, 1, \dots, N\}$$

# Uogólnienie MNK na przestrzenie funkcyjne

Tak jak dla przestrzeni wektorowych, minimalizujemy normę błędu  $E$ , ze względu na współczynniki  $c_j$ ,  $j \in \mathcal{I}_s$ :

$$E = (e, e) = (f - u, f - u) = \left( f(x) - \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j(x), f(x) - \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j(x) \right)$$

$$\frac{\partial E}{\partial c_i} = 0, \quad i \in \mathcal{I}_s$$

Czym jest iloczyn skalarny jeśli  $\psi_i$  jest funkcją?

$$(f, g) = \int_{\Omega} f(x)g(x) dx$$

(iloczyn skalarny funkcji cg jako uogólnienie il. skalarnego funkcji dyskretnych  $(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \sum_j u_j v_j$ )

$$\begin{aligned} E(c_0, \dots, c_N) &= (e, e) = (f - u, f - u) \\ &= (f, f) - 2 \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j (f, \psi_j) + \sum_{p \in \mathcal{I}_s} \sum_{q \in \mathcal{I}_s} c_p c_q (\psi_p, \psi_q) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial E}{\partial c_i} = 0, \quad i \in \mathcal{I}_s$$

Obliczenia identyczne jak dla przypadku wektorowego -> w rezultacie otrzymujemy układ równań liniowych

$$\sum_{j \in \mathcal{I}_s}^N A_{i,j} c_j = b_i, \quad i \in \mathcal{I}_s, \quad A_{i,j} = (\psi_i, \psi_j), \quad b_i = (f, \psi_i)$$

Jak poprzednio minimalizacja  $(e, e)$  jest równoważna

$$(e, \psi_i) = 0, \quad i \in \mathcal{I}_s$$

co z kolei jest równoważne

$$(e, v) = 0, \quad \forall v \in V$$

Równoważność wzorów jak dla przestrzeni wektorowych.

Równoważność wzorów jak dla wyprowadzenia przy pomocy MNK.

## Przykład: aproksymacja paraboli funkcją liniową

### Problem

Dla zadanej funkcji  $f(x) = 10(x - 1)^2 - 1$  znaleźć jej przybliżenie funkcją liniową.

$$V = \text{span} \{1, x\}$$

czyli  $\psi_0(x) = 1$ ,  $\psi_1(x) = x$  oraz  $N = 1$ . Szukane

$$u = c_0\psi_0(x) + c_1\psi_1(x) = c_0 + c_1x$$

## Przykład: aproksymacja paraboli funkcją liniową

$$A_{0,0} = (\psi_0, \psi_0) = \int_1^2 1 \cdot 1 \, dx = 1$$

$$A_{0,1} = (\psi_0, \psi_1) = \int_1^2 1 \cdot x \, dx = 3/2$$

$$A_{1,0} = A_{0,1} = 3/2$$

$$A_{1,1} = (\psi_1, \psi_1) = \int_1^2 x \cdot x \, dx = 7/3$$

$$b_1 = (f, \psi_0) = \int_1^2 (10(x-1)^2 - 1) \cdot 1 \, dx = 7/3$$

$$b_2 = (f, \psi_1) = \int_1^2 (10(x-1)^2 - 1) \cdot x \, dx = 13/3$$

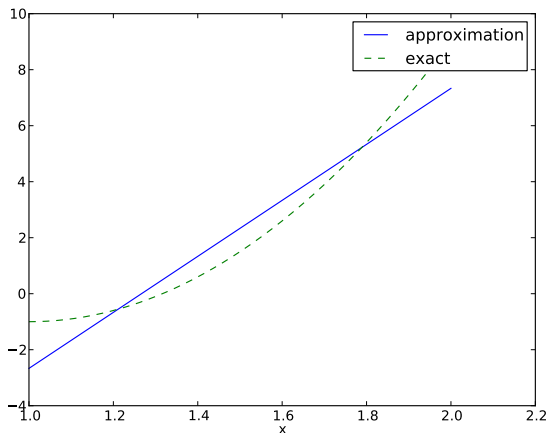
Rozwiązanie układu równań 2x2:

$$c_0 = -38/3, \quad c_1 = 10, \quad u(x) = 10x - \frac{38}{3}$$

## Przykład: aproksymacja paraboli funkcją liniową

$$\begin{bmatrix} 1 & \frac{3}{2} \\ \frac{3}{2} & \frac{7}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{7}{3} \\ \frac{13}{3} \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -38/3 \\ 10 \end{bmatrix}$$

$$u(x) = 10x - 12\frac{2}{3}$$



Problem: napisać program/funkcję, który przeprowadzi obliczenia (obliczenie całek i rozwiązanie układu równań liniowych) i zwróci rozwiązanie postaci  $u(x) = \sum_j c_j \psi_j(x)$ .

Niech

- $f(x)$  będzie dane przez funkcję symple oznaczoną symbolem  $f$  (funkcję zmiennej (symbolu)  $x$ )
- $\psi$  będzie listą funkcji  $\{\psi_i\}_{i \in \mathcal{I}_s}$ ,
- $\Omega$  będzie dwuelementową krotką/listą zawierającą początek i koniec przedziału  $\Omega$



# MNK symbolicznie: podejście nr 1

```
import sympy as sym

def least_squares(f, psi, Omega):
    N = len(psi) - 1
    A = sym.zeros((N+1, N+1))
    b = sym.zeros((N+1, 1))
    x = sym.Symbol('x')
    for i in range(N+1):
        for j in range(i, N+1):
            A[i,j] = sym.integrate(psi[i]*psi[j],
                                   (x, Omega[0], Omega[1]))
            A[j,i] = A[i,j]
        b[i,0] = sym.integrate(psi[i]*f, (x, Omega[0], Omega[1]))
    c = A.LUsolve(b)
    u = 0
    for i in range(len(psi)):
        u += c[i,0]*psi[i]
    return u, c
```

Spostrzeżenie: macierz układu jest symetryczna, dzięki czemu można zoptymalizować proces wyznaczania jej elementów

- Może się zdarzyć, że obliczanie całki się nie powiedzie (skomplikowana funkcja  $f$ ), `sym.integrate` zwróci wtedy obiekt typu `sym.Integral`. Ulepszenie kodu: sprawdzenie czy takie zdarzenie wystąpiło i ew. obliczenia numeryczne.
- Ulepszenie 2: Dodatkowa flaga przy pomocy, której użytkownik może zdecydować bezpośrednio jaki rodzaj całkowania (symboliczny czy numeryczny) ma zostać wykorzystany.

## MNK symbolicznie: podejście nr 2

```
def least_squares(f, psi, Omega, symbolic=True):
    ...
    for i in range(N+1):
        for j in range(i, N+1):
            integrand = psi[i]*psi[j]
            if symbolic:
                I = sym.integrate(integrand, (x, Omega[0], Omega[1]))
            if not symbolic or isinstance(I, sym.Integral):
                # Could not integrate symbolically,
                # fall back on numerical integration
                integrand = sym.lambdify([x], integrand)
                I = sym.mpmath.quad(integrand, [Omega[0], Omega[1]])
            A[i,j] = A[j,i] = I

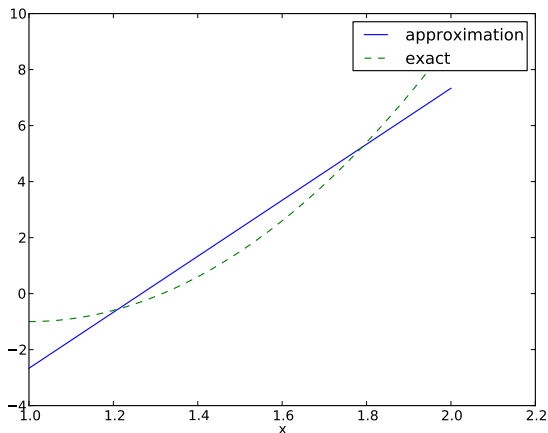
        integrand = psi[i]*f
        if symbolic:
            I = sym.integrate(integrand, (x, Omega[0], Omega[1]))
        if not symbolic or isinstance(I, sym.Integral):
            integrand = sym.lambdify([x], integrand)
            I = sym.mpmath.quad(integrand, [Omega[0], Omega[1]])
        b[i,0] = I
    ...
```

Graficzne porównanie  $f$  i  $u$ :

```
def comparison_plot(f, u, Omega, filename='tmp.pdf'):
    x = sym.Symbol('x')
    # Turn f and u to ordinary Python functions
    f = sym.lambdify([x], f, modules="numpy")
    u = sym.lambdify([x], u, modules="numpy")
    resolution = 401 # no of points in plot
    xcoor = linspace(Omega[0], Omega[1], resolution)
    exact = f(xcoor)
    approx = u(xcoor)
    plot(xcoor, approx)
    hold('on')
    plot(xcoor, exact)
    legend(['approximation', 'exact'])
    savefig(filename)
```

# Zastosowanie kodu

```
>>> from approx1D import *  
>>> x = sym.Symbol('x')  
>>> f = 10*(x-1)**2-1  
>>> u, c = least_squares(f=f, psi=[1, x], Omega=[1, 2])  
>>> comparison_plot(f, u, Omega=[1, 2])
```



## Przypadek aproksymacji funkcji $f \in V$

- Rozszerzmy zbiór funkcji bazowych przestrzeni  $V$  o funkcję  $\psi_2 = x^2$ , wciąż poszukując przybliżenia dla funkcji  $f = 10(x - 1)^2 - 1$  w przestrzeni  $V$
- -> przybliżenie paraboli pewną parabolą ...
- Rozwiązanie odwzoruje  $f$  ściśle!

```
>>> from approx1D import *
>>> x = sym.Symbol('x')
>>> f = 10*(x-1)**2-1
>>> u, c = least_squares(f=f, psi=[1, x, x**2], Omega=[1, 2])
>>> print u
10*x**2 - 20*x + 9
>>> print sym.expand(f)
10*x**2 - 20*x + 9
```

Rozwiązanie przybliżone  $\equiv$  rozwiązanie dokładne, jeśli  $f \in V$ !

## Uogólnienie: Przypadek aproksymacji funkcji $f \in V$

- A co jeśli baza to  $\psi_i(x) = x^i$  dla  $i = 0, \dots, N = 40$ ?
- Wynik funkcji `least_squares`: dla  $i > 2$ ,  $c_i = 0$

Wniosek ogólny:

Jeśli  $f \in V$ , MNK oraz metoda Galerkina zwrócą  $u = f$ .

# Dlaczego dla $f \in V$ aproksymacja jest bezbłędna? Dowód:

Jeśli  $f \in V$ , wtedy  $f = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} d_j \psi_j$ , dla pewnego  $\{d_i\}_{i \in \mathcal{I}_s}$ . Wtedy

$$b_i = (f, \psi_i) = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} d_j (\psi_j, \psi_i) = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} d_j A_{i,j}$$

a URL  $\sum_j A_{i,j} c_j = b_i$ ,  $i \in \mathcal{I}_s$ , przedstawia się:

$$\sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j A_{i,j} = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} d_j A_{i,j}, \quad i \in \mathcal{I}_s$$

co oznacza, że  $c_i = d_i$  dla  $i \in \mathcal{I}_s$ , czyli  $u$  jest tożsame z  $f$ .

# Skończona precyzja obliczeń numerycznych

Poprzednie wnioski -> teoria i obliczenia symboliczne ...

Co w przypadku obliczeń numerycznych? -> (rozwiązanie URL macierzami liczb zmiennoprzecinkowych)

$f$  to wciąż funkcja kwadratowa przybliżana przez

$$u(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 + c_3x^3 + \cdots + c_Nx^N$$

Oczekiwane:  $c_2 = c_3 = \cdots = c_N = 0$ , skoro  $f \in V$  oznacza  $u = f$ .

A naprawdę?



# Skończona precyzja obliczeń numerycznych – wyniki

teoria	sympy	numpy32	numpy64
9	9.62	5.57	8.98
-20	-23.39	-7.65	-19.93
10	17.74	-4.50	9.96
0	-9.19	4.13	-0.26
0	5.25	2.99	0.72
0	0.18	-1.21	-0.93
0	-2.48	-0.41	0.73
0	1.81	-0.013	-0.36
0	-0.66	0.08	0.11
0	0.12	0.04	-0.02
0	-0.001	-0.02	0.002

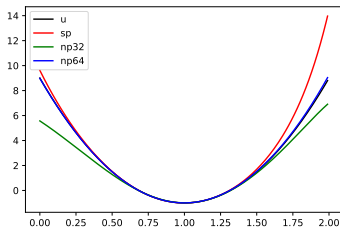
- Kolumna 2: `matrix` oraz `lu_solve` z biblioteki `sympy.mpmath.fp`
- Kolumna 3: numpy 4B liczby zmiennoprzecinkowe
- Kolumna 4: numpy 8B liczby zmiennoprzecinkowe

# Złe uwarunkowanie URL - "liniowa zależność" w bazie

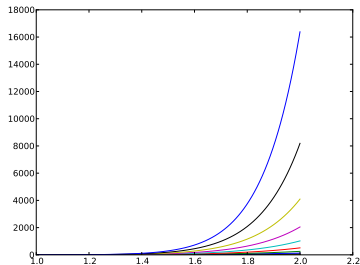
- Znaczne błędy zaokrągleń rozwiązania numerycznego (!)
- Jednocześnie "na oko" (graficzne) rozwiązanie wygląda w porządku (!)

Źródło kłopotów: funkcje  $x^i$  dla bardzo dużych  $i$  stają się praktycznie liniowo zależne

4 rozwiązania zadania przybliżenia paraboli



Wykresy funkcji  $x^i$  dla  $i = 0 \dots 14$



# Złe uwarunkowanie URL: wnioski

- Prawie liniowa zależność funkcji bazowych skutkuje bliskoosobliwymi macierzami
- macierz prawie osobliwa  $\equiv$  *macierz źle uwarunkowana*  $\rightarrow$  problemy w trakcie m.elim. Gaussa
- Baza wielomianów  $1, x, x^2, x^3, x^4, \dots$  to "nienajszczęśliwszy" wybór
- Istnieją lepsze bazy (nawet wielomianowe), ale im bardziej ortogonalne te bazy są, tym lepiej  $((\psi_i, \psi_j) \approx 0)$

Aproksymacja funkcji  $f$  szeregiem Fouriera

$$u(x) = \sum_i a_i \sin i\pi x = \sum_{j=0}^N c_j \sin((j+1)\pi x)$$

to tylko "zmiana bazy":

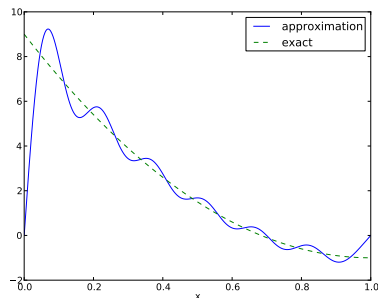
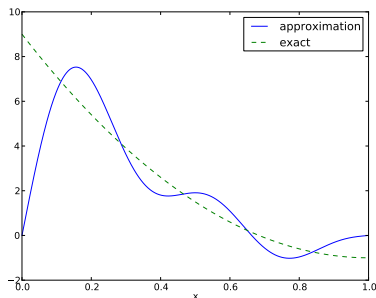
$$V = \text{span} \{ \sin \pi x, \sin 2\pi x, \dots, \sin(N+1)\pi x \}$$

Obliczenia z wykorzystaniem funkcji `least_squares`:

```
N = 3
from sympy import sin, pi
psi = [sin(pi*(i+1)*x) for i in range(N+1)]
f = 10*(x-1)**2 - 1
Omega = [0, 1]
u, c = least_squares(f, psi, Omega)
comparison_plot(f, u, Omega)
```

# Aproksymacja szeregami Fouriera; wykres

L:  $N = 3$ , P:  $N = 11$ :



## Problem:

Dla każdej f.bazowej jest  $\psi_i(0) = 0$  przez co  $u(0) = 0 \neq f(0) = 9$ . Podobna sytuacja dla  $x = 1$ . Wartości  $u$  na brzegach będą zawsze niepoprawne!

# Aproksymacja szeregami Fouriera; ulepszenie

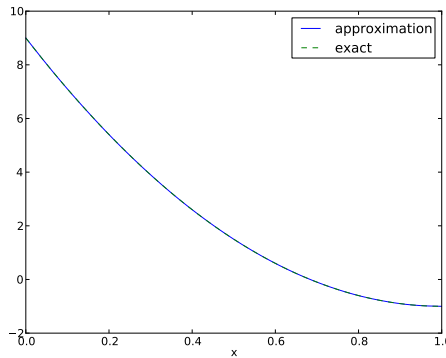
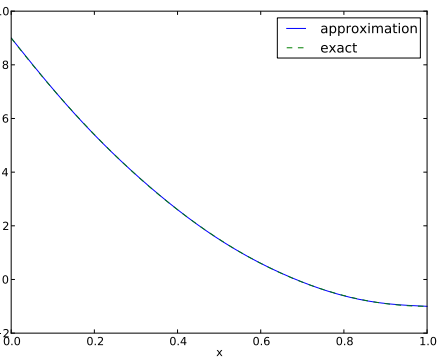
- Znaczna poprawa aproksymacja dla  $N = 11$  wyrazów, pomimo niepożądanych rozbieżności w  $x = 0$  i  $x = 1$
- Możliwe rozwiązanie: dodać składową, która pozwoli na odwzorowanie właściwych wartości na brzegu

$$u(x) = f(0)(1 - x) + xf(1) + \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j(x)$$

Dodatkowy wyraz nie tylko zapewnia  $u(0) = f(0)$  oraz  $u(1) = f(1)$ , ale także zaskakująco dobrze poprawia jakość aproksymacji!

# Aproksymacja szeregami Fouriera; wyniki

$N = 3$  vs  $N = 11$ :



# Bazy funkcji ortogonalnych

Zalety wyboru funkcji sinus jako funkcji bazowych:

- funkcje bazowe są parami ortogonalne:  $(\psi_i, \psi_j) = 0$  (jedynie  $(\psi_i, \psi_j) \neq 0$ )) dzięki czemu
- macierz  $A_{i,j}$  jest diagonalna, dzięki czemu
- nie ma potrzeby rozwiązywać URL! Rozwiązanie sprowadza się do obliczenia:  $c_i = 2 \int_0^1 f(x) \sin((i+1)\pi x) dx$
- wynik: rozwinięcie funkcji  $f$  w szereg Fouriera

*W ogólnym przypadku*, dla baz ortogonalnych,  $A_{i,j}$  jest macierzą diagonalną, a nieznane współczynniki  $c_i$  można łatwo obliczyć:

$$c_i = \frac{b_i}{A_{i,i}} = \frac{(f, \psi_i)}{(\psi_i, \psi_i)}$$



# Implementacja MNK dla ortogonalnych funkcji bazowych

```
def least_squares_orth(f, psi, Omega):  
    N = len(psi) - 1  
    A = [0]*(N+1)  
    b = [0]*(N+1)  
    x = sym.Symbol('x')  
    for i in range(N+1):  
        A[i] = sym.integrate(psi[i]**2, (x, Omega[0], Omega[1]))  
        b[i] = sym.integrate(psi[i]*f, (x, Omega[0], Omega[1]))  
    c = [b[i]/A[i] for i in range(len(b))]  
    u = 0  
    for i in range(len(psi)):  
        u += c[i]*psi[i]  
    return u, c
```

# Implementacja MNK dla ortogonalnych funkcji bazowych: całkowanie symboliczne i numeryczne

- Uwzględnienie parametru sterującego wyborem rodzaju całkowania (argument `symbolic`).
- W przypadku gdy całkowanie symboliczne zawiedzie (`sym.integrate` zwraca `sym.Integral`), obliczenia wykonywane numerycznie (w przypadku funkcji sinus nie powinno być problemów z symbolicznym obliczeniem  $\int_{\Omega} \varphi_i^2 dx$ )

```
def least_squares_orth(f, psi, Omega, symbolic=True):
    ...
    for i in range(N+1):
        # Diagonal matrix term
        A[i] = sym.integrate(psi[i]**2, (x, Omega[0], Omega[1]))

        # Right-hand side term
        integrand = psi[i]*f
        if symbolic:
            I = sym.integrate(integrand, (x, Omega[0], Omega[1]))
        if not symbolic or isinstance(I, sym.Integral):
            print 'numerical integration of', integrand
            integrand = sym.lambdify([x], integrand)
            I = sym.mpmath.quad(integrand, [Omega[0], Omega[1]])
        b[i] = I
    ...
```

# Metoda kolokacji (interpolacji); idea i teoria

Inny sposób znalezienia przybliżenia  $f(x)$  przez  $u(x) = \sum_j c_j \psi_j$ :

- Wymuszamy  $u(x_i) = f(x_i)$  w pewnych wybranych punktach  $\{x_i\}_{i \in \mathcal{I}_s}$  (punktach *kolokacji*)
- $u$  *interpoluje*  $f$
- metoda znana jako metoda *kolokacji* (*interpolacji*)

$$u(x_i) = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j(x_i) = f(x_i) \quad i \in \mathcal{I}_s, N$$

Współczynniki wygenerowanego układu równań to po prostu wartości funkcji, nie ma potrzeby całkowania!

$$\sum_{j \in \mathcal{I}_s} A_{i,j} c_j = b_i, \quad i \in \mathcal{I}_s \tag{5}$$

$$A_{i,j} = \psi_j(x_i) \tag{6}$$

$$b_i = f(x_i) \tag{7}$$

W ogólnym przypadku macierz wynikowa niesymetryczna:  $\psi_j(x_i) \neq \psi_i(x_j)$

# Metoda kolokacji – implementacja

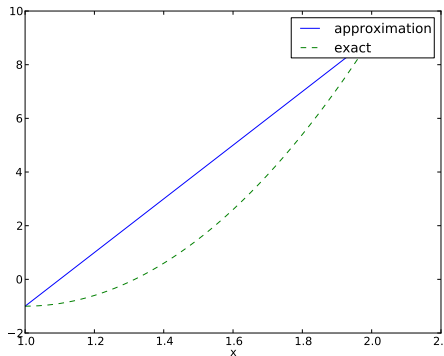
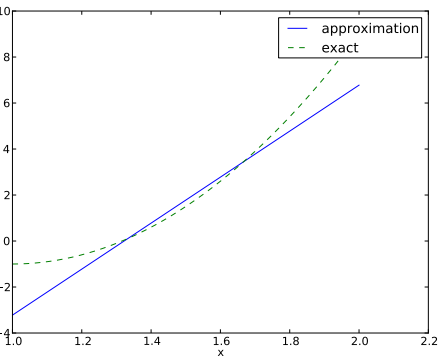
Zmienna `points` przechowuje punkty kolokacji

```
def interpolation(f, psi, points):
    N = len(psi) - 1
    A = sym.zeros((N+1, N+1))
    b = sym.zeros((N+1, 1))
    x = sym.Symbol('x')
    # Turn psi and f into Python functions
    psi = [sym.lambdify([x], psi[i]) for i in range(N+1)]
    f = sym.lambdify([x], f)
    for i in range(N+1):
        for j in range(N+1):
            A[i,j] = psi[j](points[i])
        b[i,0] = f(points[i])
    c = A.LUsolve(b)
    u = 0
    for i in range(len(psi)):
        u += c[i,0]*psi[i](x)
    return u
```

# Metoda kolokacji: przybliżenie paraboli funkcją liniową

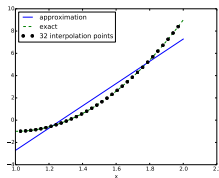
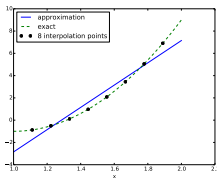
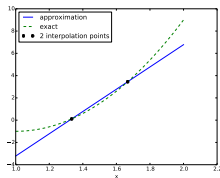
- Problem: jak wybrać  $x_i$ ?
- Wynik zależy od położenia punktów kolokacji!

$(4/3, 5/3)$  vs  $(1, 2)$ :



# Regresja

- Idea: metoda kolokacji dla  $m \gg N + 1$  punktów
- Problem: Więcej równań niż niewiadomych
- Znana np. ze statystyki *regresja*



$$u(x_i) = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j(x_i) = f(x_i), \quad i = 0, 1, \dots, m$$

$$\sum_{j \in \mathcal{I}_s} A_{i,j} c_j = b_i, \quad i = 0, 1, \dots, m$$

$$A_{i,j} = \psi_j(x_i), \quad b_i = f(x_i)$$

# Rozwiązywanie nadokreślonych URL przy pomocy MNK

- Jak rozwiązać  $Ac = b$  jeśli jest więcej równań niż niewiadomych?
- Idea: Poszukiwanie rozwiązania minimalizującego  $r = b - Ac$
- Rezultat: układ równań normalnych  $A^T Ac = A^T b$
- Zapiszmy układ w postaci  $Bc = d$
- $B = A^T A$  już kwadratowe: układ równań o rozmiarach  $(N + 1) \times (N + 1)$

$$B_{i,j} = \sum_k A_{i,k}^T A_{k,j} = \sum_k A_{k,i} A_{k,j} = \sum_{k=0}^m \psi_i(x_k) \psi_j(x_k)$$

$$d_i = \sum_k A_{i,k}^T b_k = \sum_k A_{k,i} b_k = \sum_{k=0}^m \psi_i(x_k) f(x_k)$$



# Implementacija

```
def regression(f, psi, points):
    N = len(psi) - 1
    m = len(points)
    # Use numpy arrays and numerical computing
    B = np.zeros((N+1, N+1))
    d = np.zeros(N+1)
    # Wrap psi and f in Python functions rather than expressions
    # so that we can evaluate psi at points[i]
    x = sym.Symbol('x')
    psi_sym = psi # save symbolic expression
    psi = [sym.lambdify([x], psi[i]) for i in range(N+1)]
    f = sym.lambdify([x], f)
    for i in range(N+1):
        for j in range(N+1):
            B[i,j] = 0
            for k in range(m+1):
                B[i,j] += psi[i](points[k])*psi[j](points[k])
        d[i] = 0
        for k in range(m+1):
            d[i] += psi[i](points[k])*f(points[k])
    c = np.linalg.solve(B, d)
    u = sum(c[i]*psi_sym[i] for i in range(N+1))
    return u, c
```

- Zadanie: Dokonać aproksymacji funkcji  $f(x) = 10(x - 1)^2 - 1$  na przedziale  $\Omega = [1, 2]$  przy pomocy funkcji liniowej.

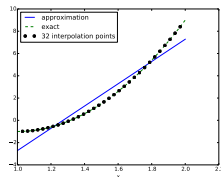
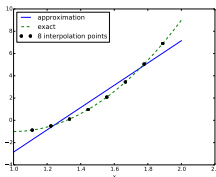
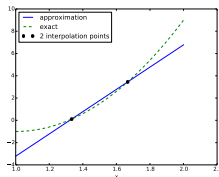
```
import sympy as sym
x = sym.Symbol('x')
f = 10*(x-1)**2 - 1
psi = [1, x]
Omega = [1, 2]
m_values = [2-1, 8-1, 64-1]
# Create m+3 points and use the inner m+1 points
for m in m_values:
    points = np.linspace(Omega[0], Omega[1], m+3)[1:-1]
    u, c = regression(f, psi, points)
    comparison_plot(f, u, Omega, points=points,
                    points_legend='%d interpolation points' % (m+1))
```

# Przykład zastosowania – wyniki

$$u(x) = 10x - 13.2, \quad 2 \text{ punkty}$$

$$u(x) = 10x - 12.7, \quad 8 \text{ punktów}$$

$$u(x) = 10x - 12.7, \quad 64 \text{ punkty}$$



# Wielomiany Lagrange'a

Motywacja::

- Metoda kolokacji pozwala uniknąć całkowania
- Dla macierzy diagonalnej  $A_{i,j} = \psi_j(x_i)$  rozwiązanie URL jest banalnie proste

Własność wielomianów Lagrange'a  $\psi_j$ :

$$\psi_i(x_j) = \delta_{ij}, \quad \delta_{ij} = \begin{cases} 1, & i = j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$$

Zatem,  $c_i = f(x_i)$  and

$$u(x) = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} f(x_j) \psi_j(x)$$

- Wielomiany Lagrange'a w połączeniu z metodą kolokacji są niezwykle wygodne
- Często stosowane w FEM

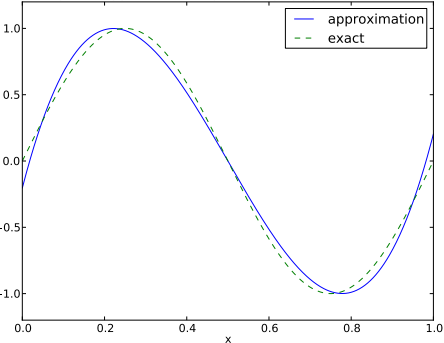
# Wielomiany Lagrange'a – wzór i implementacja

$$\psi_i(x) = \prod_{j=0, j \neq i}^N \frac{x - x_j}{x_i - x_j} = \frac{x - x_0}{x_i - x_0} \dots \frac{x - x_{i-1}}{x_i - x_{i-1}} \frac{x - x_{i+1}}{x_i - x_{i+1}} \dots \frac{x - x_N}{x_i - x_N}$$

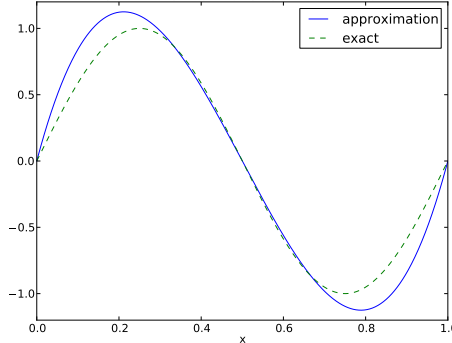
```
def Lagrange_polynomial(x, i, points):  
    p = 1  
    for k in range(len(points)):  
        if k != i:  
            p *= (x - points[k])/(points[i] - points[k])  
    return p
```

# Wielomiany Lagrange'a – zachęcający przykład zastosowania

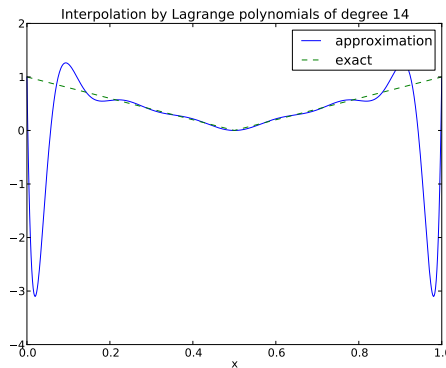
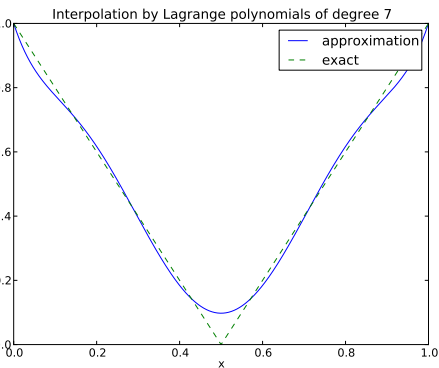
Least squares approximation by Lagrange polynomials of degree 3



Interpolation by Lagrange polynomials of degree 3

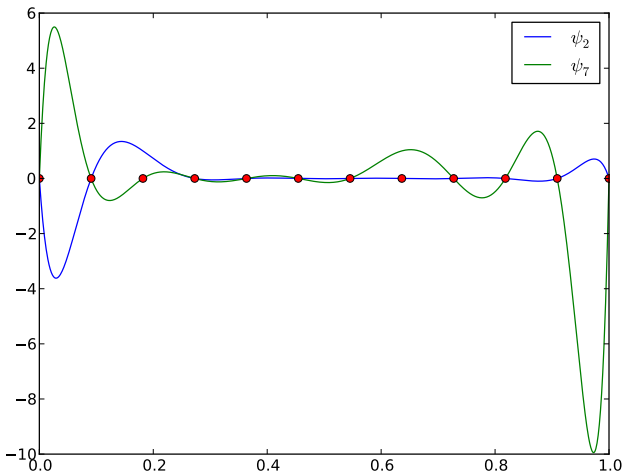


# Wielomiany Lagrange'a – mniej zachęcający przykład zastosowania



# Wielomiany Lagrange'a – efekt Runge'go

12 punktów, dwa wielomiany stopnia 11 (Uwaga!:  $\psi_2(x_2) \neq 0$  i  $\psi_7(x_7) \neq 0$ )





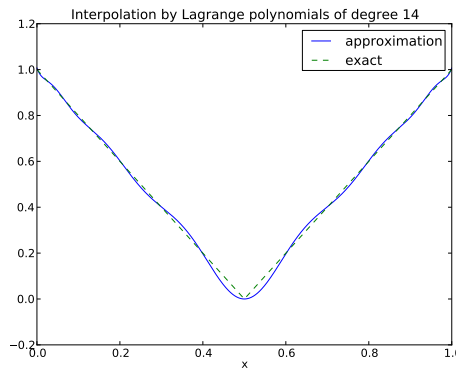
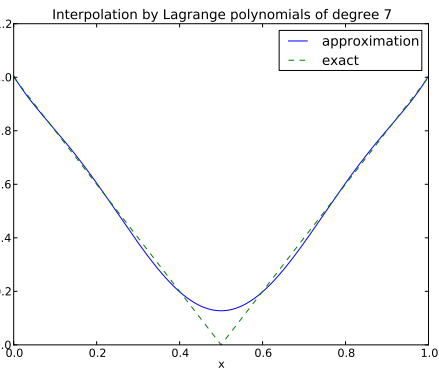
## Wielomiany Lagrange'a: jak zapobiec oscylacjom?

Odpowiedni dobór węzłów interpolacji – węzły Czebyszewa:

$$x_i = \frac{1}{2}(a+b) + \frac{1}{2}(b-a) \cos\left(\frac{2i+1}{2(N+1)}\pi\right), \quad i = 0 \dots, N$$

na przedziale  $[a, b]$ .

# Wielomiany Lagrange'a + węzły Czebyszewa

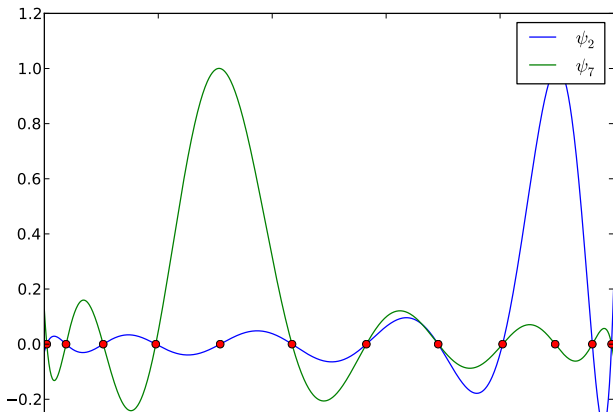


# Wielomiany Lagrange'a + węzły Czebyszewa

12 punktów, dwa wielomiany stopnia 11.

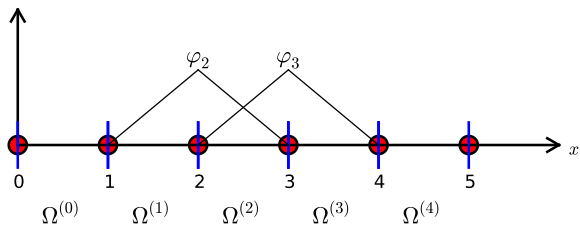
Uwaga!: Tym razem węzły są inaczej rozmieszczone!

Mniej oscylacyjny charakter wielomianów w porównaniu do węzłów równomiernie rozmieszczonych.



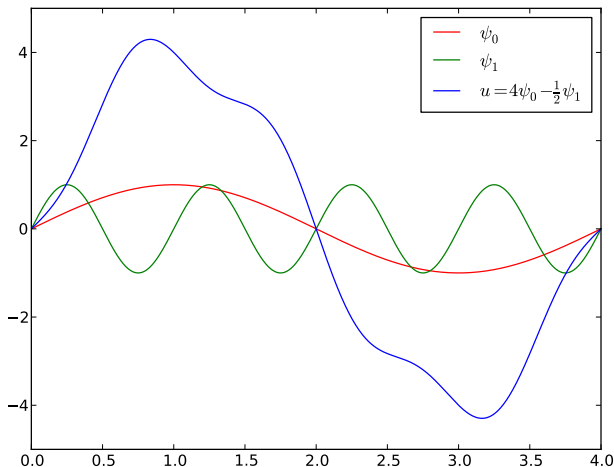
- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych**
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

# Funkcje bazowe elementów skończonych



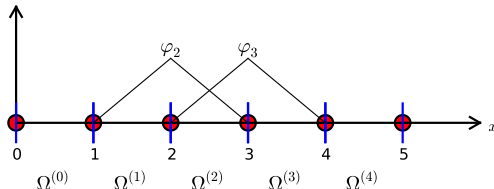
# Funkcje bazowe o nośniku nieograniczonym: $\psi_i(x) \neq 0$ prawie w całym przedziale określoności

Nośnik funkcji: domknięcie zbioru argumentów funkcji, dla których ma ona wartość różną od zera (takie  $x$  dla których  $f(x) \neq 0$ )

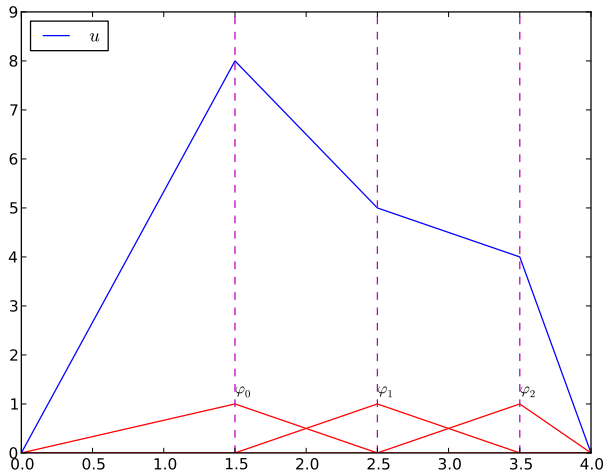


# Funkcje bazowe o nośniku ograniczonym – FEM

- *Nośnik zwarty (Local support)*: domknięcie zbioru tych  $x$ -ów, dla których  $\psi_i(x) \neq 0$
- Typowe dla 1D - funkcje trójkątne (hat-shaped)
- $u(x)$  zbudowana przy pomocy takich funkcji  $\psi_i$  będzie funkcją przedziałami liniową
- Niech symbol  $\varphi_i$  oznacza odtąd tego typu funkcję trójkątną (przyjmijmy również  $\psi_i = \varphi_i$ )



# Kombinacja liniowa funkcji trójkątnych





Podzielmy  $\Omega$  na  $N_e$  rozdzielnych podobszarów podobszarów – *elementów*:

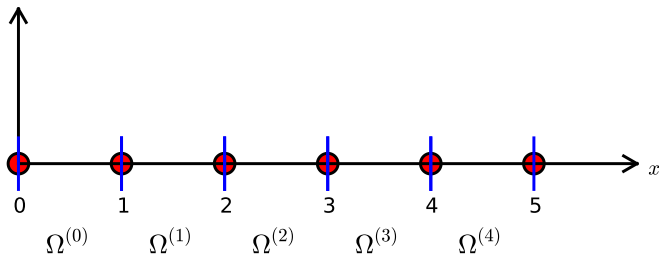
$$\Omega = \Omega^{(0)} \cup \dots \cup \Omega^{(N_e)}$$

Na każdym elemencie wprowadzamy  $N_n$  węzłów (punktów):

$x_0, \dots, x_{N_n-1}$

- $\varphi_i(x)$  –  $i$ -ta funkcja bazowa
- $\varphi_i = 1$  w węźle  $i$  i  $\varphi_i = 0$  w pozostałych węzłach
- $\varphi_i$  to wielomian Lagrange'a na każdym elemencie
- Dla węzłów granicznych, leżących w punktach łączących dwa elementy funkcja  $\varphi_i$  jest zbudowane z wielomianów Lagrange'a na obu elementach

## Przykład: obszar podzielony na elementy dwuwęzłowe (elementy typu P1)

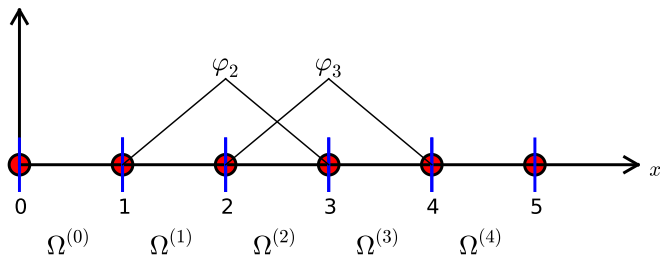


Struktura `nodes` – współrzędne węzłów.

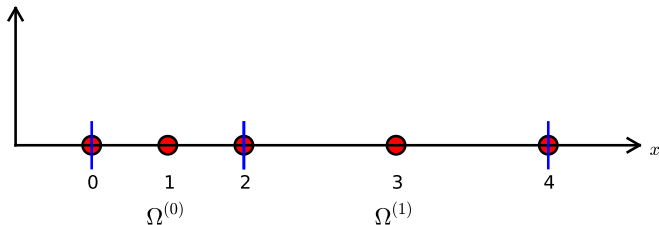
Struktura `elements` – numery (globalne) węzłów tworzących odpowiedni element.

```
nodes = [0, 1.2, 2.4, 3.6, 4.8, 5]  
elements = [[0, 1], [1, 2], [2, 3], [3, 4], [4, 5]]
```

## Przykład: dwie funkcje bazowe na siatce

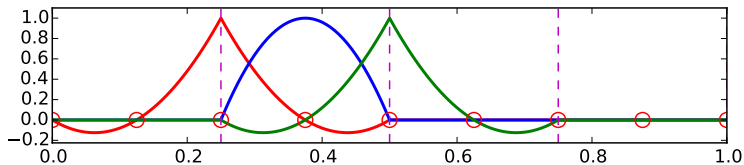


## Przykład: elementy niejednorodne o trzech węzłach (elementy typu P2)

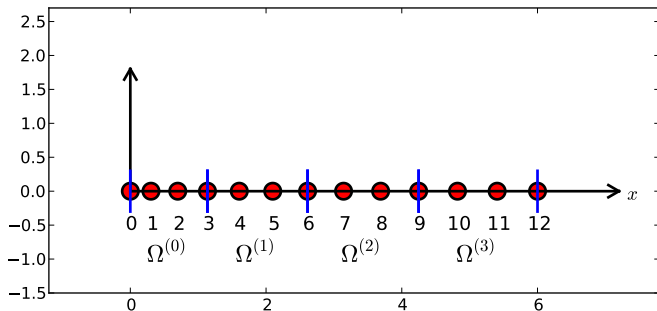


```
nodes = [0, 0.125, 0.25, 0.375, 0.5, 0.625, 0.75, 0.875, 1.0]  
elements = [[0, 1, 2], [2, 3, 4], [4, 5, 6], [6, 7, 8]]
```

# Przykład: funkcje bazowe na siatce (elementy typu P2)

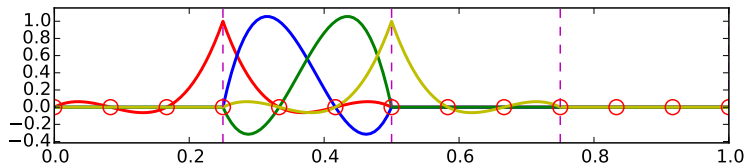


## Przykład: elementy typu P3 (o czterech węzłach interpolacji)

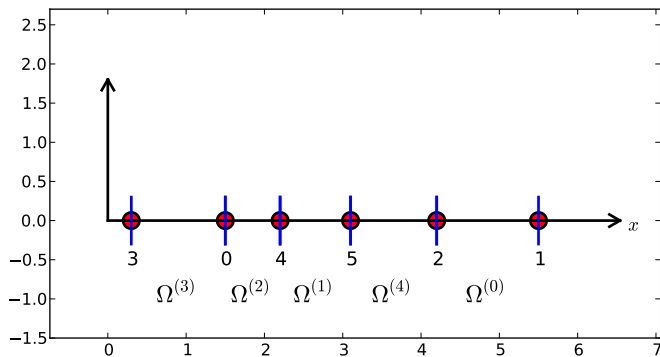


```
d = 3 # d+1 nodes per element
num_elements = 4
num_nodes = num_elements*d + 1
nodes = [i*0.5 for i in range(num_nodes)]
elements = [[i*d+j for j in range(d+1)] for i in range(num_elements)]
```

# Przykład: funkcje bazowe na siatce (elementy typu P3)



# Indeksacja nieregularna



```
nodes = [1.5, 5.5, 4.2, 0.3, 2.2, 3.1]
elements = [[2, 1], [4, 5], [0, 4], [3, 0], [5, 2]]
```



Ważna własność:  $c_i$  to wartość funkcji  $u$  w węźle  $i$ ,  $x_i$ :

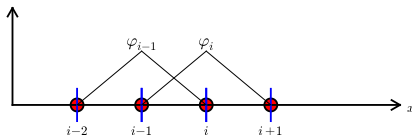
$$u(x_i) = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \varphi_j(x_i) = c_i \varphi_i(x_i) = c_i$$

Powód:  $\varphi_j(x_i) = 0$  jeśli  $i \neq j$  i  $\varphi_i(x_i) = 1$

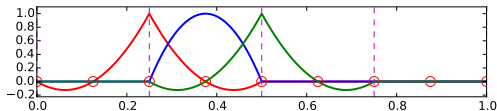
# Własności funkcji bazowych

- $\varphi_i(x) \neq 0$  jedynie na tych elementach, które zawierają węzeł **1** globalnym indeksie  $i$
- $\varphi_i(x)\varphi_j(x) \neq 0$  wtedy i tylko wtedy gdy węzły  $i$  oraz  $j$  leżą na tym samym elemencie

Ponieważ  $A_{i,j} = \int \varphi_i \varphi_j dx$ , większość współczynników macierzy będzie równa zero  $\rightarrow$  macierze rzadkie

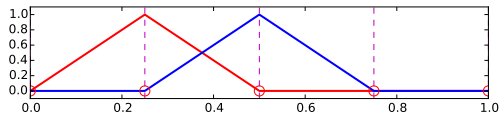


# Konstrukcja kwadratowych $\varphi_i$ (elementy typu P2)



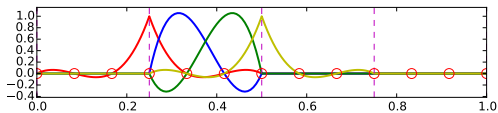
- 1 każdy węzeł elementu ma przypisany wielomian Lagrange'a
- 2 Wielomian o wartości 1 na brzegu elementu należy "połączyć" z wielomianem z sąsiedniego elementu, który ma wartość 1 w tym samym punkcie

# Linowe $\varphi_i$ (elementy typu P1)

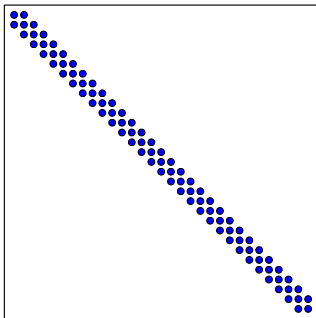


$$\varphi_i(x) = \begin{cases} 0, & x < x_{i-1} \\ (x - x_{i-1})/h, & x_{i-1} \leq x < x_i \\ 1 - (x - x_i)/h, & x_i \leq x < x_{i+1} \\ 0, & x \geq x_{i+1} \end{cases}$$

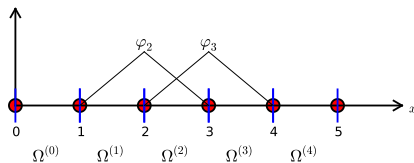
# Sześcienne $\varphi_i$ (elementy typu P3)



- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL**
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D



# Przykład 1: Obliczenie wartości (niediagonalnego) elementu macierzy



Uproszczenie: elementy jednakowej długości.

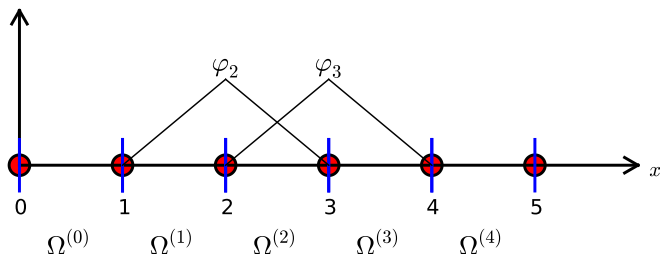
$A_{2,3} = \int_{\Omega} \varphi_2 \varphi_3 dx$ :  $\varphi_2 \varphi_3 \neq 0$  jedynie na elemencie 2. Dla tego elementu:

$$\varphi_3(x) = (x - x_2)/h, \quad \varphi_2(x) = 1 - (x - x_2)/h$$

$$A_{2,3} = \int_{\Omega} \varphi_2 \varphi_3 dx = \int_{x_2}^{x_3} \left(1 - \frac{x - x_2}{h}\right) \frac{x - x_2}{h} dx = \frac{h}{6}$$

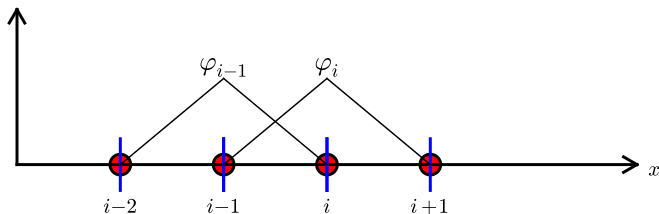


## Przykład 2: Obliczenie wartości (diagonalnego) elementu macierzy



$$A_{2,2} = \int_{x_1}^{x_2} \left( \frac{x - x_1}{h} \right)^2 dx + \int_{x_2}^{x_3} \left( 1 - \frac{x - x_2}{h} \right)^2 dx = \frac{2h}{3}$$

# Ogólna postać wzoru na wartość elementu $A_{ij}$ - rysunek



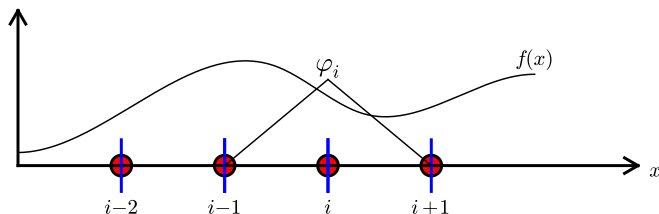
$$A_{i,i-1} = \int_{\Omega} \varphi_i \varphi_{i-1} dx = ?$$

## Ogólna postać wzoru na wartość elementu $A_{ij}$ - obliczenia

$$\begin{aligned} A_{i,i-1} &= \int_{\Omega} \varphi_i \varphi_{i-1} dx \\ &= \underbrace{\int_{x_{i-2}}^{x_{i-1}} \varphi_i \varphi_{i-1} dx}_{\varphi_i=0} + \int_{x_{i-1}}^{x_i} \varphi_i \varphi_{i-1} dx + \underbrace{\int_{x_i}^{x_{i+1}} \varphi_i \varphi_{i-1} dx}_{\varphi_{i-1}=0} \\ &= \int_{x_{i-1}}^{x_i} \underbrace{\left( \frac{x - x_i}{h} \right)}_{\varphi_i(x)} \underbrace{\left( 1 - \frac{x - x_{i-1}}{h} \right)}_{\varphi_{i-1}(x)} dx = \frac{h}{6} \end{aligned}$$

- $A_{i,i+1} = A_{i,i-1}$  ze względu na symetrię
- $A_{i,i} = 2h/3$  (obliczenia jak w przypadku  $A_{2,2}$ ), z wyjątkiem:
- $A_{0,0} = A_{N,N} = h/3$  (całka tylko na jednym elemencie)

## Obliczenia dla prawej strony równania



$$b_i = \int_{\Omega} \varphi_i(x) f(x) dx = \int_{x_{i-1}}^{x_i} \frac{x - x_{i-1}}{h} f(x) dx + \int_{x_i}^{x_{i+1}} \left(1 - \frac{x - x_i}{h}\right) f(x) dx$$

Do dalszych obliczeń potrzebna konkretna postać  $f(x)$  ...

## Przykład: rozwiązanie dla obszaru dwu-elementowego – URL i rozwiązanie

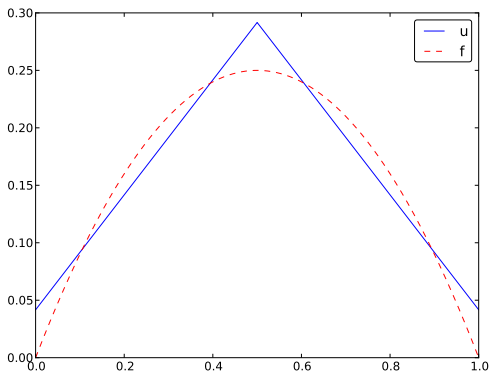
- $f(x) = x(1 - x)$  na  $\Omega = [0, 1]$
- Dwa elementy o jednakowej długości:  $[0, 0.5]$  oraz  $[0.5, 1]$

$$A = \frac{h}{6} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 4 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}, \quad b = \frac{h^2}{12} \begin{pmatrix} 2 - 3h \\ 12 - 14h \\ 10 - 17h \end{pmatrix}$$

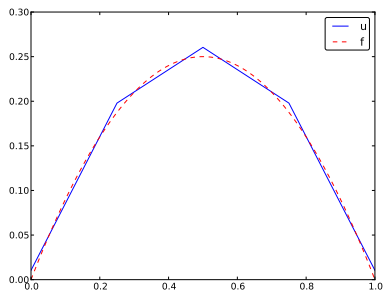
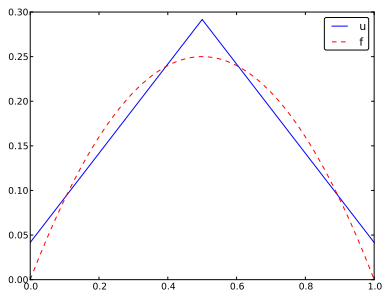
$$c_0 = \frac{h^2}{6}, \quad c_1 = h - \frac{5}{6}h^2, \quad c_2 = 2h - \frac{23}{6}h^2$$

# Przykład: rozwiązanie dla obszaru dwu-elementowego – rozwiązanie-rysunek

$$u(x) = c_0\varphi_0(x) + c_1\varphi_1(x) + c_2\varphi_2(x)$$



# Przykład: Rozwiązanie dla obszaru 4-elementowego – rozwiązanie-rysunek



## Przykład: elementy typu P2

Przypomnienie: jeśli  $f \in V$ ,  $u$  odtworzy rozwiązanie bezbłędnie. Jeśli  $f$  to parabola, dowolna siatka elementów typu P2 (1 lub wiele elementów) sprawi wygeneruje  $u = f$ . To samo dotyczyć będzie elementów typu P3, P4, itd., ponieważ one wszystkie potrafią odtworzyć wielomian 2. stopnia bezbłędnie.

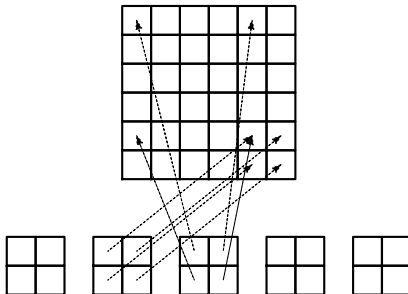


- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń**
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

# Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń

(ang. assemble - gromadzić, składać, zbierać)

assembling, assemblacja?

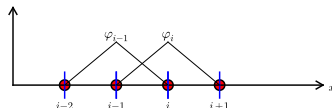


# Całkowanie z perspektywy elementu

$$A_{i,j} = \int_{\Omega} \varphi_i \varphi_j dx = \sum_e \int_{\Omega^{(e)}} \varphi_i \varphi_j dx, \quad A_{i,j}^{(e)} = \int_{\Omega^{(e)}} \varphi_i \varphi_j dx$$

Ważne spostrzeżenia:

- $A_{i,j}^{(e)} \neq 0$  wtedy i tylko wtedy gdy węzły  $i$  oraz  $j$  leżą na tym samym elemencie  $e$  (w przeciwnym wypadku nośniki funkcji to zbiory rozłączne)
- Wszystkie niezerowe współczynniki danego elementu  $A_{i,j}^{(e)}$  tworzą lokalną macierz dla danego elementu (*element matrix*)
- "Wkład" w macierz lokalną elementu mają wyłącznie funkcje bazowe związane z węzłami leżącymi na tym elemencie
- Wygodne rozwiązanie: wprowadzenie *indeksacji lokalnej* węzłów leżących na danym elemencie:  $0, 1, \dots, d$



# Macierz elementów: indeksacja lokalna/indeksacja globalna

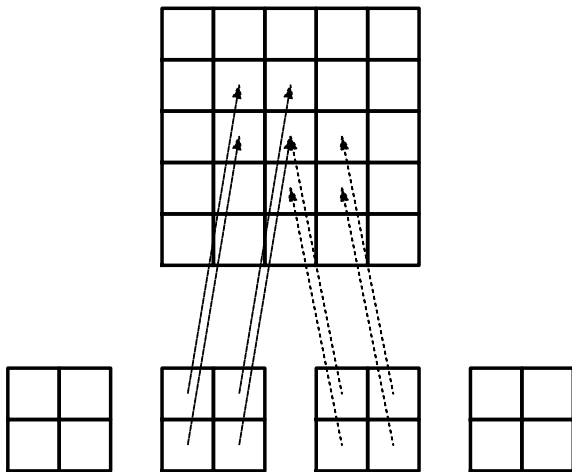
$$\tilde{A}^{(e)} = \{\tilde{A}_{r,s}^{(e)}\}, \quad \tilde{A}_{r,s}^{(e)} = \int_{\Omega^{(e)}} \varphi_{q(e,r)} \varphi_{q(e,s)} dx, \quad r, s \in I_d = \{0, \dots, d\}$$

- $r, s$  lokalne indeksy węzłów na elemencie:  $0, 1, \dots, d$
- $i, j$  globalne indeksy węzłów  $i, j \in \mathcal{I}_s = \{0, 1, \dots, N\}$
- $i = q(e, r)$ : transformacja lokalnej indeksacji w globalną (matematyczny zapis pythonowskiego `i=elements[e][r]`) gdzie: `elements = [[1, 2], [2, 3], [3, 4], ..., [7, 8], [8, 9, 10], ...]`
- Uwzględnienie macierzy lokalnej  $\tilde{A}_{r,s}^{(e)}$  w macierzy globalnej  $A_{i,j}$  (*assembly*)

$$A_{q(e,r),q(e,s)} := A_{q(e,r),q(e,s)} + \tilde{A}_{r,s}^{(e)}, \quad r, s \in I_d$$

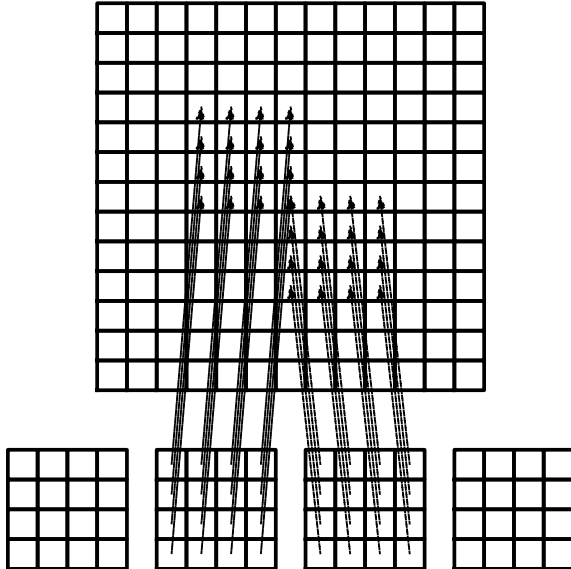
i	e	r
1	1	1
2	1	2
2	2	1
3	2	2
⋮	⋮	⋮
8	7	2
8	8	1
9	8	2
10	8	3
10	9	1
⋮	⋮	⋮

## Przykład: assembling macierzy dla kolejno ponumerowanych elementów P1

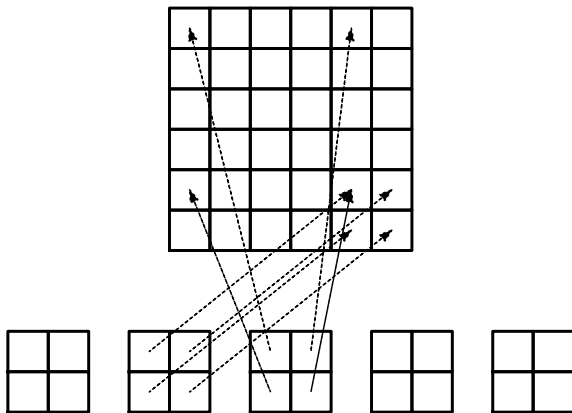


TODO

# Przykład: assembling macierzy dla kolejno ponumerowanych elementów P3



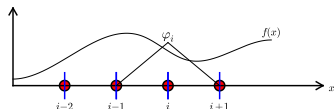
## Przykład: assembling macierzy dla nieregularnej siatki elementów P1



TODO

## Assembling prawej strony układu

$$b_i = \int_{\Omega} f(x) \varphi_i(x) dx = \sum_e \int_{\Omega^{(e)}} f(x) \varphi_i(x) dx, \quad b_i^{(e)} = \int_{\Omega^{(e)}} f(x) \varphi_i(x) dx$$



Ważne spostrzeżenia:

- $b_i^{(e)} \neq 0$  wtedy i tylko wtedy gdy węzeł globalny  $i$  leży na danym elemencie  $e$  (w przeciwnym przypadku  $\varphi_i = 0$ )
- $d + 1$  niezerowych wartości  $b_i^{(e)}$  może być zgromadzonych w lokalnym wektorze elementu  $e$ .  $\tilde{b}_r^{(e)} = \{\tilde{b}_r^{(e)}\}, r \in I_d$

Assembling:

$$b_{q(e,r)} := b_{q(e,r)} + \tilde{b}_r^{(e)}, \quad r \in I_d$$



- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych**
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

# Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych

Normalizacja współrzędnych położenia:

Zamiast całkować w granicach  $[x_L, x_R]$

$$\tilde{A}_{r,s}^{(e)} = \int_{\Omega(e)} \varphi_{q(e,r)}(x) \varphi_{q(e,s)}(x) dx = \int_{x_L}^{x_R} \varphi_{q(e,r)}(x) \varphi_{q(e,s)}(x) dx$$

można transformować przedział  $[x_L, x_R]$  na przedział unormowany  $[-1, 1]$  o współrzędnej lokalnej  $X$

# Transformacja liniowa $X \in [-1, 1]$ w $x \in [x_L, x_R]$

(Transformacja afiniczna)

$$x = \frac{1}{2}(x_L + x_R) + \frac{1}{2}(x_R - x_L)X$$

inaczej

$$x = x_m + \frac{1}{2}hX, \quad x_m = (x_L + x_R)/2, \quad h = x_R - x_L$$

Transformacja odwrotna:

$$X = \frac{2x + (x_L + x_R)}{(x_R - x_L)}$$

# Transformacja całki

Zmiana granic całkowania  $\rightarrow$  całkowanie na przedziale unormowanym:  
podstawienie  $x(X)$  w miejsce  $x$ .

Lokalne funkcje bazowe we współrzędnych unormowanych:

$$\tilde{\varphi}_r(X) = \varphi_{q(e,r)}(x(X))$$

$$x = \frac{1}{2}(x_L + x_R) + \frac{1}{2}(x_R - x_L)X$$

$$\downarrow$$

$$dx = \frac{1}{2}(x_R - x_L)dX$$

$$\begin{aligned}\tilde{A}_{r,s}^{(e)} &= \int_{\Omega^{(e)}} \varphi_{q(e,r)}(x) \varphi_{q(e,s)}(x) dx = \int_{-1}^1 \tilde{\varphi}_r(X) \tilde{\varphi}_s(X) \underbrace{\frac{dx}{dX}}_{\det J = h/2} dX \\ \tilde{A}_{r,s}^{(e)} &= \int_{-1}^1 \tilde{\varphi}_r(X) \tilde{\varphi}_s(X) \det J dX\end{aligned}$$

$$\tilde{b}_r^{(e)} = \int_{\Omega^{(e)}} f(x) \varphi_{q(e,r)}(x) dx = \int_{-1}^1 f(x(X)) \tilde{\varphi}_r(X) \det J dX$$

# Zalety całkowania na przedziale unormowanym

- Całkowanie zawsze w tych samych granicach całkowania  $[-1, 1]$
- Potrzebne wzory tylko dla  $\tilde{\varphi}_r(X)$  na jednym elemencie (brak funkcji definiowanych na przedziałach (piecewise polynomial))
- Funkcja  $\tilde{\varphi}_r(X)$  jest taka sama dla wszystkich elementów niezależnie od ich położenia i rozmiarów (długości). Długość odcinka jest uwzględniona poprzez jacobian  $\det J$

$$\tilde{\varphi}_0(X) = \frac{1}{2}(1 - X) \quad (8)$$

$$\tilde{\varphi}_1(X) = \frac{1}{2}(1 + X) \quad (9)$$

(proste funkcje wielomianowe zamiast definicji funkcji na podprzedziałach)

$$\tilde{\varphi}_0(X) = \frac{1}{2}(X-1)X \quad (10)$$

$$\tilde{\varphi}_1(X) = 1 - X^2 \quad (11)$$

$$\tilde{\varphi}_2(X) = \frac{1}{2}(X+1)X \quad (12)$$

Łatwość wygenerowania elementów dowolnego rzędu... Jak?

# Sposoby znalezienia wzorów na funkcje bazowe

- ❶ Transformacja globalnych funkcji bazowych  $\varphi_i(x)$  na element unormowany ze współrzędną  $X$
- ❷ Obliczenie  $\tilde{\varphi}_r(X)$ 
  - dla zadanego stopnia  $d$  szukamy wielomianów opartych o węzły wewnątrz przedziału  $[-1, 1]$  o własności
    - $\tilde{\varphi}_r(X) = 1$  w węźle  $r$
    - $\tilde{\varphi}_r(X) = 0$  we wszystkich pozostałych  $d$  węzłach
- ❸ Wykorzystanie wzoru interpolacyjnego Lagrange'a



# Całkowanie po elemencie unormowanym - lokalna macierz

Założenie: elementy typu P1, oraz funkcja  $f(x) = x(1 - x)$ .

$$\begin{aligned}\tilde{A}_{0,0}^{(e)} &= \int_{-1}^1 \tilde{\varphi}_0(X) \tilde{\varphi}_0(X) \frac{h}{2} dX \\ &= \int_{-1}^1 \frac{1}{2}(1 - X) \frac{1}{2}(1 - X) \frac{h}{2} dX = \frac{h}{8} \int_{-1}^1 (1 - X)^2 dX = \frac{h}{3}\end{aligned}\quad (13)$$

$$\begin{aligned}\tilde{A}_{1,0}^{(e)} &= \int_{-1}^1 \tilde{\varphi}_1(X) \tilde{\varphi}_0(X) \frac{h}{2} dX \\ &= \int_{-1}^1 \frac{1}{2}(1 + X) \frac{1}{2}(1 - X) \frac{h}{2} dX = \frac{h}{8} \int_{-1}^1 (1 - X^2) dX = \frac{h}{6}\end{aligned}\quad (14)$$

$$\tilde{A}_{0,1}^{(e)} = \tilde{A}_{1,0}^{(e)} \quad (15)$$

$$\begin{aligned}\tilde{A}_{1,1}^{(e)} &= \int_{-1}^1 \tilde{\varphi}_1(X) \tilde{\varphi}_1(X) \frac{h}{2} dX \\ &= \int_{-1}^1 \frac{1}{2}(1 + X) \frac{1}{2}(1 + X) \frac{h}{2} dX = \frac{h}{8} \int_{-1}^1 (1 + X)^2 dX = \frac{h}{3}\end{aligned}\quad (16)$$

## Całkowanie po elemencie unormowanym - wektor prawej strony

$$\begin{aligned}\tilde{b}_0^{(e)} &= \int_{-1}^1 f(x(X)) \tilde{\varphi}_0(X) \frac{h}{2} dX \\&= \int_{-1}^1 (x_m + \frac{1}{2}hX)(1 - (x_m + \frac{1}{2}hX)) \frac{1}{2}(1 - X) \frac{h}{2} dX \\&= -\frac{1}{24}h^3 + \frac{1}{6}h^2x_m - \frac{1}{12}h^2 - \frac{1}{2}hx_m^2 + \frac{1}{2}hx_m\end{aligned}\quad (17)$$

$$\begin{aligned}\tilde{b}_1^{(e)} &= \int_{-1}^1 f(x(X)) \tilde{\varphi}_1(X) \frac{h}{2} dX \\&= \int_{-1}^1 (x_m + \frac{1}{2}hX)(1 - (x_m + \frac{1}{2}hX)) \frac{1}{2}(1 + X) \frac{h}{2} dX \\&= -\frac{1}{24}h^3 - \frac{1}{6}h^2x_m + \frac{1}{12}h^2 - \frac{1}{2}hx_m^2 + \frac{1}{2}hx_m\end{aligned}\quad (18)$$

$x_m$ : środek elementu

# Obliczenia symboliczne zamiast żmudnego liczenia na kartce...

```
>>> import sympy as sym
>>> x, x_m, h, X = sym.symbols('x x_m h X')
>>> sym.integrate(h/8*(1-X)**2, (X, -1, 1))
h/3
>>> sym.integrate(h/8*(1+X)*(1-X), (X, -1, 1))
h/6
>>> x = x_m + h/2*X
>>> b_0 = sym.integrate(h/4*x*(1-x)*(1-X), (X, -1, 1))
>>> print b_0
-h**3/24 + h**2*x_m/6 - h**2/12 - h*x_m**2/2 + h*x_m/2
```

- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja**
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

- Funkcje przedstawione na kolejnych slajdach znajdują się w module `fe_approx1D.py`
- Przedstawione funkcje działają w trybie symbolicznym, jak i numerycznym
- Kod zawiera wszystkie kroki obliczeń elementami skończonymi.

# Generowanie funkcji bazowych na przedziale unormowanym

Niech  $\tilde{\varphi}_r(X)$  będzie wielomianem Lagrange'a stopnia d:

```
import sympy as sym
import numpy as np

def phi_r(r, X, d):
    if isinstance(X, sym.Symbol):
        h = sym.Rational(1, d) # node spacing
        nodes = [2*i*h - 1 for i in range(d+1)]
    else:
        # assume X is numeric: use floats for nodes
        nodes = np.linspace(-1, 1, d+1)
    return Lagrange_polynomial(X, r, nodes)

def Lagrange_polynomial(x, i, points):
    p = 1
    for k in range(len(points)):
        if k != i:
            p *= (x - points[k]) / (points[i] - points[k])
    return p

def basis(d=1):
    """Return the complete basis."""
    X = sym.Symbol('X')
    phi = [phi_r(r, X, d) for r in range(d+1)]
    return phi
```

# Obliczanie współczynników macierzy

```
def element_matrix(phi, Omega_e, symbolic=True):
    n = len(phi)
    A_e = sym.zeros((n, n))
    X = sym.Symbol('X')
    if symbolic:
        h = sym.Symbol('h')
    else:
        h = Omega_e[1] - Omega_e[0]
    detJ = h/2 #  $dx/dX$ 
    for r in range(n):
        for s in range(r, n):
            A_e[r,s] = sym.integrate(phi[r]*phi[s]*detJ, (X, -1, 1))
            A_e[s,r] = A_e[r,s]
    return A_e
```

## Przykład: Obliczenia macierzy współczynników: symbolicznie vs numerycznie

```
>>> from fe_approx1D import *
>>> phi = basis(d=1)
>>> phi
[1/2 - X/2, 1/2 + X/2]
>>> element_matrix(phi, Omega_e=[0.1, 0.2], symbolic=True)
[h/3, h/6]
[h/6, h/3]
>>> element_matrix(phi, Omega_e=[0.1, 0.2], symbolic=False)
[0.03333333333333333, 0.01666666666666667]
[0.01666666666666667, 0.03333333333333333]
```



# Obliczenia współczynników wektora prawej strony

```
def element_vector(f, phi, Omega_e, symbolic=True):
    n = len(phi)
    b_e = sym.zeros((n, 1))
    # Make f a function of X
    X = sym.Symbol('X')
    if symbolic:
        h = sym.Symbol('h')
    else:
        h = Omega_e[1] - Omega_e[0]
    x = (Omega_e[0] + Omega_e[1])/2 + h/2*X # mapping
    f = f.subs('x', x) # substitute mapping formula for x
    detJ = h/2 # dx/dX
    for r in range(n):
        b_e[r] = sym.integrate(f*phi[r]*detJ, (X, -1, 1))
    return b_e
```

Zwróć uwagę na `f.subs('x', x)` -> podstawienie  $x(X)$  za  $x$  w formule na  $f$  (od teraz  $f$  jest funkcją  $f(X)$ )

# Powrót do całkowania numerycznego w razie niepowodzenia całkowania symbolicznego $\int f \tilde{\varphi}_r dx$

- Macierz lewej strony: tylko wielomiany  $\rightarrow$  sympy zawsze da radę
- Wektor prawej strony: całkowanie  $\int f \tilde{\varphi} dx$  może się nie powieść (sympy zwróci obiekt typu `Integral` zamiast liczby)

```
def element_vector(f, phi, Omega_e, symbolic=True):
    ...
    I = sym.integrate(f*phi[r]*detJ, (X, -1, 1)) # try...
    if isinstance(I, sym.Integral):
        h = Omega_e[1] - Omega_e[0] # Ensure h is numerical
        detJ = h/2
        integrand = sym.lambdify([X], f*phi[r]*detJ)
        I = sym.mpmath.quad(integrand, [-1, 1])
    b_e[r] = I
    ...
```

# Assembling URL i rozwiązanie

```
def assemble(nodes, elements, phi, f, symbolic=True):
    N_n, N_e = len(nodes), len(elements)
    zeros = sym.zeros if symbolic else np.zeros
    A = zeros((N_n, N_n))
    b = zeros((N_n, 1))
    for e in range(N_e):
        Omega_e = [nodes[elements[e][0]], nodes[elements[e][-1]]]

        A_e = element_matrix(phi, Omega_e, symbolic)
        b_e = element_vector(f, phi, Omega_e, symbolic)

        for r in range(len(elements[e])):
            for s in range(len(elements[e])):
                A[elements[e][r], elements[e][s]] += A_e[r, s]
            b[elements[e][r]] += b_e[r]
    return A, b
```

# Rozwiązanie URL

```
if symbolic:
    c = A.LUsolve(b)           # sympy arrays, symbolic Gaussian elim.
else:
    c = np.linalg.solve(A, b) # numpy arrays, numerical solve
```

Uwaga: obliczanie współczynników macierzy A, b oraz rozwiązanie URL `A.LUsolve(b)` może być baaardzo czasochłonne...

## Przykład: generowanie macierzy symbolicznie

```
>>> h, x = sym.symbols('h x')
>>> nodes = [0, h, 2*h]
>>> elements = [[0, 1], [1, 2]]
>>> phi = basis(d=1)
>>> f = x*(1-x)
>>> A, b = assemble(nodes, elements, phi, f, symbolic=True)
>>> A
[h/3,    h/6,    0]
[h/6, 2*h/3, h/6]
[ 0,    h/6, h/3]
>>> b
[      h**2/6 - h**3/12]
[      h**2 - 7*h**3/6]
[5*h**2/6 - 17*h**3/12]
>>> c = A.LUsolve(b)
>>> c
[                                     h**2/6]
[12*(7*h**2/12 - 35*h**3/72)/(7*h)]
[ 7*(4*h**2/7 - 23*h**3/21)/(2*h)]
```

## Przykład: generowanie macierzy numerycznie

```
>>> nodes = [0, 0.5, 1]
>>> elements = [[0, 1], [1, 2]]
>>> phi = basis(d=1)
>>> x = sym.Symbol('x')
>>> f = x*(1-x)
>>> A, b = assemble(nodes, elements, phi, f, symbolic=False)
>>> A
[ 0.1666666666666667, 0.0833333333333333, 0]
[0.0833333333333333, 0.3333333333333333, 0.0833333333333333]
[ 0, 0.0833333333333333, 0.1666666666666667]
>>> b
[ 0.03125]
[0.1041666666666667]
[ 0.03125]
>>> c = A.LUsolve(b)
>>> c
[0.0416666666666666]
[ 0.291666666666667]
[0.0416666666666666]
```

# Struktura macierzy współczynników

```
>>> d=1; N_e=8; Omega=[0,1]  # 8 linear elements on [0,1]
>>> phi = basis(d)
>>> f = x*(1-x)
>>> nodes, elements = mesh_symbolic(N_e, d, Omega)
>>> A, b = assemble(nodes, elements, phi, f, symbolic=True)
>>> A
[h/3,    h/6,    0,    0,    0,    0,    0,    0,    0]
[h/6, 2*h/3,    h/6,    0,    0,    0,    0,    0,    0]
[ 0,    h/6, 2*h/3,    h/6,    0,    0,    0,    0,    0]
[ 0,    0,    h/6, 2*h/3,    h/6,    0,    0,    0,    0]
[ 0,    0,    0,    h/6, 2*h/3,    h/6,    0,    0,    0]
[ 0,    0,    0,    0,    h/6, 2*h/3,    h/6,    0,    0]
[ 0,    0,    0,    0,    0,    h/6, 2*h/3,    h/6,    0]
[ 0,    0,    0,    0,    0,    0,    h/6, 2*h/3, h/6]
[ 0,    0,    0,    0,    0,    0,    0,    h/6, h/3]
```

Uwaga (zadanie domowe): Wykonaj obliczenia na kartce papieru w celu potwierdzenia wartości poszczególnych elementów powyższej macierzy (pomocne w zrozumieniu materiału).

# Wynik w przypadku ogólnym ( $N$ jednakowych elementów)

- Macierz rzadka -> większość współczynników to zera
- Przykład dla elementów typu P1, siatka regularna

$$A = \frac{h}{6} \begin{pmatrix} 2 & 1 & 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 \\ 1 & 4 & 1 & \ddots & & & & & \vdots \\ 0 & 1 & 4 & 1 & \ddots & & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & & \ddots & \ddots & 0 & & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & & 0 & 1 & 4 & 1 & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & & & & & \ddots & 1 & 4 & 1 \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

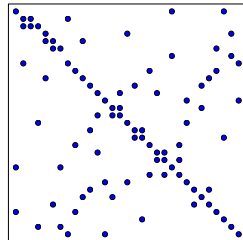
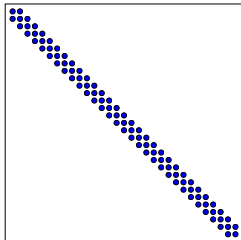


## Macierz rzadka dla elementów typu P2 (siatka regularna)

$$A = \frac{h}{30} \begin{pmatrix} 4 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 16 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 8 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 16 & 2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 2 & 8 & 2 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 16 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 8 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 16 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & 4 \end{pmatrix}$$

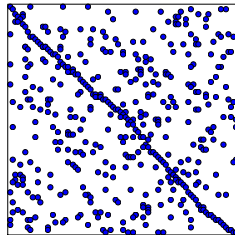
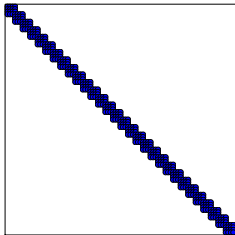
# Macierz rzadka dla siatek regularnych/indeksowanych losowo dla elementów P1

- Po lewej: węzły i elementy indeksowane od lewej do prawej
- Po prawej: węzły i elementy indeksowane "losowo"



# Macierz rzadka dla siatek regularnych/indeksowanych losowo dla elementów P3

- Po lewej: węzły i elementy indeksowane od lewej do prawej
- Po prawej: węzły i elementy indeksowane "losowo"



Postać specyficznych macierzy  $A_{i,j}$ :

- Elementy P1: 3 niezerowe elementy w wierszu
- Elementy P2: 5 niezerowe elementy w wierszu
- Elementy P3: 7 niezerowe elementy w wierszu

Wskazówki:

- Należy używać specjalne techniki przechowywania takich macierzy w pamięci i specjalnych solverów dla macierzy rzadkich
- W Pythonie: pakiet `scipy.sparse`

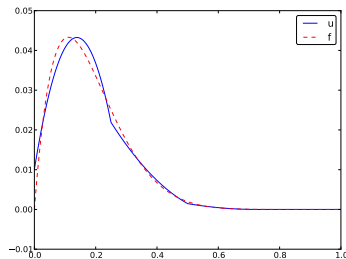
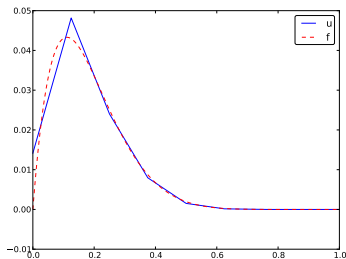
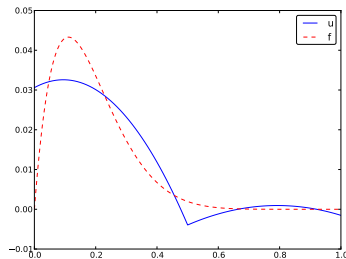
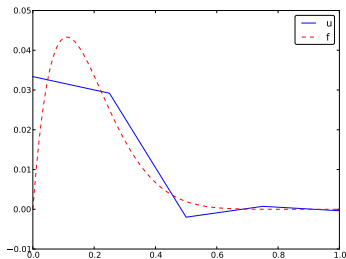
# Przykład: przybliżenie funkcji $f \sim x^9$ elementami różnego typu; kod

Zadanie: Porównać rozwiązanie zadania przybliżenia funkcji  $f(x)$  przy pomocy siatki  $N_e$  elementów skończonych o funkcjach bazowych rzędu  $d$ .

```
import sympy as sym
from fe_approx1D import approximate
x = sym.Symbol('x')

approximate(f=x*(1-x)**8, symbolic=False, d=1, N_e=4)
approximate(f=x*(1-x)**8, symbolic=False, d=2, N_e=2)
approximate(f=x*(1-x)**8, symbolic=False, d=1, N_e=8)
approximate(f=x*(1-x)**8, symbolic=False, d=2, N_e=4)
```

# Przykład: przybliżenie funkcji $f \sim x^9$ elementami różnego typu; rysunki



- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych**
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

# Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych

Najczęstsza interpretacja:

- *Węzły*: punkty potrzebne do zdefiniowania  $\varphi_i$  i obliczania wartości  $u$  (wymagane do geometrii i aproksymacji funkcji)
- *Elementy*: podobszary (zawierające kilka węzłów)

Problem:

- węzły na brzegu potrzebne przy warunkach brzegowych, a nie zawsze tak musi być dla szczególnych rodzajów interpolacji (np. elementy stałe)
- Trzeba wymyśleć coś lepszego...



# Uogólnienie koncepcji elementu skończonego (komórki, wierzchołki, węzły, stopnie swobody)

- Rozdzielenie aproksymacji geometrii (obszaru) od aproksymacji funkcji "nad" obszarem
- Nowe pojęcia: *komórka* (ang. cell) – podobszar, element, kawałek obszaru
- Komórka zbudowana jest z *wierzchołków* (ang. vertices <- vertex) – (krańców przedziału w 1D)
- *Węzły* (ang. nodes) p- punkty, w których należy wyznaczyć wartość poszukiwanej funkcji (nie muszą pokrywać się z wierzchołkami!, ale mogą...)
- *Stopnie swobody* (ang. degrees of freedom) – wielkości reprezentowane przez  $c_j$  (niewiadome w URL) -> najczęściej: wartości funkcji w węźle  $\sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \varphi_j(x_i) = c_i$

wierzchołki -> komórki -> interpolacja geometrii

węzły, stopnie swobody -> interpolacja funkcji

# Pojęcie elementu skończonego

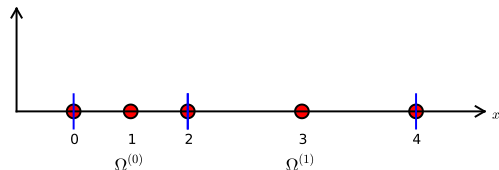
- 1 *komórka odniesienia* z unormowanym, lokalnym układem współrzędnych
- 2 zbiór *funkcji bazowych*  $\tilde{\varphi}_r$  dla komórki
- 3 zbiór *stopni swobody* (t.j. wartości funkcji), jednoznacznie wyznaczający funkcje bazowe, dobrane tak aby  $\tilde{\varphi}_r = 1$  dla  $r$ -tego stopnia swobody oraz  $\tilde{\varphi}_r = 0$  dla wszystkich pozostałych stopni swobody
- 4 odwzorowanie (ang. mapping) pomiędzy lokalną a globalną indeksacją (transformacja numeracji) stopni swobody (*odwzorowanie dof – dof map*)
- 5 odwzorowanie komórki unormowanej na komórkę rzeczywistego obszaru (w 1D:  $[-1, 1] \Rightarrow [x_L, x_R]$ )

# Struktury danych: vertices, cells, dof\_map

- Współrzędne wierzchołków komórek: vertices (równoważne strukturze nodes dla elementów P1)
- Wierzchołki dla elementów (komórek): cells[e][r] numer globalny dla wierzchołka r elementu e (równoważne strukturze elements dla elementów typu P1)
- dof\_map[e,r] odwzorowanie lokalnego indeksu stopnia swobody r elementu e na number globalny (równoważne strukturze elements dla elementów typu P $d$ )

W trakcie assemblingu należy skorzystać ze struktury dof\_map:

```
A[dof_map[e][r], dof_map[e][s]] += A_e[r,s]  
b[dof_map[e][r]] += b_e[r]
```



```
vertices = [0, 0.4, 1]  
cells = [[0, 1], [1, 2]]  
dof_map = [[0, 1, 2], [2, 3, 4]]
```

## Przykład: elementy P0

Przykład: Ta sama siatka, ale  $u$  to funkcja stała na każdej komórce (przedziałami stała) -> elementy typu P0.

Te same struktury `vertices` i `cells`, ale dodatkowo

```
dof_map = [[0], [1]]
```

Można traktować te elementy jak elementy z interpolacją opartą na węźle znajdującym się pośrodku elementu.

**Uwaga:**

Od tej pory będziemy wykorzystywać struktury `cells`, `vertices`, i `dof_map`.

# Szkielet programu

```
# Use modified fe_approx1D module
from fe_approx1D_numint import *

x = sym.Symbol('x')
f = x*(1 - x)

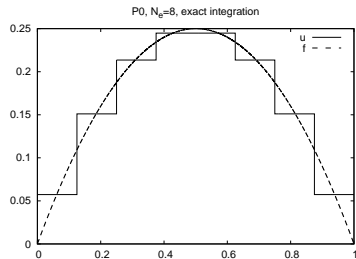
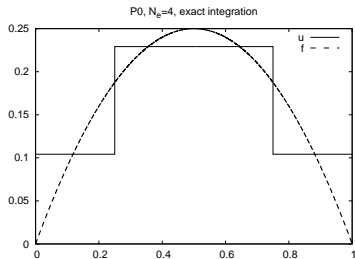
N_e = 10
# Create mesh with P3 (cubic) elements
vertices, cells, dof_map = mesh_uniform(N_e, d=3, Omega=[0,1])

# Create basis functions on the mesh
phi = [basis(len(dof_map[e])-1) for e in range(N_e)]

# Create linear system and solve it
A, b = assemble(vertices, cells, dof_map, phi, f)
c = np.linalg.solve(A, b)

# Make very fine mesh and sample u(x) on this mesh for plotting
x_u, u = u_glob(c, vertices, cells, dof_map,
                 resolution_per_element=51)
plot(x_u, u)
```

# Przybliżenie paraboli elementami P0



Funkcja `approximate` "opakowuje" polecenia z poprzedniego slajdu:

```
from fe_approx1D_numint import *  
x=sym.Symbol("x")  
for N_e in 4, 8:  
    approximate(x*(1-x), d=0, N_e=N_e, Omega=[0,1])
```

# Obliczanie błędów aproksymacji; uwagi ogólne

Błąd jako funkcja:

$$e(x) = f(x) - u(x)$$

Błąd – dyskretna wartość -> normy:

$$L^2 \text{ error: } \|e\|_{L^2} = \left( \int_{\Omega} e^2 dx \right)^{1/2}$$

Szacowanie całki:

- dokładne, analityczne (symboliczne) - nieuniwersalne -> kwadratury
- odpowiednio dokładne spróbkowanie  $u(x)$  w wielu punktach każdego elementu (np. poprzez wywołanie `u_glob`, które zwróci  $x$  i  $u$ ), a następnie
- scałkowanie metodą trapezów
- Uwaga! Ważne! Całka powinna być policzona dokładnie "po elementach" (zmiennosć funkcji  $f$ )

# Obliczanie błędów aproksymacji; szczegóły

## Uwaga

Ponieważ elementy mogą być różnych rozmiarów (długości) siatka dyskretna może być niejednorodna, (ponadto powtórzone punkty na granicach elementów, widziane z perspektywy dwóch sąsiadujących elementów)

->

potrzebna prymitywna implementacja wzoru trapezów:

$$\int_{\Omega} g(x) dx \approx \sum_{j=0}^{n-1} \frac{1}{2} (g(x_j) + g(x_{j+1})) (x_{j+1} - x_j)$$

```
# Given c, compute x and u values on a very fine mesh
x, u = u_glob(c, vertices, cells, dof_map,
              resolution_per_element=101)
# Compute the error on the very fine mesh
e = f(x) - u
e2 = e**2
# Vectorized Trapezoidal rule
E = np.sqrt(0.5*np.sum((e2[:-1] + e2[1:]))*(x[1:] - x[:-1]))
```



## Zależność błędu od $h$ i $d$

Teoria i eksperymenty pokazują, że aplikacja MNK czy metody Galerkin dla elementów skończonych typu  $P_d$  o tej samej długości  $h$  daje błąd:

$$\|e\|_{L^2} = C |f^{d+1}| h^{d+1}$$

gdzie  $C$  zależy od  $d$  i  $\Omega = [0, L]$  ale nie zależy od  $h$ , oraz

$$|f^{d+1}|^2 = \int_0^L \left( \frac{d^{d+1} f}{dx^{d+1}} \right)^2 dx$$

- Czy da się skonstruować  $\varphi_i(x)$  z ciągłą pochodną? Tak!

Niech dana będzie unormowana komórka  $[-1, 1]$  z dwoma węzłami  $X = -1$  i  $X = 1$ . Stopnie swobody:

- 0: wartość funkcji w  $X = -1$
- 1: wartość pierwszej pochodnej w  $X = -1$
- 2: wartość funkcji w  $X = 1$
- 3: wartość pierwszej pochodnej w  $X = 1$

Uwzględnienie wartości pochodnych zadanej funkcji w węzłach jako stopni swobody zapewnia kontrolę ciągłości pochodnej.

4 ograniczenia na  $\tilde{\varphi}_r$  (1 dla stopnia swobody  $r$ , 0 dla pozostałych):

- $\tilde{\varphi}_0(X_{(0)}) = 1, \tilde{\varphi}_0(X_{(1)}) = 0, \tilde{\varphi}'_0(X_{(0)}) = 0, \tilde{\varphi}'_0(X_{(1)}) = 0$
- $\tilde{\varphi}'_1(X_{(0)}) = 1, \tilde{\varphi}'_1(X_{(1)}) = 0, \tilde{\varphi}_1(X_{(0)}) = 0, \tilde{\varphi}_1(X_{(1)}) = 0$
- $\tilde{\varphi}_2(X_{(1)}) = 1, \tilde{\varphi}_2(X_{(0)}) = 0, \tilde{\varphi}'_2(X_{(0)}) = 0, \tilde{\varphi}'_2(X_{(1)}) = 0$
- $\tilde{\varphi}'_3(X_{(1)}) = 1, \tilde{\varphi}'_3(X_{(0)}) = 0, \tilde{\varphi}_3(X_{(0)}) = 0, \tilde{\varphi}_3(X_{(1)}) = 0$

Cztery układy równań liniowych z 4 niewiadomymi - współczynnikami wielomianów 3 stopnia.

$$\tilde{\varphi}_0(X) = 1 - \frac{3}{4}(X+1)^2 + \frac{1}{4}(X+1)^3 \quad (19)$$

$$\tilde{\varphi}_1(X) = -(X+1)\left(1 - \frac{1}{2}(X+1)\right)^2 \quad (20)$$

$$\tilde{\varphi}_2(X) = \frac{3}{4}(X+1)^2 - \frac{1}{2}(X+1)^3 \quad (21)$$

$$\tilde{\varphi}_3(X) = -\frac{1}{2}(X+1)\left(\frac{1}{2}(X+1)^2 - (X+1)\right) \quad (22)$$

$$(23)$$

# Kubiczne wielomiany Hermite'a - sprawdzenie

```
# definition of the interval ends
```

```
x = np.array([-1, 1])
```

```
C = [] # list of polynomials stored as coefficients
```

```
B = [] # list of basis functions
```

```
dB = [] # list of the derivatives of basis functions
```

```
for k in np.arange(0,4):
```

```
    A = np.array( [[ x[0]**3, x[0]**2, x[0], 1 ],  
                  [ 3*x[0]**2, 2*x[0], 1, 0 ],  
                  [ x[1]**3, x[1]**2, x[1], 1 ],  
                  [ 3*x[1]**2, 2*x[1], 1, 0 ]])
```

```
b = np.zeros( (4,1) ); b[k] = 1
```

```
c = np.linalg.solve(A, b); C.append( c )
```

```
B.append( lambda x: C[k][0,0] * x**3 + C[k][1,0] * x**2 + C[k][2,0] * x + C[k][3,0] )
```

```
dB.append( lambda x: 3* C[k][0,0] * x**2 + 2*C[k][1,0] * x + C[k][2,0] )
```

# Kubiczne wielomiany Hermite'a - sprawdzenie

```
# Check numerically that resulting cubic polynomial
# fulfills imposed requirements
A = [1,      1,      2,      1]      # basis function coefficients
#      U(x[0])   dU(x[0]) U(x[1]) dU(x[1])

xx = np.arange(-1,1, 0.001)
U = np.zeros(xx.shape)

for k in np.arange(0,4):
    U = U + A[k] * B[k](xx)

# numerical approximation of the derivatives at the ends of the interval
dl = (U[1]-U[0])/(xx[1]-xx[0])
dr = (U[-1]-U[-2])/(xx[-1]-xx[-2])

numericalApproximationOfA = [ U[0], dl, U[-1], dr]

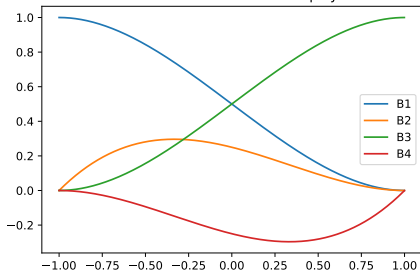
print(numericalApproximationOfA)
```

Wynik działania skryptu:

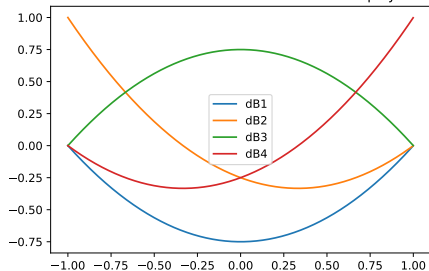
```
[1.0, 0.9992502500000269, 1.999000749750002, 0.9977517500000526]
```

# Kubiczne wielomiany Hermite'a - wyniki

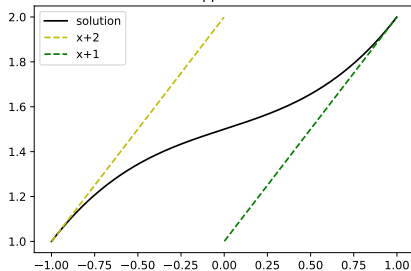
Basis functions for cubic Hermite polynomial



Derivatives of basis functions for cubic Hermite polynomial



Final approximation



- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne**
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D



- $\int_{\Omega} f \varphi_i dx$  - konieczność całkowania numerycznego
- Współczynniki macierzy lewej strony - zwykle również numerycznie (bo wygodnie)

$$\int_{-1}^1 g(X) dX \approx \sum_{j=0}^M w_j g(\bar{X}_j),$$

gdzie

- $\bar{X}_j$  to węzły kwadratury
- $w_j$  – wagi kwadratury

Różne metody -> różny wybór węzłów i wag

(ang. midpoint rule) – metoda punktu środkowego

Najprostsza metoda

$$\int_{-1}^1 g(X) dX \approx 2g(0), \quad \bar{X}_0 = 0, \quad w_0 = 2,$$

Dokładna dla funkcji podcałkowych będących wielomianami 1. stopnia

# Metody Newtona-Cotesa

- Idea: węzły kwadratury równomiernie rozmieszczone na  $[-1, 1]$
- Węzły kwadratury często pokrywają się węzłami siatki

Wzór trapezów:

$$\int_{-1}^1 g(X) dX \approx g(-1) + g(1), \quad \bar{X}_0 = -1, \bar{X}_1 = 1, w_0 = w_1 = 1,$$

Wzór Simpsona (parabol):

$$\int_{-1}^1 g(X) dX \approx \frac{1}{3} (g(-1) + 4g(0) + g(1)),$$

gdzie

$$\bar{X}_0 = -1, \bar{X}_1 = 0, \bar{X}_2 = 1, w_0 = w_2 = \frac{1}{3}, w_1 = \frac{4}{3}$$

## Metoda Gaussa-Legendre'a

- optymalne położenie węzłów kwadratury -> wyższa dokładność
- Kwadratury Gaussa-Legendre'a -> dobranie położenia węzłów oraz wag tak, aby całkować z jak najlepszą dokładnością

$$M = 1: \quad \bar{X}_0 = -\frac{1}{\sqrt{3}}, \quad \bar{X}_1 = \frac{1}{\sqrt{3}}, \quad w_0 = w_1 = 1 \quad (24)$$

$$M = 2: \quad \bar{X}_0 = -\sqrt{\frac{3}{5}}, \quad \bar{X}_1 = 0, \quad \bar{X}_2 = \sqrt{\frac{3}{5}}, \quad w_0 = w_2 = \frac{5}{9}, \quad w_1 = \frac{8}{9} \quad (25)$$

- $M = 1$ : dokładna dla wielomianów 3. stopnia
- $M = 2$ : dokładna dla wielomianów 5. stopnia
- W ogólności,  $M$ -punktowy wzór Gaussa-Legendre'a jest dokładny dla wielomianów stopnia  $2M + 1$ .

Plik 'numint.py' zawiera zbiór węzłów i wag dla metody Gaussa-Legendre'a.

- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D**
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D

## Rozwinięcie podejścia z 1D

Rozwiązania i algorytmy przedstawione dla aproksymacji funkcji  $f(x)$  w 1D da się rozwinąć i "przenieść" na przypadki funkcji  $f(x, y)$  w 2D i  $f(x, y, z)$  w 3D. Ogólne wzory pozostają takie same.

# Krótkie omówienie zagadnienia w 2D

Iloczyn skalarny w 2D:

$$(f, g) = \int_{\Omega} f(x, y)g(x, y)dx dy$$

Zastosowanie MNK lub metody Galerkina da URL:

$$\sum_{j \in \mathcal{I}_s} A_{i,j} c_j = b_i, \quad i \in \mathcal{I}_s$$

$$A_{i,j} = (\psi_i, \psi_j)$$

$$b_i = (f, \psi_i)$$

Problem: Jak skonstruować dwuwymiarowe funkcje bazowe  $\psi_i(x, y)$ ?



# Funkcje bazowe 2D jako iloczyn tensorowy funkcji 1D

Korzystając z funkcji bazowych 1D zmiennej  $x$  oraz funkcji bazowych 1D zmiennej  $y$ :

$$V_x = \text{span}\{\hat{\psi}_0(x), \dots, \hat{\psi}_{N_x}(x)\} \quad (26)$$

$$V_y = \text{span}\{\hat{\psi}_0(y), \dots, \hat{\psi}_{N_y}(y)\} \quad (27)$$

Przestrzeń wektorowa 2D może być zdefiniowana jako *iloczyn tensorowy*  $V = V_x \otimes V_y$  z funkcjami bazowymi:

$$\psi_{p,q}(x, y) = \hat{\psi}_p(x) \hat{\psi}_q(y) \quad p \in \mathcal{I}_x, q \in \mathcal{I}_y.$$

# Iloczyn tensorowy

Niech dane będą dwa wektory  $a = (a_0, \dots, a_M)$  i  $b = (b_0, \dots, b_N)$ .  
Ich *zewnątrznym iloczynem tensorowym* (*iloczynem diadycznym* jeśli  $N = M$ ) jest  $p = a \otimes b$  zdefiniowane jako:

$$p_{i,j} = a_i b_j, \quad i = 0, \dots, M, \quad j = 0, \dots, N.$$

Uwaga:  $p$  to macierz/tablica dwuwymiarowa

Przykład: baza 2D jako iloczyn tensorowy przestrzeni 1D:

$$\psi_{p,q}(x,y) = \hat{\psi}_p(x) \hat{\psi}_q(y), \quad p \in \mathcal{I}_x, q \in \mathcal{I}_y$$

*iloczyn tensorowy macierzy* (dowolnych wymiarów) ->

*iloczyn tensorowy wektorów* (dowolnych wymiarów) ->

*iloczyn diadyczny* (tego samego wymiaru)

tensor

# Równoważność notacji z dwoma lub jednym indeksem

Baza przestrzeni 2D wymaga dwóch indeksów (i podwójnego sumowania) :

$$u = \sum_{p \in \mathcal{I}_x} \sum_{q \in \mathcal{I}_y} c_{p,q} \psi_{p,q}(x, y)$$

Lub tylko jednego indeksu

$$u = \sum_{j \in \mathcal{I}_s} c_j \psi_j(x, y)$$

jeśli posiadamy odwzorowanie  $(p, q) \rightarrow i$ :

$$\psi_i(x, y) = \hat{\psi}_p(x) \hat{\psi}_q(y), \quad i = p(N_y + 1) + q \text{ or } i = q(N_x + 1) + p$$

Dla dwuelementowej bazy 1D

$$\{1, x\}$$

iloczyn tensorowy (wszystkie kombinacje) generuje bazę przestrzeni 2D:

$$\psi_{0,0} = 1, \quad \psi_{1,0} = x, \quad \psi_{0,1} = y, \quad \psi_{1,1} = xy$$

W notacji jednoindeksowej:

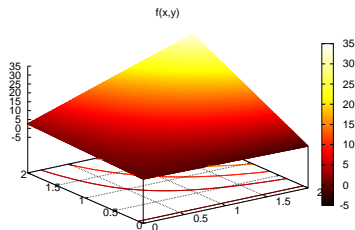
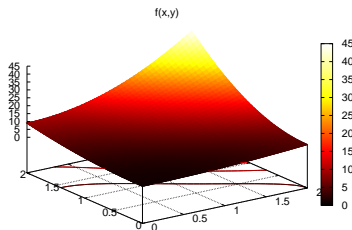
$$\psi_0 = 1, \quad \psi_1 = x, \quad \psi_2 = y, \quad \psi_3 = xy$$

# Przykładowa baza przestrzeni 2D; zastosowanie

$$\psi_0 = 1, \quad \psi_1 = x, \quad \psi_2 = y, \quad \psi_3 = xy$$

$$\int_0^{L_y} \int_0^{L_x} \left\{ \begin{bmatrix} 1 \cdot 1 & 1 \cdot x & 1 \cdot y & 1 \cdot xy \\ x \cdot 1 & x \cdot x & x \cdot y & x \cdot xy \\ y \cdot 1 & y \cdot x & y \cdot y & y \cdot xy \\ xy \cdot 1 & xy \cdot x & xy \cdot y & xy \cdot xy \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_0 \\ c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{bmatrix} \right\} = \begin{bmatrix} 1 \cdot f(x, y) \\ x \cdot f(x, y) \\ y \cdot f(x, y) \\ xy \cdot f(x, y) \end{bmatrix}$$

Funkcja aproksymowana (kwadratowa)  $f(x, y) = (1 + x^2)(1 + 2y^2)$   
(po lewej), funkcja aproksymująca (biliniowa)  $u$  (po prawej) ( $x^2y^2$   
vs  $xy$ ):



Zmiany w kodzie w stosunku do wersji 1D (`approx1D.py`):

- $\Omega = [[0, L_x], [0, L_y]]$
- Całkowanie symboliczne w 2D
- Generowanie funkcji bazowych 2D (jako iloczynów tensorowych)

# Implementacja 2D: całkowanie

```
import sympy as sym

integrand = psi[i]*psi[j]
I = sym.integrate(integrand,
                  (x, Omega[0][0], Omega[0][1]),
                  (y, Omega[1][0], Omega[1][1]))

# Fall back on numerical integration if symbolic integration
# was unsuccessful
if isinstance(I, sym.Integral):
    integrand = sym.lambdify([x,y], integrand)
    I = sym.mpmath.quad(integrand,
                        [Omega[0][0], Omega[0][1]],
                        [Omega[1][0], Omega[1][1]])
```

# Implementacja 2D: funkcje bazowe

Iloczyn tensorowy bazy potęgowej  $x^i$  (bazy Taylora):

```
def taylor(x, y, Nx, Ny):  
    return [x**i*y**j for i in range(Nx+1) for j in range(Ny+1)]
```

Iloczyn tensorowy bazy sinusoidalnej  $\sin((i+1)\pi x)$ :

```
def sines(x, y, Nx, Ny):  
    return [sym.sin(sym.pi*(i+1)*x)*sym.sin(sym.pi*(j+1)*y)  
            for i in range(Nx+1) for j in range(Ny+1)]
```

Cały kod w approx2D.py.



$$f(x, y) = (1 + x^2)(1 + 2y^2)$$

```
>>> from approx2D import *
>>> f = (1+x**2)*(1+2*y**2)
>>> psi = taylor(x, y, 1, 1)
>>> Omega = [[0, 2], [0, 2]]
>>> u, c = least_squares(f, psi, Omega)
>>> print u
8*x*y - 2*x/3 + 4*y/3 - 1/9
>>> print sym.expand(f)
2*x**2*y**2 + x**2 + 2*y**2 + 1
```

## Implementacja 2D: przykład zastosowanie bazy umożliwiającej konstrukcję rozwiązania dokładnego

Dodajemy funkcje bazowe o wyższych potęgach tak, aby  $f \in V$ .  
Spodziewany wynik:  $u = f$

```
>>> psi = taylor(x, y, 2, 2)
>>> u, c = least_squares(f, psi, Omega)
>>> print u
2*x**2*y**2 + x**2 + 2*y**2 + 1
>>> print u-f
0
```

# Uogólnienie do zagadnień 3D

Kluczowa idea:

$$V = V_x \otimes V_y \otimes V_z$$

Zastosowanie iloczynu tensorowego do wygenerowania bazy przestrzeni  $m$  wymiarowej

$$a^{(q)} = (a_0^{(q)}, \dots, a_{N_q}^{(q)}), \quad q = 0, \dots, m$$

$$p = a^{(0)} \otimes \dots \otimes a^{(m)}$$

$$p_{i_0, i_1, \dots, i_m} = a_{i_1}^{(0)} a_{i_1}^{(1)} \dots a_{i_m}^{(m)}$$

W szczególności dla 3D:

$$\psi_{p,q,r}(x,y,z) = \hat{\psi}_p(x) \hat{\psi}_q(y) \hat{\psi}_r(z)$$

$$u(x,y,z) = \sum_{p \in \mathcal{I}_x} \sum_{q \in \mathcal{I}_y} \sum_{r \in \mathcal{I}_z} c_{p,q,r} \psi_{p,q,r}(x,y,z)$$

- 1 Wstęp
- 2 Metoda elementów skończonych - wstęp
- 3 Aproksymacja w przestrzeniach wektorowych
- 4 Aproksymacja funkcji w przestrzeni funkcyjnej
- 5 Funkcje bazowe elementów skończonych
- 6 Generowanie URL
- 7 Generowanie macierzy globalnej - logika obliczeń
- 8 Transformacja współrzędnych globalnych do współrzędnych unormowanych
- 9 Implementacja
- 10 Ograniczenia zaprezentowanego podejścia elementów skończonych
- 11 Całkowanie numeryczne
- 12 Aproksymacja funkcji w 2D
- 13 Elementy skończone w 2D i 3D**

Zalety FEM w zastosowaniach 2D i 3D:

- łatwość aproksymowania skomplikowanych geometrii
- łatwość generowania wielomianów (funkcji bazowych) wyższych rzędów w celu zwiększenia dokładności aproksymacji funkcji

FEM w 1D: głównie dla celów dydaktycznych, debugowania

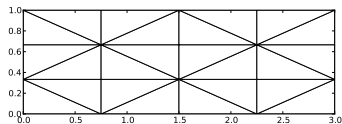
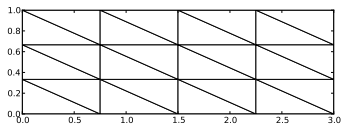
2D:

- trójkąty (triangles)
- czworokąty (quadrilaterals)

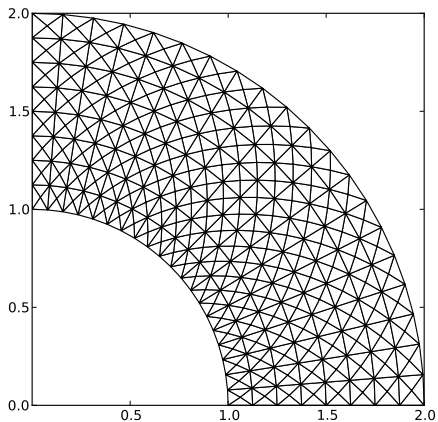
3D:

- czworościany (tetrahedra)
- sześćościany (hexahedra)

# Obszar prostokątny (2D) zbudowany z elementów typu P1

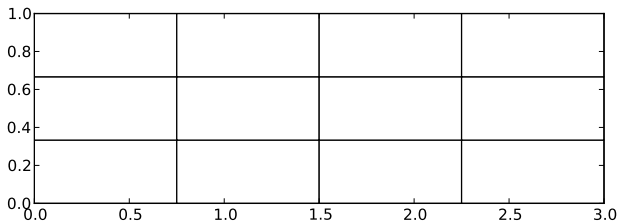


# Nieregularny obszar 2D zbudowany z elementów typu P1



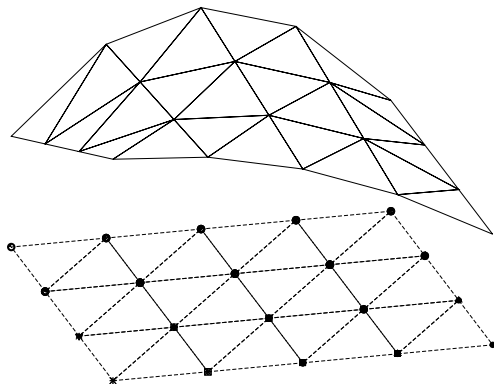


# Obszar prostokątny (2D) zbudowany z elementów typu Q1



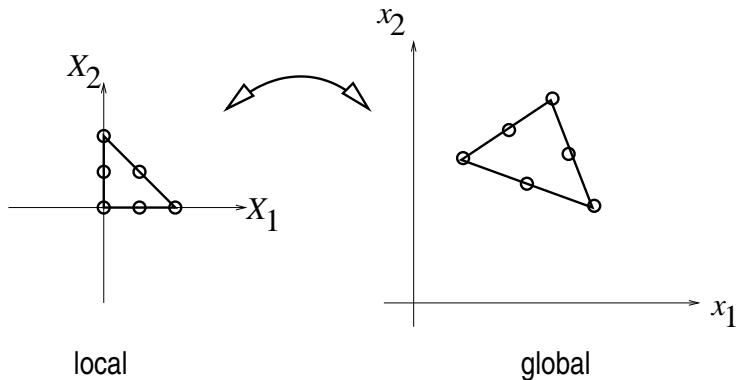
# Aproksymacja funkcji 2D na siatce elementów trójkątnych

Element trójkątny typu P1: aproksymacja  $u$  na każdym elemencie (komórce) funkcją liniową  $ax + by + c$



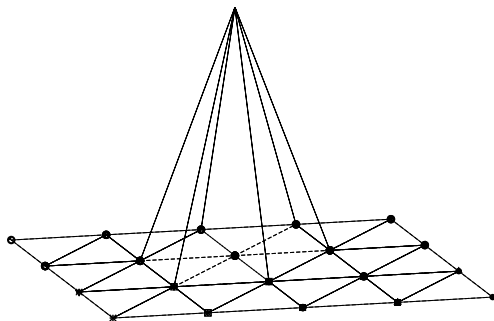
- Komórki = trójkąty
- Wierzchołki = wierzchołki komórek
- węzły = wierzchołki trójkąta
- Stopnie swobody = wartości funkcji w węzłach
- $\tilde{\varphi}_r(X, Y)$  jest funkcją liniową na komórce unormowanej
- $\varphi_i(x, y)$  jest odzorowaniem  $\tilde{\varphi}_r(X, Y)$  na komórce rzeczywistej

# Odwzorowanie liniowe elementu unormowanego na komórkę trójkątną



## $\varphi_i$ : funkcja-piramida

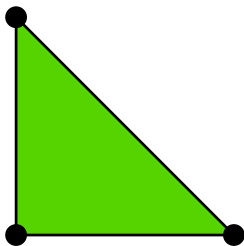
- $\varphi_i(x, y)$  – zmienność liniowa na poszczególnych komórkach
- $\varphi_i = 1$  w wierzchołku (węźle)  $i$ , 0 w pozostałych wierzchołkach (węźłach)



# Elementy macierzy i wektora prawej strony

- Jak w 1D, wkład pojedynczej komórki do macierzy globalnego URL ogranicza się do kilku wartości w macierzy i wektorze wyrazów wolnych
- $\varphi_i \varphi_j \neq 0$  wtedy i tylko wtedy gdy  $i$  oraz  $j$  są stopniami swobody (wierzchołkami/węzłami) na tym samym elemencie
- Lokalna macierz trójkątego elementu P1 to macierz o rozmiarach  $3 \times 3$

## Funkcje bazowe na unormowanym elemencie trójkątnym



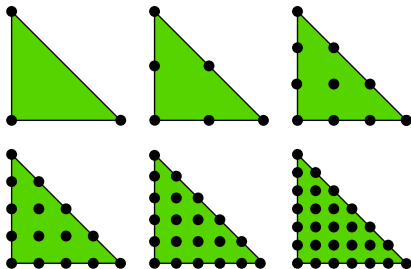
$$\tilde{\varphi}_0(X, Y) = 1 - X - Y \quad (28)$$

$$\tilde{\varphi}_1(X, Y) = X \quad (29)$$

$$\tilde{\varphi}_2(X, Y) = Y \quad (30)$$

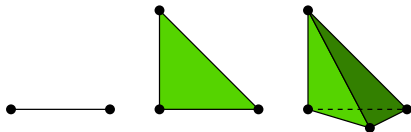
Funkcje bazowe  $\tilde{\varphi}_r$  wyższych stopni opierają się na większej liczbie węzłów (stopni swobody)

# Elementy trójkątne typu P1, P2, P3, P4, P5, P6 przestrzeni 2D

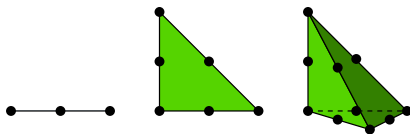




# Elementy P1 przestrzeni 1D, 2D i 3D



# Elementy P2 przestrzeni 1D, 2D i 3D



- Interval, triangle, tetrahedron: *sympleksy* (ang. *simplex* -> *\*simplices\*/\*simplexes\**)
- *ściana* (ang. *face*) – bok komórki (ścianka/krawędź/punkt)
- W czworoscianie również *krawędzie* (*edges*)

# Odwzorowanie afiniczne komórki unormowanej – wzór

Transformacja (Odwzorowanie) komórki we współrzędnych unormowanych

$$\mathbf{X} = (X, Y)$$

do komórki we współrzędnych globalnych:

$$\mathbf{x} = (x, y):$$

$$\mathbf{x} = \sum_r \tilde{\varphi}_r^{(1)}(\mathbf{X}) \mathbf{x}_{q(e,r)} \quad (31)$$

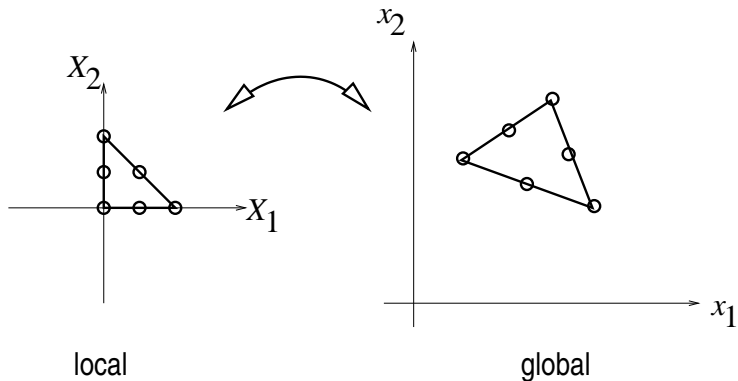
gdzie

- $r$  przebiega przez wszystkie wierzchołki komórki
- $\mathbf{x}_i$  to globalne współrzędne  $(x, y)$  wierzchołka  $i$
- $\tilde{\varphi}_r^{(1)}$  to funkcja bazowa typu P1

Odwzorowanie zachowuje liniowość ścian i krawędzi.

- TODO (Przykład rachunkowy)

# Odwzorowanie afiniczne komórki unormowanej

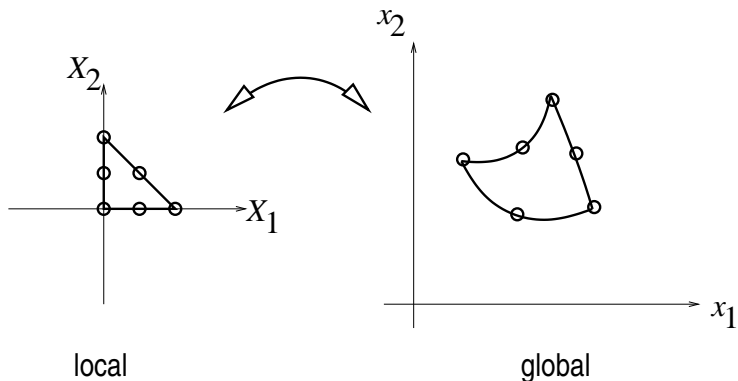


# Komórki izoparametryczne

Idea: Wykorzystanie funkcji bazowych elementu (nie tylko funkcji typu P1 ale i wyższych rzędów) do odwzorowania geometrii:

$$\mathbf{x} = \sum_r \tilde{\varphi}_r(\mathbf{X}) \mathbf{x}_{q(e,r)}$$

Zaleta: pozwala generować elementy o geometrii *nieliniowej*



Wymagana transformacja całek z  $\Omega^{(e)}$  (komórka we współrzędnych globalnych) w  $\tilde{\Omega}^r$  (komórka unormowana/odniesienia):

$$\int_{\Omega^{(e)}} \varphi_i(\mathbf{x}) \varphi_j(\mathbf{x}) d\mathbf{x} = \int_{\tilde{\Omega}^r} \tilde{\varphi}_i(\mathbf{X}) \tilde{\varphi}_j(\mathbf{X}) \det J d\mathbf{X} \quad (32)$$

$$\int_{\Omega^{(e)}} \varphi_i(\mathbf{x}) f(\mathbf{x}) d\mathbf{x} = \int_{\tilde{\Omega}^r} \tilde{\varphi}_i(\mathbf{X}) f(\mathbf{x}(\mathbf{X})) \det J d\mathbf{X} \quad (33)$$

gdzie  $d\mathbf{x} = dx dy$  lub  $d\mathbf{x} = dx dy dz$  oraz  $\det J$  to wyznacznik jacobianu odwzorowania  $\mathbf{x}(\mathbf{X})$ .

$$J = \begin{bmatrix} \frac{\partial x}{\partial X} & \frac{\partial x}{\partial Y} \\ \frac{\partial y}{\partial X} & \frac{\partial y}{\partial Y} \end{bmatrix}, \quad \det J = \frac{\partial x}{\partial X} \frac{\partial y}{\partial Y} - \frac{\partial x}{\partial Y} \frac{\partial y}{\partial X}$$

Odwzorowanie afiniczne (31):  $\det J = 2\Delta$ ,  
 $\Delta$  = powierzchnia komórki/elementu

## Uwaga dot. uogólnienia FEM z 1D do 2D/3D

Ogólna idea FEM oraz kroki algorytmu – takie same niezależnie od wymiarowości geometrii.

Im wyższy wymiar przestrzeni, tym większy nakład obliczeniowy. ze względu na komplikację wzorów.

Obliczenia ręczne - nużące, podatne na popełnienie pomyłki.

Automatyzacja i algorytmizacja problemu pożądana.