ЧАРВИЧЕМИА ЖУАН ИИМЭДААА ЙОНАЛАНОИЦАН RITDABEN

Մնխանիկոս

SR Not 2005

Механика

YAK 539.3

МОДИФИЦИРОВАННЫЙ МЕТОД КОНЕЧНЫХ ЭЛЕМЕНТОВ ДЛЯ РЕШЕНИЯ ДВУМЕРНЫХ ЗАДАЧ ТЕОРИИ ПОТЕНЦИАЛА Барсегян В. В., Геворкян Г. А.

վ. վ. Ռարսեղյան, Գ. Ա. Գեորվյան Պոտենգիայի անսության Երկչափ խնդիրների լուծսան վնրջավոր տարրերի մերոդի ձևավախված տարբերակ

Առաջարկվում է բառանկյունաձև վերջավոր տարրերի մեբողի ձևափոխված տարբերակ, որում պոտենկիալի տեսության երկասի խողիրների չածումը հանգերվում է բառակուսային ծրագրավորման խմդրի։

V. V. Barvegyan, G. A. Gevorgyan

A Modified Finite-Element Method for Solving Two-Dimensional Potential Theory Problems

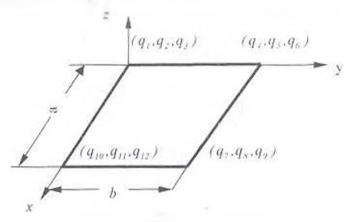
A modified finite-element method is proposed where two – dimensional potential theory problems, solutions are reduced to quadratic programming

Предмагается модификанця метода консчину мементин четырехугольной формы, при котором решения двумераму даляч геория потениямы сводитеч к валачам, кнадрагичного программирования

С помощью вариационного исчисления задачи теории потенциала сводятся к следующей задаче[3]—требуется найти неизвестную функцию Ф. для которой взятый по всей области двойной интеграл

$$\chi = \iint \left[\frac{1}{2} \left\{ h_x \left(\frac{\partial \Phi}{\partial x} \right)^2 + h_y \left(\frac{\partial \Phi}{\partial y} \right)^2 \right\} - \Omega \Phi \right] dx dy$$
(11)

принимает минимальное значение при условии, что Φ удовлетноряет граничным условиям рассматриваемой частной задачи. h_i , h_i и Ω — известные функции от X и V .



Фиг. Е

Рассмотрим двумерную область, которая разделена но $s \in \overline{N} = \{1, 2, ..., \overline{n}\}$ конечных элементов прямоутольной формы. Узловые

значения функции Φ для s-ого конечного элемента (фит.1) зададим вектором $q_1 = (q_1, \dots, q_n)^T$. Значения функции Φ элемента аппроксимируем следующим многочленом четвертого порядка, содержащим 12 неизвестных нараметров:

$$\Phi^*(x,y) = \sum_{i=1}^{12} q_i^* \Psi_i(x,y)$$
 (2)

Тогда, при $\xi = x/a$, $\eta = y/b$ для функции Эрмита $\Psi_i(x,y)$ имеем

$$\begin{split} \Psi_{I}^{*}(\xi,\eta) &= I - 3\xi^{2} - \xi\eta - 3\eta^{2} + 2\xi^{3} + 3\xi^{2}\eta + 3\xi\eta^{2} + 2\eta^{3} - 2\xi^{3}\eta - 2\xi\eta^{3} \\ \Psi_{I}^{*}(\xi,\eta) &= b(-\xi\eta^{2} + \xi\eta^{3}); \Psi_{3}^{*}(\xi,\eta) = b(\eta - \xi\eta - 2\eta^{2} + 2\xi\eta^{2} + \eta^{3} - \xi\eta^{3}) \\ \Psi_{2}^{*}(\xi,\eta) &= a(\xi - \xi\eta - 2\xi^{2} + 2\xi^{2}\eta + \xi^{3} - \xi\eta) \\ \Psi_{3}^{*}(\xi,\eta) &= 3\eta^{2} + \xi\eta - 2\eta^{3} - 3\xi\eta^{2} - 3\xi^{2}\eta + 2\xi\eta^{3} + 2\xi^{3}\eta \\ \Psi_{0}^{*}(\xi,\eta) &= b(-\eta^{2} + \eta^{3} + \xi\eta - \xi\eta^{3}) \end{split} \tag{3}$$

$$\Psi_{8}^{*}(\xi,\eta) &= a(\xi\eta - 2\xi^{3}\eta + \xi^{3}\eta) \\ \Psi_{1}^{*}(\xi,\eta) &= a(\xi\eta - 2\xi^{3}\eta + 3\xi\eta^{3} - 2\xi\eta^{3} + 2\xi\eta^{3} + 2\xi\eta^{3} + \xi^{3}\eta) \\ \Psi_{1}^{*}(\xi,\eta) &= -\xi\eta + 3\xi^{3}\eta + 3\xi\eta^{3} - 2\xi^{3}\eta - 2\xi\eta^{3}; \Psi_{8}(\xi,\eta) = a(-\xi^{3}\eta + \xi^{3}\eta) \\ \Psi_{10}^{*}(\xi,\eta) &= 3\xi^{2} + \xi\eta - 2\xi^{3} - 3\xi\eta^{3} + 2\xi^{3}\eta + 2\xi\eta^{3} - 3\xi^{2}\eta \\ \Psi_{12}^{*}(\xi,\eta) &= b(\xi\eta - 2\xi\eta^{2} + \xi\eta^{3}); \quad \Psi_{1}^{*}(\xi,\eta) &= a(-\xi^{2} + \xi^{3} + \xi^{3}\eta - \xi^{3}\eta) \end{split}$$

Компоненты вектора $I_s = (\Phi \cdot \frac{\partial \Phi}{\partial x}, \frac{\partial \Phi}{\partial y})$ внутри s-ого элемента

соответственно определятся формулой (2) и формулами

$$\frac{\partial \Phi^*(x,y)}{\partial x} = \sum q^* \frac{\partial \Psi_i(x,y)}{\partial x} - \frac{\partial \Phi^*(x,y)}{\partial y} = \sum_{i=1}^{12} q^* \frac{\partial \Psi_i(x,y)}{\partial y}$$
(4)

Подставляя значения $\Phi^*(x,y)$ из выражения (3) в (1), функцию χ^* представим в виде

$$\chi^{c} = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{12} \sum_{j=1}^{12} k_{ij}^{*} q_{ij}^{*} q_{j}^{*} - \sum_{j=1}^{12} q_{ij}^{*} P_{ij}^{*}$$
 (5)

r_Ae

$$k_{y} = \iint_{\partial D} \left(h_{i} \frac{\partial \Psi_{i}^{*}}{\partial x} \frac{\partial \Psi_{i}^{*}}{\partial x} + h_{y} \frac{\partial \Psi_{i}^{*}}{\partial y} \frac{\partial \Psi_{i}^{*}}{\partial y} \right) dx dy \tag{6}$$

$$P_i^s = \int_0^a \int_0^b \Omega(x, y) \Psi_i^s dx dy$$
 (7)

Обозначим

$$k^{+} = h_{s} ||\bar{k}_{a}^{+}|| + h_{s} ||\bar{k}_{a}^{+}||$$
 (8)

тогда, с учетом соотношений (3) и принимая h , h за постоянные величины внутри элемента, исходя из [6] для ненулевых значений компонентов этах матриц, имеем

$$\begin{split} \vec{k}_{11}^{*} &= \vec{k}_{12}^{*} = \vec{k}_{11}^{*} = \vec{k}_{10,10} = \frac{46}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \frac{1}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \frac{1}{210} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \frac{46}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \frac{1}{45} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10}^{*} = \vec{k}_{10,1}^{*} = \frac{1}{60} \frac{1}{b}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,1}^{*} = \frac{46}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,1}^{*} = \frac{46}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{17}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{17}{105} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{13}{420} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{13}{420} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{13}{420} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{13}{420} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \vec{k}_{10,2}^{*} = \frac{13}{420} \frac{1}{a}, & \vec{k}_{21}^{*} = \vec{k}_{22}^{*} = \vec{k}_{23}^{*} = \vec{k}_{$$

вектор узловых ингрузок, и принимая Ω за постоянную величину внутри элемента, исходя из [7], имеем

$$P' = \frac{\Omega ab}{4} \left[1, \frac{a}{6}, \frac{b}{6}, 1, \frac{a}{6}, -\frac{b}{6}, 1, -\frac{a}{6}, -\frac{b}{6}, 1, -\frac{a}{6}, \frac{b}{6} \right]^{T}$$

С учетом введенных обозначений (8) и (9) функцию (5) представим в виде

$$\chi^{i} = \frac{1}{2} (q^{i})^{T} k^{i} q^{i} - (q^{i})^{T} P^{n}$$
(10)

Учитывая, что рассматриваемая двумерная область представлена в виде совокупности п конечных элементов прямоутольной формы, для функционала (1) имеем

$$\chi = \sum_{\tau=1}^{r} \chi^{\tau} = \sum_{r=1}^{r} \left[\frac{1}{2} (q^{\tau})^{r} k_{\tau} q_{\tau} - (q^{\tau})^{T} P^{\tau} \right]$$
(11)

Пусть n – общее число узлов всей области, $q=(q,q,\dots,q)$ – вектор узловых функций. $P=(P,P,\dots,P_m)^T$ – вектор внутренних распределенных нагрузок, связанных с заданной функцией Ω , $K=\|K_{ij}\|$ – матрица жесткости для всей области. Тогда, как следует из соотношения $\{11\}$

$$\chi = \frac{1}{2} q^I K q - q^I P$$

Как известно [3], функция Φ^+ , задаваемая формулой (2), обеспечивает певрерывность функция Φ , по не обеспечивает совместность наклона нормали вдоль границы разделов элементов. Для обеспечения непрерывности на границах разделов элементов введем дополнительные точки, на которых будет задано условие непрерывности. Возьмем эти гочки в центре сторон конечных элементов. Тогда условия непрерывности в смежном сечении вдоль границы разделов s-го и (s+1)-го конечных элементов задаются соотношениями

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x}(\frac{a}{2}, b) = \frac{\partial \Phi}{\partial x}(\frac{a}{2}, 0) = \frac{\partial \Phi}{\partial y}(a, \frac{b}{2}) = \frac{\partial \Phi}{\partial y}(0, \frac{b}{2}) \tag{12}$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x}(a, \frac{b}{2}) = \frac{\partial \Phi}{\partial x}(0, \frac{b}{2}) = \frac{\partial \Phi}{\partial y}(\frac{a}{2}, b) - \frac{\partial \Phi^{(1)}}{\partial y}(\frac{a}{2}, 0) \tag{13}$$

Используя формулы (4), найдем в центрах сторон смежных сечений вдоль границы разделов s го и (s+1) го конечных элементов

значения $\frac{\partial \Phi(x,y)}{\partial x}$, $\frac{\partial \Phi(x,y)}{\partial y}$ и, подставляя их в условие непрерывности

(12) (13) для смежных сечений \vec{y} , параллельных осям \vec{x} и \vec{v} (фиг. 2 и 3), получим, что условия непрерывности (12) тождественно удовлетворяются. Условия (13) примут вид

$$-q_1^{i+1} + 2q_1^i - q_2^{i+1} + q_3^{i+1} - 2q_1^i + q_1^{i+1} = 0$$

 $-q_2^{i+1} + 2q_2^i - q_2^{i+1} + q_2^{i+1} - 2q_2^i + q_2^{i+1} = 0$

Обозначим через m и m соответственно, количество смежных сечений, параллельных осям x и y. Перепишем эти условия непрерывности в виде системы уравнений, имеем

$$Hq = 0 ag{14}$$

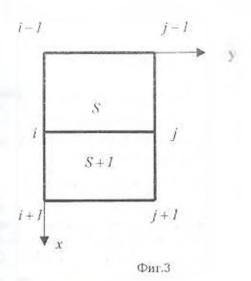
где H — матряца порядка $m \times 3n$ m = m + m.

Таким образом, сформулированная с помощью вариационного исчисления задача об определении минимального значения функционала (1) с учетом граничных условий сводится к следующей задаче квадратичного программирования:

$$\min \left\{ \frac{1}{2} q^{i} K q - q^{i} P \mid H q = 0, \text{ граничные условия} \right\}$$
 (15)
$$i - I \qquad \qquad i \qquad \qquad i + 1$$

$$S \qquad \qquad S + I \qquad \qquad j - I \qquad \qquad j + I$$

Фиг.2



Введем обозначения

$$q_{1}^{T} + K_{12}^{(0)} q_{1}^{2} + K_{13}^{(0)} q_{1}^{3} + \dots + K_{2(3n-2)} q_{n}^{4} + K_{2(3n-1)}^{(1)} q_{n}^{2} + K_{2(3n)} q_{n}^{3} = -z_{1}$$

$$q_{1}^{2} + K_{23}^{(1)} q_{1}^{3} + K_{24}^{(1)} q_{2}^{2} + \dots + K_{2(3n-2)} q_{n}^{4} + K_{2(3n-1)}^{(1)} q_{n}^{2} + K_{2(3n)}^{(1)} q_{n}^{3} = -z_{3}$$

$$q_{1}^{3} + K_{24}^{(2)} q_{2}^{4} + K_{25}^{(2)} q_{2}^{2} + \dots + K_{2(3n-1)} q_{n}^{3} = -z_{3}$$

$$q_{n}^{3} + K_{23n-1}^{(3n-2)} q_{n}^{3} = -z_{3n-1}$$

$$(16)$$

найдем произведение узловых перемещений. Подставив их в выражение [10], определим

$$\chi = \frac{1}{2} (q^T \hat{D}q + z^T \hat{I}z) - q^T P \tag{17}$$

где $D = \| d_n \|$ – диагональная матрица порядка 3n - I – единичная матрица порядка 3n - 1 . $Z = (z_1, z_2, ..., z_n)$;

$$\begin{split} K_h^{(0)} &= -K_n, i \in M = \{1, 2, ..., 3n\} : K_{1i}^{(0)} &= -K_{1i}, j \in \{2, 3, ..., 3n\} \\ K &= -K^{(r-1)} - K - K - M = \{1, 2, ..., 3n - 1\}, \\ I &\in \{r, ..., 3n\}, j \in \{r + 1, ..., 3n\} \end{split}$$

$$\hat{d}_u = K_u^{(0)} - \sum_{i=1}^n (K_u^{(n)})^2 - 1, i \in \bar{M}\} \; ; \; d_{(n-1)} = K_u^{(n)} - \sum_{i=1}^n (K_u^{(3n)})^2$$

Пусть
$$X = \begin{pmatrix} q \\ z \end{pmatrix}$$
 и $C = \begin{pmatrix} -P \\ 0 \end{pmatrix}$ векторы-столовы порядка $6n-1$

выражение (17) примет вид

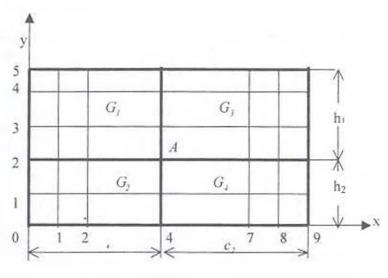
$$\chi = \frac{1}{2}X^TDX - C^TX$$

Обозначим через $A = (A_1, A_2, \dots A_{m-1})$ метрицу коэффициентов системы уравнений (14) и (16), где $A_1 = (a_1, \dots, a_{m-1})$. Гогда, взамен задачи (15), для определения искомого вектора X получаем следующую задачу квадратичного программирования:

$$\min\{C^{*}X+-X^{T}DX\mid AX=0, \text{ граничные условия}\}$$
 (18)

Алгоритм решения задачи (18) приведен в [2].

В качестве примера рассмотрим задачу кручения стержия с прямоугольным поперечным сечением. Стержень состоит из четырех различных материалов, для которых $G_1=G$, $G_2=1,5G$, $G_3=2G$, $G_4=3G$. Рассмотрим случай, при котором значения величин $c_3=8$, $c_2=10$ и $h_1=6$, $h_2=4$. Для решения задачи используем сетку 9×5 , как это помежано на фил. 4.



Фиг. 4

Учитывая, что функция напряжения $\Phi(x,y)$ и ее производные на границе области принимают нулевые значения, граничные условия принимают вид

$$\Phi(i,0) = 0 , \quad \Phi(i,5) = 0 \quad \frac{\partial \Phi}{\partial x}(i,0) = 0 , \quad \frac{\partial \Phi}{\partial v}(i,0) = 0$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x}(i,5) = 0 \quad \frac{\partial \Phi}{\partial y}(i,5) = 0 , \quad i \in \{1,2,...,9\}$$

$$\Phi(0,i) = 0 , \quad \Phi(9,i) = 0 , \quad \frac{\partial \Phi}{\partial x}(0,i) = 0 , \quad \frac{\partial \Phi}{\partial y}(0,i) = 0$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x}(9,i) = 0 , \quad \frac{\partial \Phi}{\partial y}(9,i) = 0 , \quad i \in \{1,2,...,5\}$$

Из остальных (ненулевых) узловых значений функции напряжения $\Phi(x,y)$ и ее производных составим искомый вектор

$$\Phi = (\Phi(1,1), \frac{\partial \Phi}{\partial x}(1,1), \frac{\partial \Phi}{\partial y}(1,1), \dots, \Phi(8,1), \frac{\partial \Phi}{\partial x}(8,1)$$

$$\frac{\partial \Phi}{\partial y}(8,1), \dots, \Phi(8,5), \frac{\partial \Phi}{\partial x}(8,5), \frac{\partial \Phi}{\partial y}(8,5))^{i}$$

ворядка 96, в соответствии с которым сформируем матрицу жесткости κ и вектор P для всей области (они имеют порядок 96). Используя формулы (14) и (15), составим матрицу H порядка 76×96 .

Для формирования матрид K и H, а также вектора P написана программа на языке C++. С использованием этой программы вычислены узловые значения функции напряжения $\Phi(x,y)$ и ее производные как без учета, так и с учетом условий непрерывности (14). Результаты вычисления приведены в таблице.

Таблица

Уэло- кыр тучки	Без учета условий пепрерывности			С учетом условия пепрерывности		
	$\frac{1}{G\Omega}\Phi$	$\frac{1}{G\Omega}\frac{\partial\Phi}{\partial x}$	$\frac{1}{G\Omega}\frac{\partial\Phi}{\partial y}$	$\frac{1}{G\Omega}\Phi$	$\frac{1}{G\Omega} \frac{\partial \Phi}{\partial x}$	$\frac{1}{G\Omega}\frac{\partial\Phi}{\partial y}$
(2,1)	8.45944	-2 98851	1.93878	8 (955)	-0.00578593	-0.00219558
(3.1)	10.3409	-1 35945	-0.0488687	9 83763	-0 XIB2692	-0.00147366
[4.1]	12.1714	-3.71379	1.30935	11.5018	-0.00297101	-0.00130549
(5.1)	14.8915	-3.89793	0.518999	14.1383	0.00571915	-0 00057849
[6, 1]	15.1935	-4 0365	0.350644	14.4425	0.0121126	0 000384003
(7.1)	13.4942	-3 38453	-1.27966	12.9212	0.0131587	0.00182721
(B,1)	9.15736	-1 8583	-2.04921	8.96637	0.00842532	0.00334576
(1.2)	8,56299	0.192798	2.06399	8 29507	-0.0209431	-0.00646522
[2,2]	12.4095	U A24383	1.57654	11.761	-0.0410703	0.00452899
[3,2]	15.4306	-0.611287	1.51656	[4.4]]	-0.0547577	-0.0032087
(4,2)	18 1188	1.04225	1.93576	16 8288	-0.0563389	-0.00189062
(5.2)	21 7314	-0.907023	0.856662	20.1625	-0.0492724	0.00114435
16 2)	22.0555	-0.906719	-0 5936	20.5169	-0.0380523	0.00450134
17.21	19 1384	-0.592981	-2 15786	17.9633	-0.0253794	0.00752448
(8,2)	12.1624	-0.0937138	-3.49364	11 7178	0.0126001	0.0091816
(1.3)	8.16861	0 380364	2 21983	7.94828	-0.068224	-0.0108953
(2, 3)	12.1455	0.6608	1.72053	11.5848	-0.128795	-0.0127538
(3,3)	15.2051	0.780233	1.36031	14.3418	-0.171569	-0.0137733
[4.3]	17.9444	0.838222	1.57201	16 7248	-0.1886.jui	-0.0138354
[5,3]	21 3571	1 02112	0 699133	19.8845	-0.181831	·U.00965259
[6,4]	21 57 12	1.0662	-0.689929	20 164	-0.155245	-0,00346038
(7.3)	18 5577	0.929735	-2.28301	17.5117	-0.112927	0.00357048
(8.3)	11 6033	0.572016	-3.60309	11 2342	-0.0594284	0.00783021
(1,4)	5 65366	0.53424	1.1493	5.60782	-0.0873083	0.00894384
12-11	9 27194	1.06486	1.31035	9.03533	-0.164215	-0,0115512
(3, 1)	11 7022	1.34853	1.12701	11.2028	-0.219215	40.0130801
[4.4]	13.8904	1.44458	2 4196	13,2062	-0.243649	0.0136087
[5, 1]	16.4382	1.67264	0.842073	15,7295	-0.237672	0.010119
[6,4]	10 6152	1.7108	0.384169	15921	-0.204917	-0,00550582
(7.4)	14 333bi	1.4348	+1,45940	13.8345	-O 15008	0.00012946
(8.4)	9 0945.1	0.825803	-2,115552	8.94821	-0.07/1266n	0.003715

Совоставляя соответствующие значения, приведенные в таблице с учетом условии непрерывности и без ее учета, заметим что различие значении функции папряжения не превышает 10 процентов, а различие в

значениях касательных напряжений $(\frac{\partial \Phi(x,y)}{\partial x} - \frac{\partial \Phi(x,y)}{\partial y})$

несопоставимо. Следовательно, определение значений касательных напряжений без учета условий непрерывности приводит к неверному результату.

Известно[1] что при $G_iG_i - G_2G_3 = 0$ функция $\Phi(x,y)$ является аналитической по всей области, и напряжения не имеют особенностей. Вышеприведенный пример расчета относится к этому случаю. В дальнейшем в других работах нами будет рассмотрен случай

90

ЛИТЕРАТУРА

- Баблоян А. А., Мкртчян А. М. Кручение стержне с поперечным сечением в виде соединений прямоугольников и кольцевых секторов // Изв. АН Арм. ССР. Механика. 1979. Т 32. № 6. С. 3-16.
- Геворкян Г.А. Об одном методе расчета усилий в элементах ферм. // Изв. НАН РА. Механика. 2002. Т. 55. № 2. С. 56-62.
- Зенкевич О., Чант И. Метод конечных элементов в теории сооружении и в механике сплошных сред. М.: Недра. 1974. 240 с.

Ереванский госупиверситет архитектуры и строительства Поступила в редакцию 23.06.2005