

# 第六章: 有限元方法在物理中的应用

PB19061245 王翔远

February 2024

## 1 n 维椭圆问题

Example 1.

$$(P_n D) \begin{cases} -\Delta u = f, & \text{in } \Omega \\ u|_{\Gamma_0} = 0, \frac{\partial u}{\partial \nu}|_{\Gamma_1} = g & (\partial\Omega = \Gamma_0 \sqcup \Gamma_1) \end{cases}$$

求变分问题,

1.  $\Gamma_0 \neq \emptyset$ : 令  $V = \{v \in H^1(\Omega) : v|_{\Gamma_0} = 0\}$ , 记

$$a(u, v) := (\nabla u, \nabla v) = \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v d\Omega$$

$$F(v) := \int_{\Omega} f v d\Omega + \int_{\Gamma_1} g v ds$$

则  $(W)Findu \in V$  s.t.  $a(u, v) = F(v), \forall v \in V$

2.  $\Gamma_0 = \emptyset$ : 令  $V = \{v \in H^1(\Omega) : \bar{v} = \frac{1}{m(\Omega)} \int_{\Omega} v d\Omega = 0\}$ . 变分形式与上面相同.

## 2 线性弹性问题

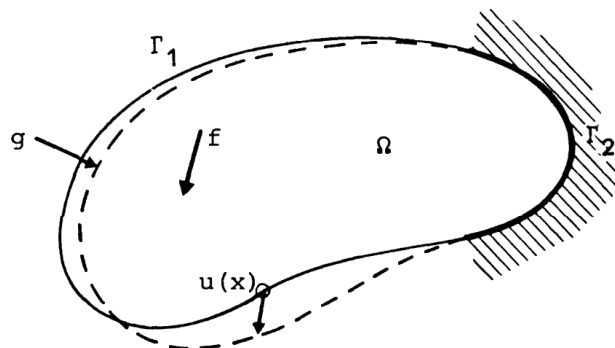


Fig 5.1

先简单介绍一下物理背景 (图来自于 Johnson 教材 5.1 节).

考虑一个空间中的各向同性的弹性体, 边界分为  $\Gamma_1, \Gamma_2$  两部分, 其中  $\Gamma_2$  是固定的. 弹性体的载荷力分为 volume load  $f = (f_1, f_2, f_3)$ , 以及 boundary load  $g = (g_1, g_2, g_3)$ .

我们想要求偏移量  $u = (u_1, u_2, u_3)^T$ , 其中  $u_i$  为  $x_i$  方向的偏移量, 以及对称应力张量矩阵  $\sigma(u) = (\sigma_{ij})_{i,j=1,2,3}$  (对角线为法向应力, 其余为剪切应力).

定义形变矩阵  $\epsilon(u) = (\epsilon_{ij}(u))_{i,j=1,2,3}$ ,

$$\epsilon_{ij}(u) = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \frac{\partial u_j}{\partial x_i} \right)$$

**Example 2.** (线性弹性问题)

$$\begin{cases} \text{平衡方程} - \sum_j \frac{\partial \sigma_{ij}}{\partial x_j} = f_i, & \text{in } \Omega \\ \text{胡克定律} : \sigma_{ij} = \lambda \operatorname{div} u \delta_{ij} + \mu \epsilon_{ij}(u), & \text{in } \Omega \\ u = 0, & \text{on } \Gamma_2 \\ \sum_j \sigma_{ij} \nu_j = g_i, & \text{on } \Gamma_1 \end{cases}$$

注: 其中,  $\nu = (\nu_j)$  是单位外法向.

为方便起见, 引入记号:  $v_{,j} = \frac{\partial v}{\partial x_j}, j = 1, 2, 3$ . 另外, 注意到利用应力张量矩阵的对称性有  $\sum_{i,j} \sigma_{ij} \epsilon_{ij}(v) = \frac{1}{2} \sum_{i,j} (\sigma_{ij} v_{i,j} + \sigma_{ji} v_{j,i}) = \sum_{i,j} \sigma_{ij} v_{i,j}$

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \sum_i f_i v_i d\Omega &= - \int_{\Omega} \sum_{i,j} \sigma_{ij,j} v_i d\Omega \\ &= \int_{\Omega} \sum_{i,j} \sigma_{ij} v_{ij} d\Omega - \int_{\partial\Omega} \sum_{i,j} \sigma_{ij} v_i \nu_j ds \\ &= \int_{\Omega} \sum_{i,j} (\lambda \operatorname{div} u \delta_{ij} + \mu \epsilon_{ij}(u)) \epsilon_{ij}(v) d\Omega - \int_{\Gamma_1} \sum_i v_i g_i ds \\ &= \lambda \int_{\Omega} \operatorname{div} u \operatorname{div} v d\Omega + \mu \int_{\Omega} \sum_{i,j} \epsilon_{ij}(u) \epsilon_{ij}(v) d\Omega - \int_{\Gamma_1} \sum_i v_i g_i ds \end{aligned}$$

因此令  $V = \{v \in H^1(\Omega) : v|_{\Gamma_2} = 0\}$ ,  $a(u, v) = \lambda \int_{\Omega} \operatorname{div} u \operatorname{div} v d\Omega + \mu \int_{\Omega} \sum_{i,j} \epsilon_{ij}(u) \epsilon_{ij}(v) d\Omega$ ,  $L(v) = \int_{\Omega} \sum_i f_i v_i d\Omega + \int_{\Gamma_1} \sum_i g_i v_i ds$ , 得变分问题

$$(W) \text{ Find } u \in V \text{ s.t. } a(u, v) = F(v), \forall v \in V$$

有限元形式:  $V_h = \{v \in (H^1(\Omega))^3 : v \in (P^1(K))^3, \forall K; v|_{\Gamma_2} = 0\}$ .

$$(W_h) \text{ Find } u_h \in V_h \text{ s.t. } a(u_h, v) = F(v), \forall v \in V_h$$

### 3 Stokes 流体问题

**Example 3.**

$$\begin{cases} -\mu\Delta u_i + \frac{\partial p}{\partial x_i} = f_i, i = 1, 2, 3 \\ \operatorname{div} u = 0 \quad \text{in } \Omega \quad (\text{不可压性}) \\ u = 0 \quad \text{on } \Gamma \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} f_i v_i d\Omega &= \mu \int_{\Omega} -\Delta u_i v_i d\Omega + \int_{\Omega} \frac{\partial p}{\partial x_i} v_i d\Omega \\ &= \mu \int_{\Omega} \nabla u_i \cdot \nabla v_i d\Omega - \mu \int_{\partial\Omega} v_i \frac{\partial u_i}{\partial \nu} ds + \int_{\partial\Omega} p v_i \nu_i ds - \int_{\Omega} p v_{i,i} d\Omega \end{aligned}$$

两边对  $i$  求和并利用边界条件以及散度为 0 条件,

$$\sum_{i=1}^3 \int_{\Omega} f_i v_i d\Omega = \mu \int_{\Omega} \sum_{i=1}^3 \nabla u_i \cdot \nabla v_i d\Omega$$

因此, 令  $V = \{v : v \in (H_0^1(\Omega))^3, \operatorname{div} v = 0\}$ ,  $a(u, v) = \mu \int_{\Omega} \sum_{i=1}^3 \nabla u_i \cdot \nabla v_i d\Omega$ ,  $F(v) = \int_{\Omega} \sum_{i=1}^3 f_i v_i d\Omega$ , 变分问题:

$$(W) \text{ Find } u \in V \text{ s.t. } a(u, v) = F(v), \forall v \in V$$

**Note.** 我们知道, 光滑向量场  $v$  是无源场, 当且仅当  $v$  在任一点局部存在向量势, 即  $\operatorname{div} v = 0 \iff \exists$  向量场  $\phi, v = \operatorname{rot} \phi$ .

这样我们可将  $V_h$  写为  $\{v \in V : \exists \phi \in \text{有限维空间 } W_h \subset H_0^2(\Omega) \text{ s.t. } v = \operatorname{rot} \phi\}$

不过, 这样子仍不好构造出空间中得一组基函数. 日后学习了一些非协调有限元方法等会再来看这个例子 (不可压性条件可以不显式体现于  $V$  的定义中)  $\square$