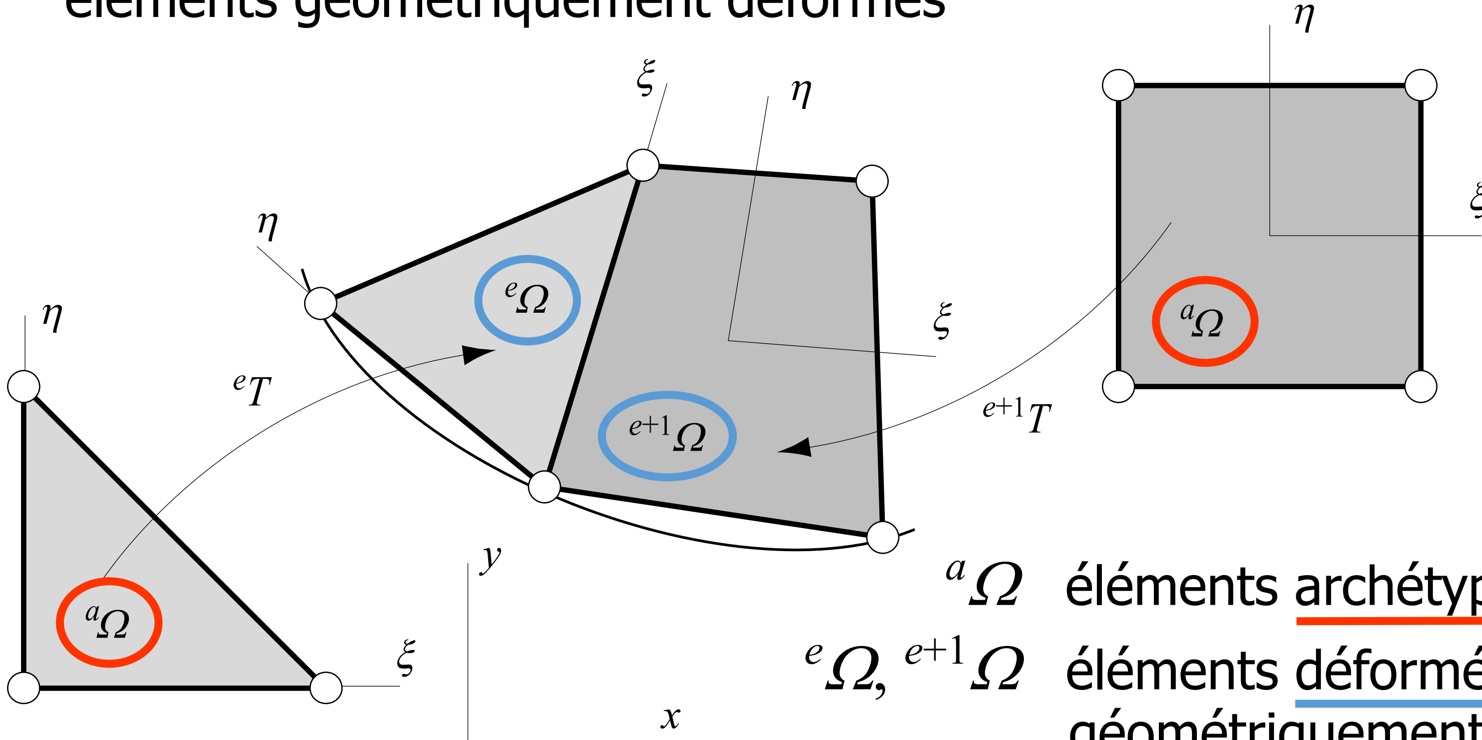
Méthode des éléments finis

Formulation intégrale des problèmes aux limites bidimensionnels

Prof. F. Gallaire

Éléments finis géométriquement déformés

- Transformation des éléments finis de forme régulière en éléments géométriquement déformés

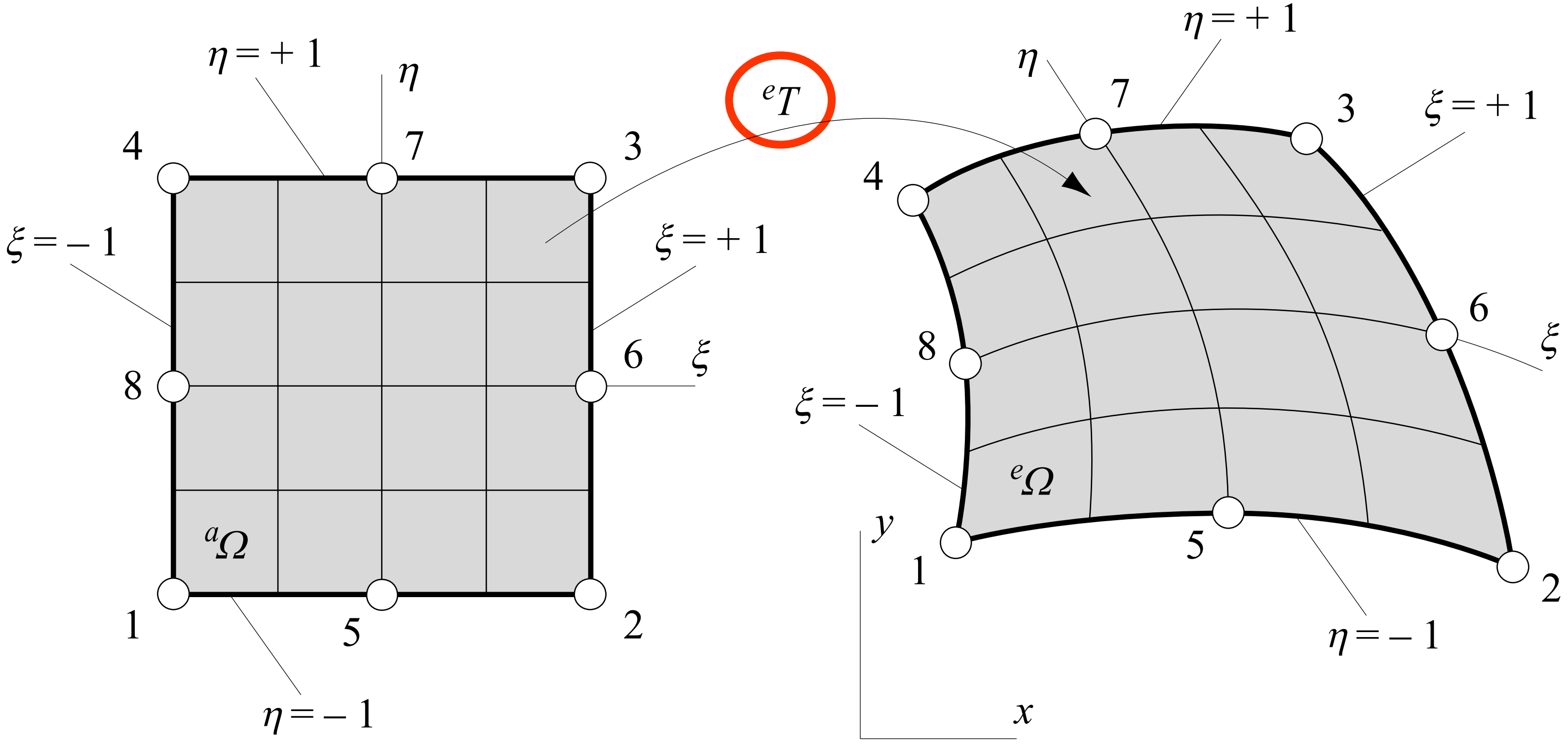


${}^{a}\Omega$ éléments archétypes

${}^{e}\Omega$, ${}^{e+1}\Omega$ éléments déformés géométriquement

Éléments finis géométriquement déformés

- Transformation de coordonnées



Éléments finis géométriquement déformés

- Transformation de coordonnées bidimensionnelle

$$
{}^eT : \begin{cases} x = x(\xi,\, \eta) \\ y = y(\xi,\, \eta) \end{cases}
$$

Choix des fonctions assurant le changement de repère

- Choix d'une transformation basée sur les fonctions de base de l'élément père

$$
{}^eT : \begin{cases} x = \displaystyle\sum_{i=1}^{{}^ep} {}^a n_i(\xi,\, \eta)\, {}^e x_i \\ y = \displaystyle\sum_{i=1}^{{}^ep} {}^a n_i(\xi,\, \eta)\, {}^e y_i \end{cases}
$$

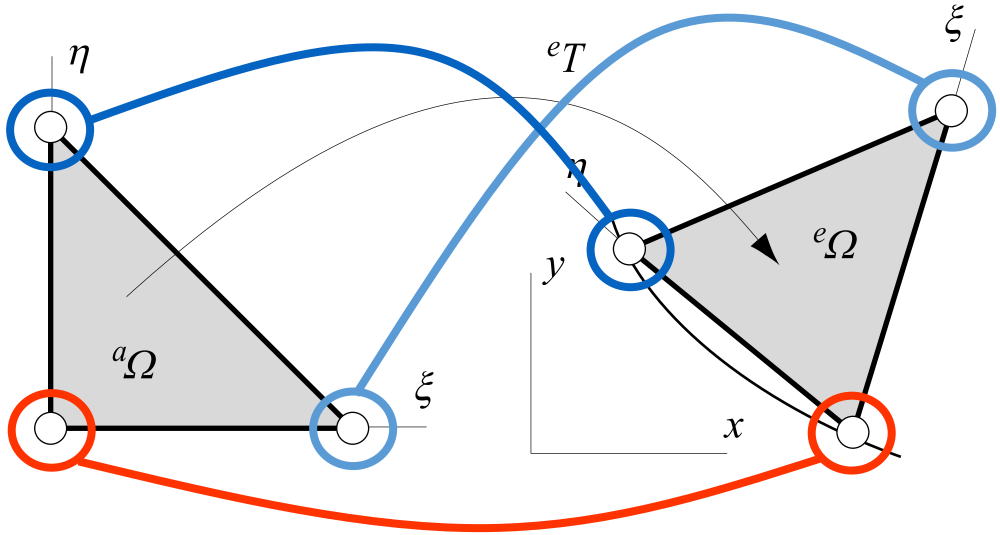
Fonctions de base ${}^a n_i$ déjà connues

Confusion des indices

${}^e x_i$, ${}^e y_i$ coordonnées nodales

Éléments finis géométriquement déformés

- Avantages de la forme choisie pour la transformation
  - Fonctions de base déjà déterminées pour la solution approchée
  - Transformation régulière (régularité des fonctions de base)
  - Correspondance des nœuds des éléments archétype et déformé



Éléments finis géométriquement déformés

- Correspondance nœud à nœud : univocité de la transformation de coordonnées

$$ {}^{e}T \;:\; \mathbf{x} \;=\; \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{a}h_i(\xi,\,\eta)\;{}^{e}\mathbf{x}_i \qquad \mathbf{x} = \{x,\,y\}^{\mathrm{T}} \qquad {}^{e}\mathbf{x}_i = \{{}^{e}x_i,\,{}^{e}y_i\}^{\mathrm{T}} $$

$$ \Rightarrow\; \mathbf{x}(\xi_j,\,\eta_j) \;=\; \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{a}h_i(\xi_j,\,\eta_j)\;{}^{e}\mathbf{x}_i \;=\; \sum_{i=1}^{{}^{e}p} \delta_{ij}\;{}^{e}\mathbf{x}_i \;=\; {}^{e}\mathbf{x}_j $$

Position du nœud j dans l'élément père

Continuité restreinte des fonctions de base

Coordonnées du nœud j de l'élément déformé

Arêtes courbes possibles $\Rightarrow$ diminution de l'erreur $\Omega - \Omega^h$

Indice $e \Rightarrow$ indice a

Éléments finis géométriquement déformés

- Effet de la transformation de coordonnées sur l'approximation

$$ {}^e u^h(x, y) = \sum_{i=1}^{{}^e p} {}^e h_i(x, y)\, {}^e q_i = {}^e\mathbf{H}(x, y)\, {}^e\mathbf{q} $$

$$ {}^e u^h[x(\xi, \eta), y(\xi, \eta)] = \sum_{i=1}^{{}^e p} {}^a h_i(\xi, \eta)\, {}^e q_i = {}^a\mathbf{H}(\xi, \eta)\, {}^e\mathbf{q} $$

avec

$$ {}^a\mathbf{H} = [{}^a h_1, {}^a h_2, \ldots, {}^a h_{{}^e p}] $$

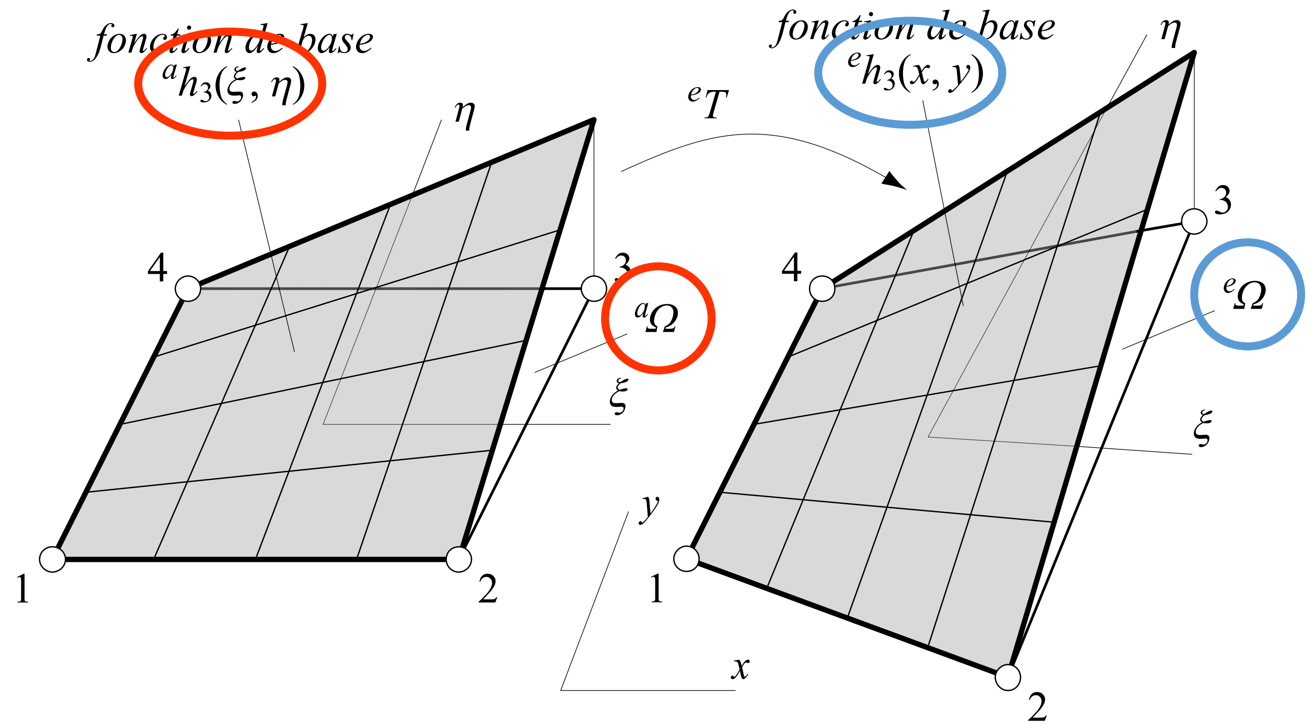
matrice $(1 \times {}^e p)$ des fonctions de base de l'élément père

$$ {}^e\mathbf{q} = \{{}^e q_1, {}^e q_2, \ldots, {}^e q_{{}^e p}\}^{\mathrm{T}} $$

vecteur des ${}^e p$ températures discrètes dans l'élément déformé

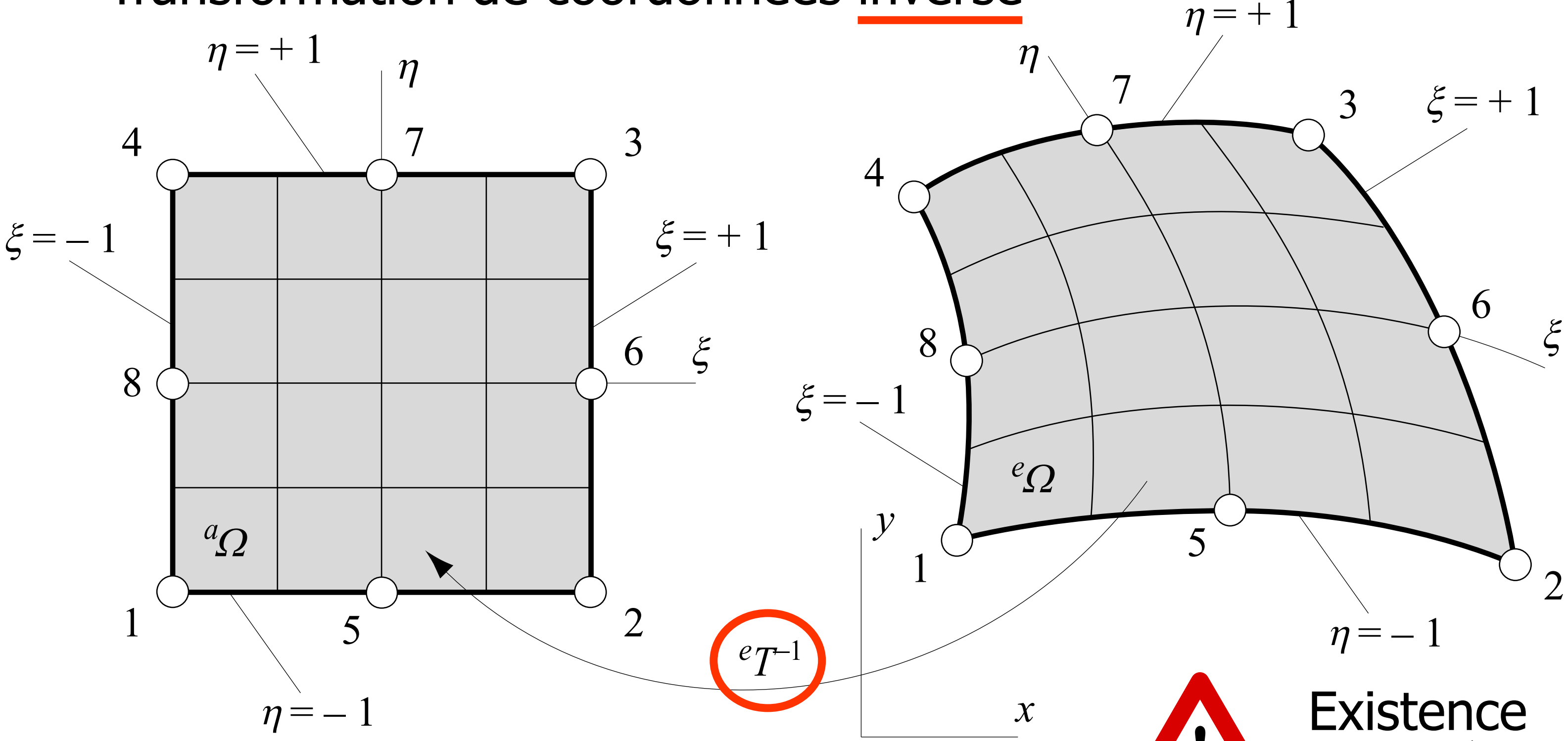
Éléments finis géométriquement déformés

- Transformation des fonctions de base



Éléments finis géométriquement déformés

- Transformation de coordonnées inverse



Existence de $^eT^{-1}$?

Éléments finis géométriquement déformés

- Condition d'existence de la transformation inverse (biunivocité de la transformation de coordonnées)
  - Transformation paramétrique inverse

$$
{}^{e}T^{-1} : \begin{array}{l} \xi = \xi(x, y) \\ \eta = \eta(x, y) \end{array}
$$

  - Dérivation par rapport aux coordonnées naturelles

$$
\begin{Bmatrix} \partial/\partial\xi \\ \partial/\partial\eta \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} \partial x/\partial\xi & \partial y/\partial\xi \\ \partial x/\partial\eta & \partial y/\partial\eta \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \partial/\partial x \\ \partial/\partial y \end{Bmatrix} = {}^{e}\mathbf{J} \begin{Bmatrix} \partial/\partial x \\ \partial/\partial y \end{Bmatrix}
$$

${}^{e}\mathbf{J}$ matrice jacobienne de la transformation

Éléments finis géométriquement déformés

- Dérivation par rapport aux coordonnées spatiales

$$\begin{Bmatrix} \partial/\partial x \\ \partial/\partial y \end{Bmatrix} = \begin{bmatrix} \partial\xi/\partial x & \partial\eta/\partial x \\ \partial\xi/\partial y & \partial\eta/\partial y \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \partial/\partial\xi \\ \partial/\partial\eta \end{Bmatrix} = {}^{e}\mathbf{J}^{-1} \begin{Bmatrix} \partial/\partial\xi \\ \partial/\partial\eta \end{Bmatrix}$$

$$= \frac{1}{{}^{e}j} \begin{bmatrix} \partial y/\partial\eta & -\partial y/\partial\xi \\ -\partial x/\partial\eta & \partial x/\partial\xi \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \partial/\partial\xi \\ \partial/\partial\eta \end{Bmatrix}$$

${}^{e}j = \det({}^{e}\mathbf{J})$ jacobien de la transformation

- Condition d'existence de la transformation

$${}^{e}j = \frac{\partial x}{\partial\xi}\frac{\partial y}{\partial\eta} - \frac{\partial x}{\partial\eta}\frac{\partial y}{\partial\xi} \neq 0$$

$$\forall\ \xi, \eta \in {}^{a}\Omega$$

Repère droit $\Rightarrow\ {}^{e}j > 0$

Éléments finis géométriquement déformés

- Calcul de la matrice jacobienne

$$ {}^{e}\mathbf{J} = \begin{bmatrix} \partial x/\partial \xi & \partial y/\partial \xi \\ \partial x/\partial \eta & \partial y/\partial \eta \end{bmatrix} $$

⚠ Evaluation explicite de la matrice jacobienne

$$ \frac{\partial x}{\partial \xi} = \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}x_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \xi} \qquad \frac{\partial y}{\partial \xi} = \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}y_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \xi} $$

$$ \frac{\partial x}{\partial \eta} = \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}x_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \eta} \qquad \frac{\partial y}{\partial \eta} = \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}y_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \eta} $$

⚠ $$ {}^{e}\mathbf{J} = {}^{e}\mathbf{J}(\xi,\, \eta) $$

Éléments finis géométriquement déformés

- Calcul du jacobien (déterminant de la matrice jacobienne)

$$ {}^{e}j = \frac{\partial x}{\partial \xi}\frac{\partial y}{\partial \eta} - \frac{\partial x}{\partial \eta}\frac{\partial y}{\partial \xi} $$

$$ = \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}x_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \xi} \cdot \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}y_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \eta} - \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}x_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \eta} \cdot \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}y_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial \xi} $$

$$ {}^{e}j = {}^{e}j(\xi, \eta) $$

Utilité de ${}^{e}j$? Contrôle de l'univocité et calcul de $\mathrm{d}x\mathrm{d}y$

Éléments finis géométriquement déformés

- Calcul de la matrice jacobienne inverse

$$ {}^{e}\mathbf{J}^{-1} = \begin{bmatrix} \partial\xi/\partial x & \partial\eta/\partial x \\ \partial\xi/\partial y & \partial\eta/\partial y \end{bmatrix} $$

Inversion explicite de la matrice jacobienne

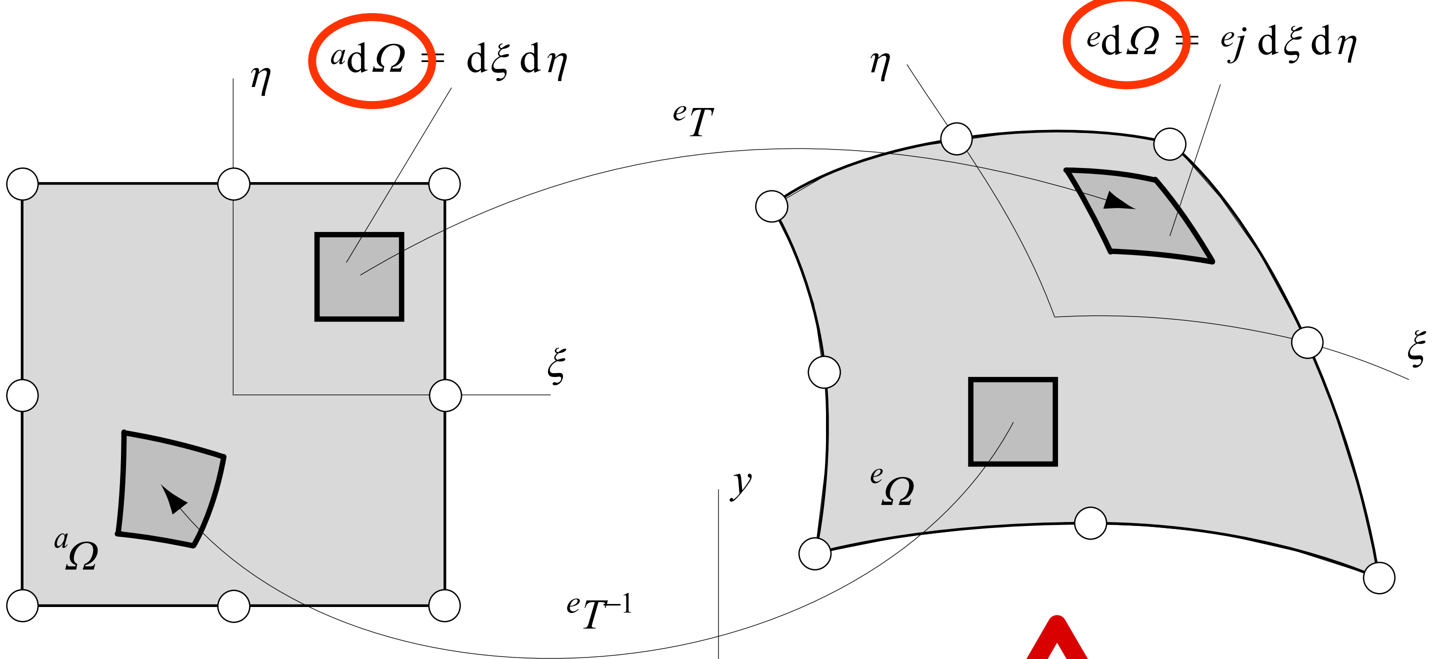
$$ \frac{\partial\xi}{\partial x} = \frac{1}{{}^{e}j} \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}y_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial\eta} \qquad \frac{\partial\eta}{\partial x} = \frac{-1}{{}^{e}j} \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}y_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial\xi} $$

$$ \frac{\partial\xi}{\partial y} = \frac{-1}{{}^{e}j} \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}x_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial\eta} \qquad \frac{\partial\eta}{\partial y} = \frac{1}{{}^{e}j} \sum_{i=1}^{{}^{e}p} {}^{e}x_i \frac{\partial\, {}^{a}h_i}{\partial\xi} $$

Utilité de ${}^{e}\mathbf{J}^{-1}$? Calcul de $\nabla {}^{e}\mathbf{H}$

Éléments finis géométriquement déformés

- Interprétation géométrique du jacobien

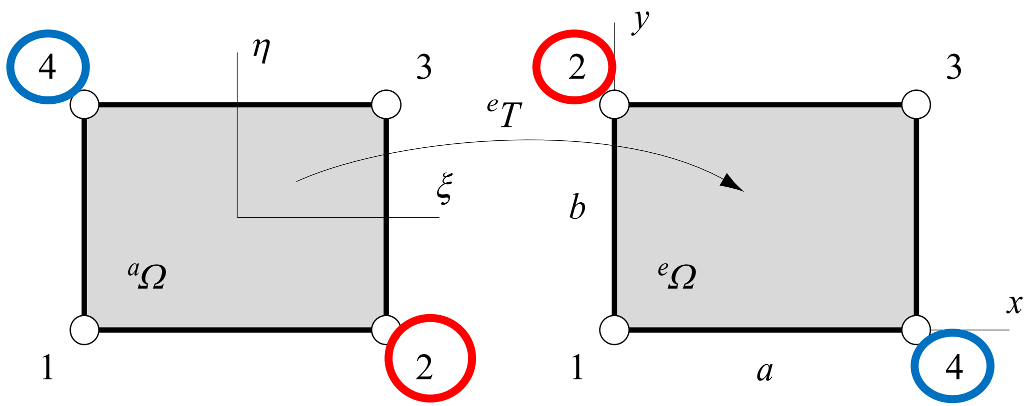


$${}^{e}j = {}^{e}\mathrm{d}\Omega / {}^{a}\mathrm{d}\Omega$$

$${}^{e}j \neq {}^{e}\Omega / {}^{a}\Omega$$

Exemples de transformations illicites et conditionnelles

- Jacobien négatif sur tout l'élément archétype



Élément fini retourné

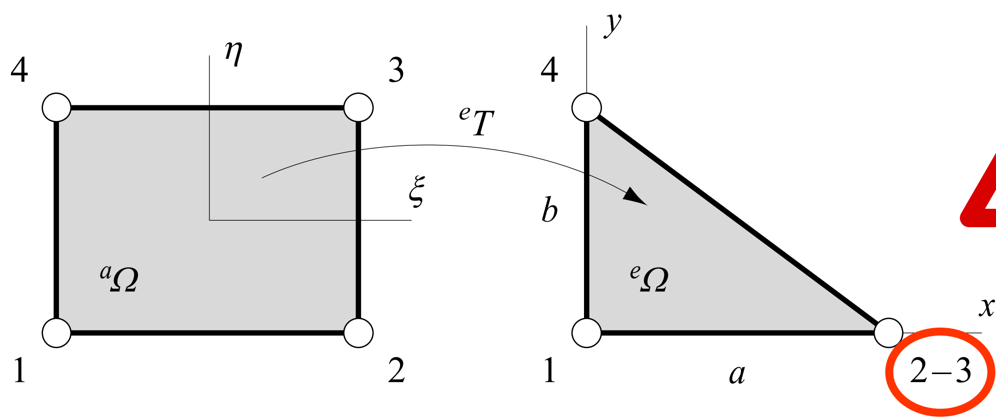
$$x = a\cdot(1+\xi)(1+\eta)/4 + a\cdot(1-\xi)(1+\eta)/4 = a(1+\eta)/2$$

$$y = b\cdot(1+\xi)(1-\eta)/4 + b\cdot(1+\xi)(1+\eta)/4 = b(1+\xi)/2$$

$$\Rightarrow \left.\begin{array}{ll} \partial x/\partial \xi = 0 & \partial y/\partial \xi = b/2 \\ \partial x/\partial \eta = a/2 & \partial y/\partial \eta = 0 \end{array}\right\} \quad {}^e j = -ab/4$$

Exemples de transformations illicites et conditionnelles

- Jacobien nul en un point de l'élément archétype



Superposition de nœuds

$$x = a\cdot(1+\xi)(1-\eta)/4 + a\cdot(1+\xi)(1+\eta)/4 = a(1+\xi)/2$$

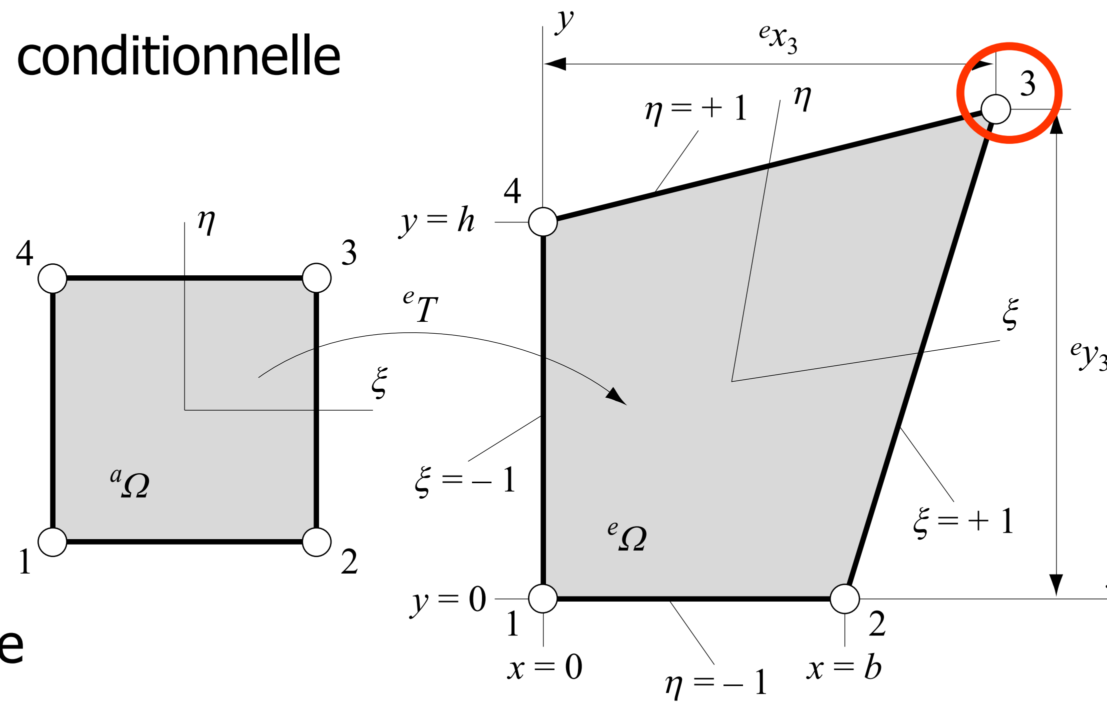
$$y = b\cdot(1-\xi)(1+\eta)/4$$

$$\Rightarrow \left.\begin{array}{ll} \partial x/\partial \xi = a/2 & \partial y/\partial \xi = -b(1+\eta)/4 \\ \partial x/\partial \eta = 0 & \partial y/\partial \eta = b(1-\xi)/4 \end{array}\right\} \begin{array}{l} {}^{e}j = ab(1-\xi)/8 \\ {}^{e}j(1,\eta) = 0 \end{array}$$

Exemples de transformations illicites et conditionnelles

- Transformation conditionnelle

Position du nœud 3 variable



$$
{}^e T \ : \ \begin{cases} x \ = \ b \cdot (1+\xi)(1-\eta)/4 \ + \ {}^e x_3 \cdot (1+\xi)(1+\eta)/4 \\ y \ = \ {}^e y_3 \cdot (1+\xi)(1+\eta)/4 \ + \ h \cdot (1-\xi)(1+\eta)/4 \end{cases}
$$

Exemples de transformations illicites et conditionnelles

- Recherche du jacobien de la transformation

$$
\begin{aligned}
\partial x/\partial \xi &= [b + {}^e x_3 - \eta(b - {}^e x_3)]/4 \\
\partial x/\partial \eta &= (1+\xi)({}^e x_3 - b)/4 \\
\partial y/\partial \xi &= (1+\eta)({}^e y_3 - h)/4 \\
\partial y/\partial \eta &= [h + {}^e y_3 - \xi(h - {}^e y_3)]/4
\end{aligned}
$$

$$\Rightarrow \quad {}^e j(\xi,\eta) = [b\, {}^e y_3 (1+\xi) + h\, {}^e x_3 (1+\eta) - bh(\xi+\eta)]/8$$

Jacobien bilinéaire $\Rightarrow$ Contrôle aux nœuds

$$
\begin{aligned}
{}^e j(-1,-1) &= bh/4 & {}^e j(+1,-1) &= b\, {}^e y_3/4 \\
{}^e j(-1,+1) &= h\, {}^e x_3/4 & {}^e j(+1,+1) &= (h\, {}^e x_3 + b\, {}^e y_3 - bh)/4
\end{aligned}
$$

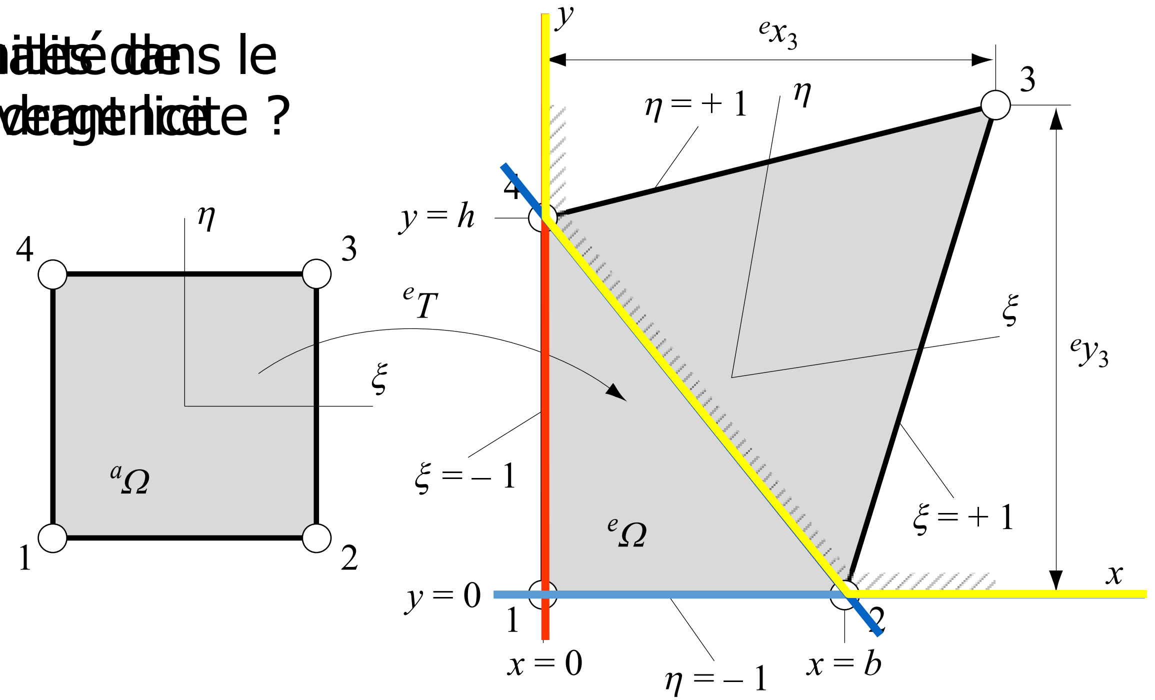
Exemples de transformations illicites et conditionnelles

- Conditions d’existence de la transformation inverse (biunivocité)

$$^{e}x_3 > 0 \qquad ^{e}y_3 > 0 \qquad ^{e}x_3/b + {}^{e}y_3/h > 1$$

Linéarité dans le quadrangle ?

Qualité de convergence



Exemples de transformations illicites et conditionnelles

- Cas particulier de transformation illicite

$$({}^e x_3, {}^e y_3) = (b/2, h/4) \Rightarrow {}^e j(\xi,\eta) = \frac{bh}{32}(3-3\xi-2\eta)$$