

空气动力学的有限元法

简明讲义 (36学时)

601 教研室

南京航空学院

1982.1.

1037
9



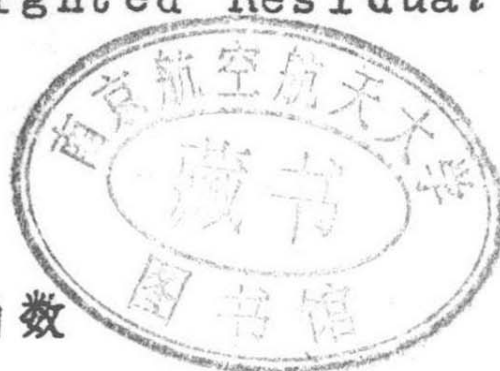
30895300

V211
1040-2

空气动力学的有限元法

目 录

第一章 微分方程及其近似解	1-13
§ 1-1 基本定义	1-4
§ 1-2 变分原理 二次泛函的极值理论	4-6
§ 1-3 Ritz 方法	6-9
§ 1-4 带权余数法 (Weighted Residual Method)	9-13
第二章 有限元的插值函数	14-34
§ 2-1 一维元素的插值函数	15-20
§ 2-2 满足一阶连续性要求的三角形元素的插值函数	20-27
§ 2-3 满足一阶连续性要求的矩形元素	27-30
§ 2-4 等参线性元素	30-34
第三章 有限元方程及其解法	35-46
§ 3-1 一维问题的有限元方程	35-39
§ 3-2 二维问题的有限元方程	39-41
§ 3-3 有限元方程边界条件的嵌入	42-43
§ 3-4 有限元方程的解法	43-46
第四章 有限元法在空气动力学绕流问题中的应用	47-78
§ 4-1 二维无粘不可压缩有位绕流	48-62
§ 4-2 二维可压缩无粘有位绕流	62-78



空气动力学的有限之法

第一章 微分方程及其近似解

§ 1-1 基本定义

如果函数 ϕ 可由函数 ϕ_1 和 ϕ_2 线性组合而得, 例如

$$\phi = \alpha \phi_1 + \beta \phi_2 \quad (1-1)$$

(式中 α, β 均为数), 则称它们为线性空间 R 的元素。并且有如下性质

$$\left. \begin{aligned} \phi_1 + \phi_2 &= \phi_2 + \phi_1 \\ (\alpha + \beta)\phi &= \alpha\phi + \beta\phi \\ \alpha(\phi_1 + \phi_2) &= \alpha\phi_1 + \alpha\phi_2 \end{aligned} \right\} \quad (1-2)$$

两函数 ϕ_1, ϕ_2 的内积用符号 (ϕ_1, ϕ_2) 表示, 它们定义为

$$(\phi_1, \phi_2) = \int_{\Omega} \phi_1(x) \phi_2(x) dx \quad (1-3)$$

对实数, 内积具有如下性质

$$\left. \begin{aligned} (\phi_1, \phi_2) &= (\phi_2, \phi_1) \\ \alpha(\phi_1, \phi_2) &= (\alpha\phi_1, \phi_2) \\ (\phi_1, \phi_2 + \phi_3) &= (\phi_1, \phi_2) + (\phi_1, \phi_3) \\ (\phi_1, \phi_1) &> 0, \text{ 如果 } \phi_1 \neq 0 \\ &= 0, \text{ 如果 } \phi_1 = 0 \end{aligned} \right\} \quad (1-4)$$

算子 $A()$ 定义为当用其作用于函数 u 后会产生另一函数 P , 如 P 为实数或复数则称 $A()$ 为泛函数

一算子称为线性的, 如果它满足如下等式

$$A(\alpha u_1 + \beta u_2) = \alpha A(u_1) + \beta A(u_2) \quad (1-5)$$

现在让我们来考虑描述流场的微分方程问题。设微分方程为

$$A u = f \quad \text{在流场区域 } \Omega \quad (1-6)$$

边界条件为

$B_i u = g_i \quad i = 1, 2, \dots, k$ 在流场边界 Γ 上

如果算子 A 中最高阶导数是线性的, 而较低阶导数是非线性的, 则称算子 A 为拟线性的, 方程为拟线性方程, 以上定义也适用于算子 B_i 。

如果算子 A 和 B_i 均为线性算子则称方程 (1-6) 和 (1-7) 为线性方程。

如果在流场区域 Ω 内任意二元素 u, v 满足如下等式则称算子 A 为对称的。

$$(u, Av) = (v, Au)$$

或

$$\int_{\Omega} u Av \, d\Omega = \int_{\Omega} v Au \, d\Omega \quad (1-8)$$

如果算子 A 满足如下等式则称算子 A 为正的

$$(u, Au) \geq 0 \quad (1-9)$$

或

$$\int_{\Omega} u Au \, d\Omega \geq 0$$

当 (1-9) 式中的等号只在 $u \equiv 0$ 时成立, 则称算子 A 为正定的。如果方程 (1-6) 中的元素 u 或 v 除满足 (1-8) 式外还满足齐次边界条件

$$B_i u = B_i v = 0 \quad (1-10)$$

则称方程 (1-6), (1-7) 为自伴的。如果还同时满足方程 (1-9), 则称方程 (1-6), (1-7) 为正的, 如果只当 $u \equiv 0$ 时方程 (1-9) 中的等式才成立, 则称方程 (1-6), (1-7) 为正定的。

例 /

$$\textcircled{1} \quad \frac{d^2 \phi}{dx^2} + \frac{d \phi}{dx} = 1 \quad (1-11)$$

方程 (1-11) 为线性方程, 因为 ϕ 及其导数均是线性的。

$$\textcircled{2} \quad \frac{d^2 \phi}{dx^2} - \left(\frac{d \phi}{dx} \right)^2 = 3 \quad (1-12)$$

方程 (1-12) 为拟线性的, 因为其最高阶导数 $\frac{d^2 \phi}{dx^2}$ 是线性的 (虽然低阶导数项是非线性的)。

$$\textcircled{3} \quad \left(\frac{d^2 \phi}{dx^2} \right)^2 - \frac{d \phi}{dx} = 8 \quad (1-13)$$

方程 (1-13) 既不是线性也不是拟线性而是非线性的, 因为其最高阶导数是非线性的

$$\text{例 2} \quad -\nabla^2 u = f \quad \text{在区域 } \Omega \quad (1-14)$$

设边界条件为哥西型

$$\frac{\partial u}{\partial n} + \alpha u = 0 \quad \text{在边界 } \Gamma \text{ 上} \quad (1-15)$$

算子 $A = -\nabla^2$ 是线性的, 现在来证明方程组 (1-14), (1-15) 是自伴和正定的。

根据格林公式

$$\int_{\Gamma} v \frac{\partial u}{\partial n} d\Gamma = \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v d\Omega + \int_{\Omega} v \nabla^2 u d\Omega \quad (1-16)$$

(1-8) 式左边, 即 $\int_{\Omega} u A v d\Omega$ 可写成

$$\int_{\Omega} u A v d\Omega = \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v d\Omega - \int_{\Gamma} u \frac{\partial v}{\partial n} d\Gamma \quad (1-17)$$

同理 (1-8) 式右边可写成

$$\int_{\Omega} v A u d\Omega = \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v d\Omega - \int_{\Gamma} v \frac{\partial u}{\partial n} d\Gamma \quad (1-18)$$

由于 u 和 v 都满足边界条件 (1-15), 所以 (1-17), (1-18) 两式右边的最后一项是相等的, 因此有

$$\int_{\Omega} u A v d\Omega = \int_{\Omega} v A u d\Omega \quad (1-19)$$

令 (1-17) 式中的 $u = v$, 并将边界条件 (1-15) 式代入 (1-17) 式得

$$\int_{\Omega} u A u d\Omega = \int_{\Omega} (\nabla u)^2 d\Omega + \int_{\Omega} a u^2 d\Omega \quad (1-20)$$

对 $a > 0$, (1-20) 式右边是正的, 而且仅当 $u \equiv 0$ 时才为零, 所以算子 A 在 $a > 0$ 时是正定的。由于边界条件 (1-15) 式是齐次的, 因此方程组 (1-14), (1-15) 是自伴正定的。

§ 1-2 变分原理 二次泛函的极值理论 微分方程

$$A u = f \quad \text{在 } \Omega \text{ 区域} \quad (1-21)$$

设 A 为对称正定算子, f 为给定已知函数, 可以证明使二次泛函

$$J(u) = (Au, u) - 2(f, u) \quad (1-22)$$

为极小的 u_0 值是微分方程(1)的解, 即

$$A u_0 = f \quad (1-23)$$

因为, 如果 u_0 满足方程 (1-23), 则从 (1-22) 式得

$$J(u) = (Au, u) - 2(Au_0, u)$$

由于算子 A 是对称正定的, 因此有 $(A u_0, u) = (u, A u_0)$ 和 $(u, A u_0) = (A u, u_0)$ 。故

$$\begin{aligned} J(u) &= (Au, u) - (A u_0, u) - (u, A u_0) \\ &= (Au, u) - (A u_0, u) - (A u, u_0) \\ &= (A u, u) - (A u_0, u) - (A u, u_0) + (A u_0, u_0) \\ &\quad - (A u_0, u_0) = (A(u - u_0), (u - u_0)) - \\ &\quad - (A u_0, u_0) \end{aligned} \quad (1-24)$$

方程 (1-24) 中的 $(A u_0, u_0)$ 项与 u 无关而为常数, 由于 A 是正定算子, 因此方程 (1-24) 中右边第一项

$$(A(u - u_0), u - u_0) \geq 0 \quad (1-25)$$

而且仅当 $u - u_0 = 0$ 时才有

$$(A(u - u_0), u - u_0) = 0$$

因此, 从 (1-24) 式得

$$J(u) \geq J(u_0) \quad (1-26)$$

所以 u_0 是二次泛函 $J(u)$ 的极小值。也就是说, 若 A 为对称正定算子则我们求微分方程 (1-21) 的解与求二次泛函数 (1-22) 式的极小值是等价的, 此即二次泛函数的极值理论。这个理论是很重要的, 因为许多数学物理问题, 其直接的数学形式就是求意义更广的二次泛函的极小值, 只是对解作了某些光滑性假设之后, 才归结到微分方程。其次, 即便是熟知的微分方程边值问题, 我们也宁愿把它化为某一二次泛函数的极小值问题, 因为从极值问题出发, 建立数值解法往往更灵活方便。

例 Poisson 方程的第一边值问题 (Dirichlet 边值问题)

$$-\Delta u = f(x, y); (x, y) \in \Omega \quad (1-27)$$

$$u|_{\Gamma} = 0 \quad (1-28)$$

其中

$$A = \Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}$$

按 (1-22) 式作泛函数

$$J(u) = \frac{1}{2}(-\Delta u, u) - (f, u) = \frac{1}{2} \iint_{\Omega} (-\Delta u) u dx dy - \iint_{\Omega} f \cdot u dx dy \quad (1-29)$$

利用格林公式可得

$$\begin{aligned} \iint_{\Omega} (-\Delta u) v dx dy &= \iint_{\Omega} \left(\frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial v}{\partial y} \right) dx dy \\ &\quad - \int_{\Gamma} \frac{\partial u}{\partial n} v d\Gamma \end{aligned} \quad (1-30)$$

其中 n 表示曲线边界 Γ 的单位外法向, $\frac{\partial u}{\partial n}$ 是 u 沿 n 方向的偏导数。

对 $u = v$ 且满足齐次边界条件 (1-28), 则

$$\iint_{\Omega} (-\Delta u) u dx dy = \iint_{\Omega} \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 \right] dx dy \quad (1-31)$$

因此, Poisson 方程在齐次 Dirichlet 边界条件下的泛函数为

$$J(u) = \frac{1}{2} \iint_{\Omega} \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 \right] dx dy + \iint_{\Omega} f \cdot u dx dy \quad (1-32)$$

$$= \frac{1}{2} \iint_{\Omega} \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 - 2f \cdot u \right] dx dy \quad (1-33)$$

令 $a(u, u) = \iint_{\Omega} \left[\left(\frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left(\frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 \right] dx dy$, 则上式可写成

$$J(u) = \frac{1}{2} a(u, u) - (f, u) \quad (1-34)$$

从 (1-30) 式可见, (1-33) 式也是 Poisson 方程在齐次 Neumann 边界条件 $\left(\frac{\partial u}{\partial n} \Big|_{\Gamma} = 0 \right)$ 下的泛函数。

§ 1-3 Ritz 方法

前节讨论了如何化微分方程的边值问题为相应泛函数的极值问题。本节讨论如何求泛函数的极值。这里介绍一种最重要的近似解法——Ritz法。

将 u 用一组线性无关的基函数 φ_i 来近似:

$$\tilde{u} = \sum_{i=1}^n c_i \varphi_i \quad (1-34)$$

或用重复下标写成

$$\tilde{u} = c_i \varphi_i \quad i = 1, \dots, n$$

重复下标表示对下标范围进行求和, 如 $n = 3$ 上式表示 $\tilde{u} = c_1 \varphi_1 + c_2 \varphi_2 + c_3 \varphi_3$ 。Ritz方法是确定系数 c_i 使 $J(u)$ 取极小值。由于

$$J(\tilde{u}) = \frac{1}{2}(A\tilde{u}, \tilde{u}) - (f, \tilde{u})$$

将 (1-34) 式代入上式得

$$J(\tilde{u}) = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n (A\varphi_i, \varphi_j) c_i c_j - \sum_{j=1}^n c_j (f, \varphi_j)$$

为了使 $J(u)$ 取极小值, 令

$$\frac{\partial J(\tilde{u})}{\partial c_j} = 0$$

$$\text{得 } \sum_{i=1}^n (A\varphi_i, \varphi_j) c_i = (f, \varphi_j), \quad j=1, 2, \dots, n$$

(1-35)

式 (1-35) 是关于 c_i 的 n 阶线性代数方程组。从此方程组求解得 c_i 后代入 (1-34) 式就可获得近似解 $\tilde{u}$

$$\text{例: 方程 } \begin{cases} u'' + u = -x, & 0 < x < 1 \\ u(0) = u(1) = 0 \end{cases} \quad (1-36)$$

选择基函数 $\varphi_i(x)$ ($i=1, 2, \dots$) 使每一 $\varphi_i(x)$ 满足齐次边界条件互相线性独立, 通常有两种选取 φ_i 的方法, 一种是选 φ_i 为三角多项式:

$$\varphi_i(x) = \sin(i\pi x), \quad i=1, 2, \dots$$

另一种是选 φ_i 为代数多项式

$$\varphi_i(x) = w(x)x^{i-1}, \quad i=1, 2, \dots \quad (1-38)$$

为使 $\varphi_i(x)$ 满足 (1-36) 式的边界条件, 令

$$w(x) = x(1-x)$$

将近似解 $\tilde{u}$ 表成

$$\tilde{u}(x) = \sum_{i=1}^n c_i \varphi_i(x) = x(1-x)(c_1 + c_2 x + \dots + c_n x^{n-1}) \quad (1-39)$$

对 $n=1$ 的一次近似:

$$\begin{cases} \varphi_1(x) = x(1-x) \\ \tilde{u}_1(x) = c_1 \varphi_1(x) \end{cases} \quad (1-40)$$

将 $\varphi_1(x)$ 和 $f = -x$ 代入 (1-37) 式积分后得

$$-\frac{3}{10}c_1 = -\frac{1}{12} \quad \therefore c_1 = \frac{5}{18}$$

将 c_1 值和 $\varphi_1(x)$ 代入 (1-40) 式得 u 的一次近似解

$$\tilde{u}_1(x) = \frac{5}{18}x(1-x)$$

对 $n = 2$ 的二次近似

$$\varphi_1(x) = x(1-x), \quad \varphi_2(x) = x^2(1-x)$$

$$\tilde{u}_2(x) = c_1 \varphi_1(x) + c_2 \varphi_2(x) \quad (1-41)$$

将 $\varphi_1(x)$, $\varphi_2(x)$ 和 $f = -x$ 代入 (1-37) 式积分后得两个关于系数 c_1, c_2 的方程:

$$\begin{cases} -\frac{3}{10}c_1 - \frac{3}{20}c_2 = -\frac{1}{12} \\ -\frac{3}{20}c_1 - \frac{13}{105}c_2 = -\frac{1}{20} \end{cases}$$

解之得 $c_1 = \frac{71}{369}$, $c_2 = \frac{7}{41}$ 。将此 c_1, c_2 值和 $\varphi_1(x)$

$\varphi_2(x)$ 代入 (1-41) 式得 u 的二次近似解

$$\tilde{u}_2(x) = x(1-x) \left(\frac{71}{369} + \frac{7}{41}x \right) \quad (1-42)$$

边值问题 (1-36) 的精确解为

$$u(x) = \frac{\sin nx}{\sin n} - x \quad (1-43)$$

下表列出 $\tilde{u}_1(x)$, $\tilde{u}_2(x)$ 和精确解 $u(x)$ 在 $x = \frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{3}{4}$ 处

的函数值

x	u	$\widetilde{u}_1$	$\widetilde{u}_2$
$\frac{1}{4}$	0.044	0.052	0.044
$\frac{1}{2}$	0.070	0.069	0.069
$\frac{3}{4}$	0.060	0.052	0.060

从此表可见，二次近似解已具有足够精度了。

§1-4 带权余数法 (Weighted Residual Method)

带权余数法是一种逼近微分 (或积分) 方程组解的数值方法，设方程的形式为

$$A(u) = f \quad x \in \Omega \quad (1-44)$$

$$\text{边界条件: } B(u) = g \quad x \in S \quad (1-45)$$

其中 x 代表空间座标 x_1, x_2 和 x_3 ； S 是区域 Ω 的界面函数 u 由一组基函数 $\varphi_k(x)$ 的组合来近似

$$\widetilde{u} = \sum_{k=1}^N u_k \varphi_k(x) \quad (1-46)$$

式中 u_k 是待定系数， φ_k 是一组线性无关的函数。

将式 (1-46) 代入式 (1-44) 得误差函数 ε ：

$$\varepsilon = A(\widetilde{u}) - f \neq 0 \quad (1-47)$$

这样的误差函数称为余数。对精确解 $\varepsilon = 0$ 。我们在平均意义下使此误差为零，即使余数的带权积分等于零：

$$(\varepsilon, w_i) = 0, \quad i = 1, 2, \dots, N \quad (1-48)$$

其中 w_i 是一组权函数。随着权函数 w_i 的不同选择就有不同的带权余数法，兹分述于下

〔一〕 配置点法

该法是使近似函数(1-46)式在选定的有限个点处满足方程(1-44)。设所选定的点为

$$x = x_i, \quad i = 1, 2, \dots, N$$

$$\text{则余数 } \varepsilon = A(\tilde{u}) - f = [u_k A(\varphi_k(x))]_{x=x_i} - f = 0$$

如果用(1-48)式来表示,则配置点法就相当于取脉冲函数 $\delta(x-x_i)$ 作为权函数,因此对配置点法(1-48)式变成

$$([u_k A(\varphi_k(x))]_{x=x_i} - f) \delta(x-x_i) = 0 \\ i = 1, 2, \dots, N \quad (1-50)$$

$$\text{例: } A(u) = \frac{d^2 u}{dx^2} + u + x = 0 \quad (1-51)$$

$$\text{边界条件: } u = 0, \quad x = 0,$$

$$u = 0, \quad x = 1,$$

设 u 的近似函数表成

$$u = x(1-x)(u_1 + u_2 x + \dots) \quad (1-52)$$

则对任意 x 都满足边界条件。如果在近似函数中只取两项,即对二次近似

$$\tilde{u} = x(1-x)(u_1 + u_2 x) \quad (1-53)$$

则 $\varepsilon = A(\tilde{u}) - f = x + (-2 + x - x^2)u_1 + (2 - 6x + x^2 - x^3)u_2$ 若我们选 $x = \frac{1}{4}$, $x = \frac{1}{2}$ 为配置点,则得确定系数 u_1 , u_2 的方程组为

$$\begin{bmatrix} \frac{29}{16} & -\frac{35}{64} \\ \frac{7}{4} & \frac{7}{8} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix} \quad (1-54)$$

$$\text{解得 } u_1 = \frac{6}{31}, \quad u_2 = \frac{40}{217}$$

将 u_1, u_2 之值代入 (1-53) 式得二次近似的解

$$\tilde{u} = \frac{x(1-x)}{217} (42 + 40x) \quad (1-55)$$

这个结果与上述变分法所得的二次近似结果是很接近的。

(二) 最小二乘法

在此方法中, 要求余数对其自身的内积为极小, 我们定义 F 为

$$F = (\varepsilon, \varepsilon) = (A(\tilde{u}) - f, A(\tilde{u}) - f) \quad (1-56)$$

如果近似函数为

$$\tilde{u} = \sum_{k=1}^N u_k \varphi_k \quad (1-57)$$

将 F 对 u_i 微分并令

$$\frac{\partial F}{\partial u_i} = 0, \quad i = 1, 2, \dots, N \quad (1-58)$$

得

$$\begin{aligned} \frac{\partial F}{\partial u_i} &= \frac{\partial}{\partial u_i} (\varepsilon, \varepsilon) = \frac{\partial}{\partial u_i} A \left(\sum_{k=1}^N u_k \varphi_k \right), \\ &A \left(\sum_{k=1}^N u_k \varphi_k \right) - 2 \left(A \left(\sum_{k=1}^N u_k \varphi_k \right), f \right) + (f, f) \} \\ &i = 1, 2, \dots, N \end{aligned} \quad (1-59)$$

从 N 个方程就可解得 N 个未知参数 u_k 。

当 A 是线性算子时, 上式简化成

$$2 \left(A \left(\sum_{k=1}^N u_k \varphi_k \right), A(\varphi_i) \right) - 2 \left(A(\varphi_i), f \right) = 0 \quad (1-60)$$

或

$$\left(A \left(\sum_{k=1}^N u_k \varphi_k \right) - f, A(\varphi_i) \right) = 0 \quad (1-61)$$

例: 方程与边界条件仍为 (1-51) 式。对二次近似

$$\tilde{u} = x(1-x)u_1 + x^2(1-x)u_2 \quad (1-62)$$

$$\varepsilon = x + (-2 + x - x^2)u_1 + (2 - 6x + x^2 - x^3)u_2 \quad (1-63)$$

将 ε 取平方后对 u_1 和 u_2 取偏导数并令其等于零得到如下两方程

$$\int_0^1 \varepsilon (-2 + x - x^2) dx = 0$$

$$\int_0^1 \varepsilon (2 - 6x + x^2 - x^3) dx = 0 \quad (1-64)$$

将 (1-63) 式代入上式积分后得

$$\begin{bmatrix} 2.02 & 1.01 \\ 7.07 & 1.572 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 55 \\ 39.9 \end{bmatrix}$$

求解得

$$u_1 \approx 0.1875, \quad u_2 \approx 0.1695 \quad (1-65)$$

将 (1-65) 式代入 (1-62) 式就可获得二次近似解 $\tilde{u}$ 。对 $x = \frac{1}{4},$

$\frac{1}{2}, \frac{3}{4}$ 所计算得的 $\tilde{u}$ 值与精确解之比较见下表

x	$\tilde{u}$	$u_{\text{精}}$
0.25	0.043	0.044
0.5	0.068	0.070
0.75	0.059	0.060

这个结果与变分法和配置点法的结果也是很接近的。

(三) Galerkin 法

该法是一种特殊的带权余数法。它取基函数 φ_i 作为权函数。

此, 对 Galerkin 法, (1-48) 式变为

$$(\varepsilon, \varphi_i) = 0, \quad i=1, 2, \dots, N \quad (1-66)$$

从以上 N 个方程就可确定得 N 个待定系数 u_k 。

例: 方程与边界条件仍为 (1-51) 式 $\varphi: (x)$ 之值见 (1-38) 式。对 $N=2$ 应用 (1-66) 式后得下列两方程

$$\left. \begin{aligned} \int_0^1 \varepsilon x(1-x) dx &= 0 \\ \int_0^1 \varepsilon x^2(1-x) dx &= 0 \end{aligned} \right\} \quad (1-67)$$

将 (1-63) 式之 ε 值代入上式, 积分后得方程组

$$\begin{bmatrix} \frac{3}{10} & \frac{3}{20} \\ \frac{3}{20} & \frac{13}{105} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{12} \\ \frac{1}{20} \end{bmatrix} \quad (1-68)$$

解得 $u_1 = \frac{71}{369}, \quad u_2 = \frac{7}{41}$

将此 u_1, u_2 值代入 (1-53) 式得 u 的二次近似解

$$\tilde{u} = x(1-x) \left(\frac{71}{369} + \frac{7}{41}x \right) \quad (1-69)$$

计算结果与精确解之比较见下表

x	u	$u_{\text{精}}$
0.25	0.044	0.044
0.50	0.070	0.070
0.75	0.060	0.060

从此表可见 Galerkin 法的二次近似解的精度是相当高的。

第二章 有限元的插值函数

有限元法是从前述的 Ritz Galerkin 法发展起来的，它与传统的 Ritz, Galerkin 法的主要区别在于有限元法将方程的定义域 Ω 划分成许多元素，各元素之间的边界由节点相互连接起来，如图 2-1 所示，根据定义域和边界情况，对平面域，元素形状可以是三角形，四边形，曲边三角形和曲边四边形等等；对空间域，元素形状可以是四面体，也可以是六面体等等如图 2-2 所示。方程的近似解是

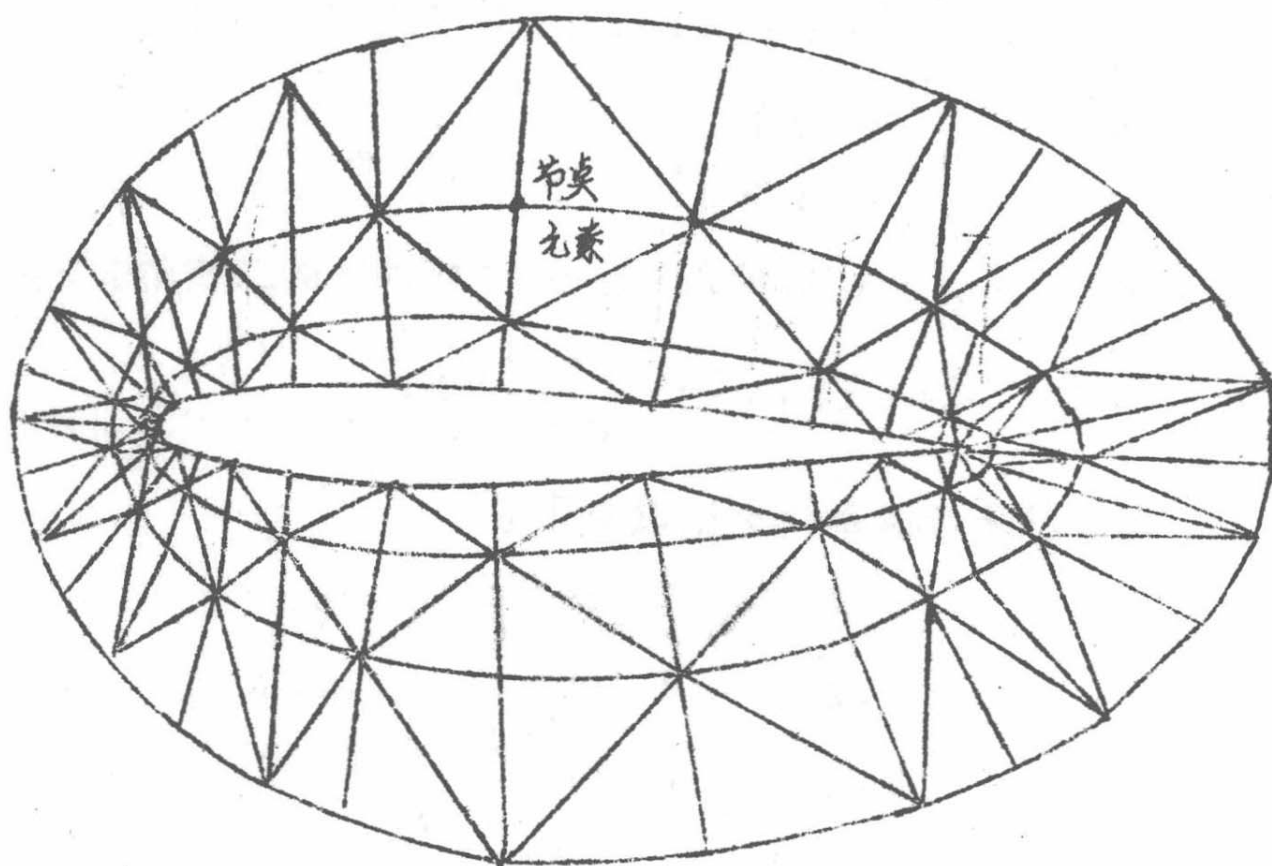


图 1

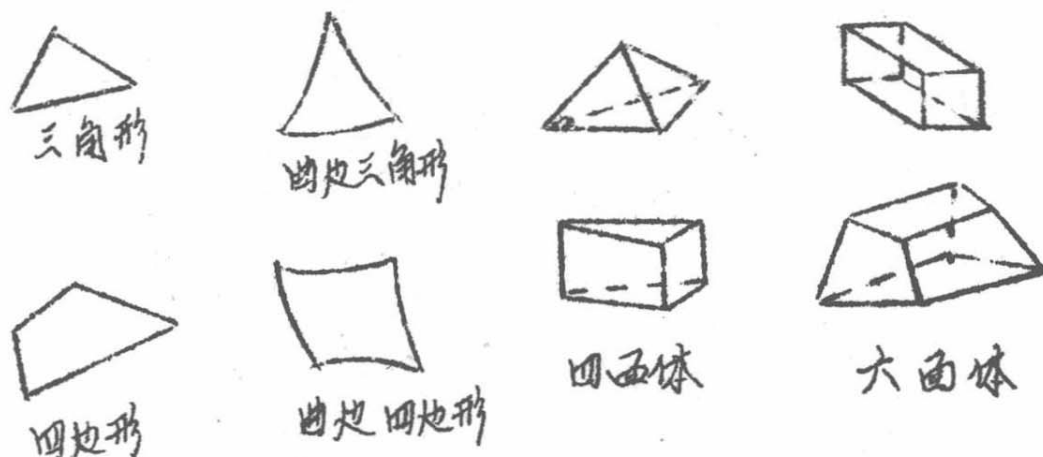


图 2

对元素来建立的，这就克服了传统的Ritz和Galerkin法在整个定义域内确定满足边界条件的基函数的困难。未知函数 u 在每一元素内通过元素的插值函数 Φ 用元素节点处的函数值 u_i 或其导数值 $u_{i,j}$ 来近似，这里 $i=1, 2, \dots, b$ ， b 是元素节点总数， $j=1, 2, \dots, n$ ， n 是空间维数， $u_{i,j}$ 表示 u_i 对座标分量 j 的偏导数。当利用方程的变分原理或带权余数法来建立元素节点函数 u_i 及其导数 $u_{i,j}$ 的方程组（有限元方程组）时，如果泛函数 $J(u)$ 或余数 ϵ 与权函数内积后所出现导数的最高阶次为 m 阶时，为了减小误差，要求函数 u 直至它的 $m-1$ 阶导数都要在元素内及其边界上连续，此即所谓 m 阶连续性要求。因此，对一阶连续性要求，就要保证函数 u 在元素内及其边界上连续，（例如对 $\nabla^2 u=0$ 的方程，其泛函或余数与权函数内积后所出现的导数的最高阶次为 $m=1$ 。所以它只要求一阶连续性），对二阶连续性要求，就要保证函数 u 及其一阶导数在元素内及其边界上连续。由此可见，有限元插值函数是由元素形状和对连续性阶次的要求所确定。

§ 2-1 一维元素的插值函数

在一维元素中用以近似变量 u 的多项式可写成

$$u = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \dots \quad (2-1)$$

或用重复符号表示成

$$u = a_0 + a_i x^i \quad (2-2)$$

线性变化时， $i=1$ ；二次变化时， $i=2$ ；其余类推。 a_0, a_i 是常数。当 u 呈线性变化时，每一元素只需二节点，每个节点分别位于元素的两端，如图2-3所示。令 $\xi = \frac{x}{l}$ ，（在中点 $\xi=0$ ，在节点1, 2分别为 $\xi=-1$ 和 $\xi=1$ （图2-3b））则式（2-1）变成