

# 応用数値解析特論 第5回

～2次元 Poisson 方程式に対する有限要素法 (1)～

かつらだ まさし  
桂田 祐史

<http://nalab.mind.meiji.ac.jp/~mk/ana/>

2020年10月19日

## 1 2次元の有限要素法

- 三角形要素への分割と区分的1次多項式
- 三角形  $e$  上の1次関数  $L_i$  と  $(L_j, L_i)_e, \langle L_j, L_i \rangle_e$ 
  - 三角形の面積
  - 三角形要素の面積座標  $L_i$
  - 面積座標の積の積分と  $(L_j, L_i)_e$
  - $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$  の係数決定と  $\langle L_j, L_i \rangle_e$
- 要素係数行列の計算
- 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

## 2 参考文献

## 5 2次元の有限要素法

第2回の授業で扱った Poisson 方程式の境界値問題を題材に、2次元領域における有限要素法を説明する (菊地 [1])。

## 5 2次元の有限要素法

第2回の授業で扱った Poisson 方程式の境界値問題を題材に、2次元領域における有限要素法を説明する (菊地 [1])。

(思い出す)  $\Omega$  は  $\mathbb{R}^2$  の有界領域で、その境界  $\Gamma$  は区分的に十分滑らかであるとする。また  $\Gamma_1, \Gamma_2$  は条件

$$\Gamma = \bar{\Gamma}_1 \cup \bar{\Gamma}_2, \quad \Gamma_1 \cap \Gamma_2 = \emptyset, \quad \Gamma_1 \neq \emptyset$$

を満たすとする。  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g_1: \Gamma_1 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g_2: \Gamma_2 \rightarrow \mathbb{R}$  が与えられたとき、次の Poisson 方程式の境界値問題を考える。

問題 (P)

次式を満たす  $u$  を求めよ:

$$\begin{aligned} (1) \quad & -\Delta u = f \quad \text{in } \Omega, \\ (2) \quad & u = g_1 \quad \text{on } \Gamma_1, \\ (3) \quad & \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = g_2 \quad \text{on } \Gamma_2, \end{aligned}$$

ここで  $\mathbf{n}$  は  $\Gamma$  の外向き単位法線ベクトルを表す。

## 5 2次元の有限要素法

第2回の授業で扱った Poisson 方程式の境界値問題を題材に、2次元領域における有限要素法を説明する (菊地 [1])。

(思い出す)  $\Omega$  は  $\mathbb{R}^2$  の有界領域で、その境界  $\Gamma$  は区分的に十分滑らかであるとする。また  $\Gamma_1, \Gamma_2$  は条件

$$\Gamma = \bar{\Gamma}_1 \cup \bar{\Gamma}_2, \quad \Gamma_1 \cap \Gamma_2 = \emptyset, \quad \Gamma_1 \neq \emptyset$$

を満たすとする。  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g_1: \Gamma_1 \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $g_2: \Gamma_2 \rightarrow \mathbb{R}$  が与えられたとき、次の Poisson 方程式の境界値問題を考える。

問題 (P)

次式を満たす  $u$  を求めよ:

$$\begin{aligned} (1) \quad & -\Delta u = f \quad \text{in } \Omega, \\ (2) \quad & u = g_1 \quad \text{on } \Gamma_1, \\ (3) \quad & \frac{\partial u}{\partial \mathbf{n}} = g_2 \quad \text{on } \Gamma_2, \end{aligned}$$

ここで  $\mathbf{n}$  は  $\Gamma$  の外向き単位法線ベクトルを表す。

大筋は1次元の場合と同様だが、(i) 各要素内の計算に面積座標を使うところと、(ii) 直接剛性法が2次元でも実現可能であることを理解するところが要点となる。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

領域  $\Omega \subset \mathbb{R}^2$  に対し、 $\bar{\Omega}$  を三角形  $e_k$  ( $1 \leq k \leq N_e$ ) に分割する:

$$\bar{\Omega} \doteq \hat{\Omega} := \bigcup_{k=1}^{N_e} e_k.$$

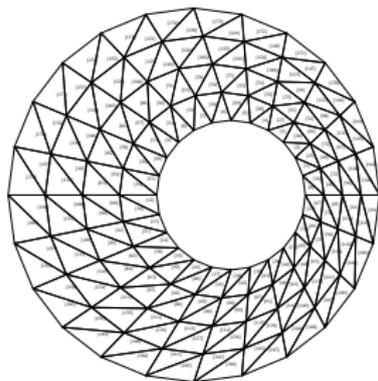


図 1: 二つの円で囲まれた閉領域  $\bar{\Omega}$  を三角形の合併で近似する

$\Omega$  が多角形でない限り、境界が「曲がっていて」 $\bar{\Omega} = \bigcup_{k=1}^{N_e} e_k$  となることは期待できない。

各三角形を **三角形 (有限) 要素** とよぶ。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

ただし、重なりや、すき間、頂点が他の三角形の辺上にあることは避けることにする。

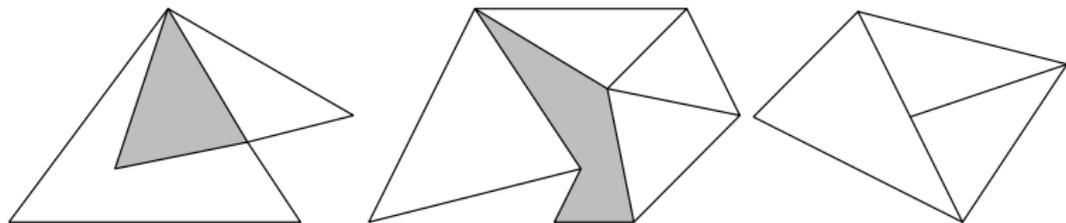


図 2: 重なり, すき間, 頂点が他の要素の辺上にある、なんてのはダメ

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

ただし、重なりや、すき間、頂点が他の三角形の辺上にあることは避けることにする。

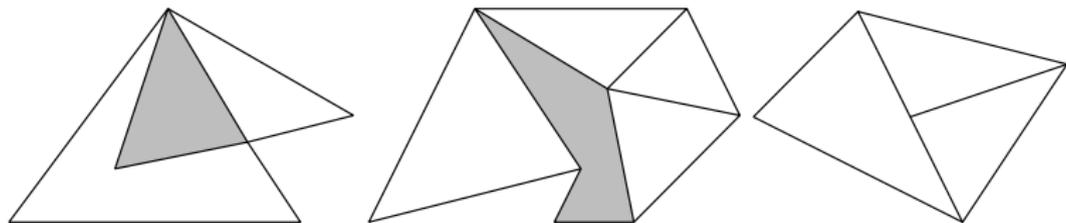


図 2: 重なり, すき間, 頂点が他の要素の辺上にある、なんてのはダメ

$N_e$  は要素の総数 (the number of elements) で、プログラムでは NELMT のような名前の変数で記憶されることが多い。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

ただし、重なりや、すき間、頂点が他の三角形の辺上にあることは避けることにする。

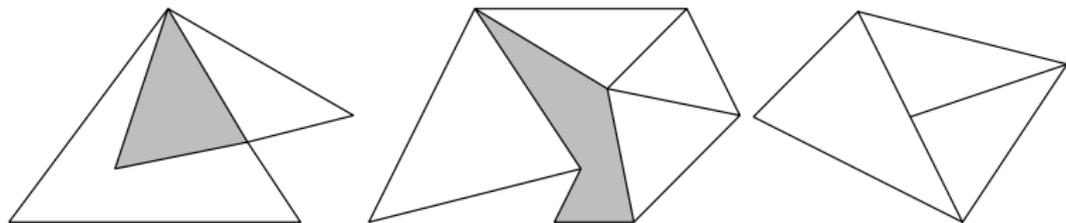


図 2: 重なり, すき間, 頂点が他の要素の辺上にある、なんてのはダメ

$N_e$  は要素の総数 (the number of elements) で、プログラムでは NELMT のような名前の変数で記憶されることが多い。

有限要素の頂点を **節点** (node) と呼び、 $\{P_i\}_{i=1}^m$  のように番号をつけておく。  
 $m$  は節点の総数 (the number of nodes) で、プログラムでは NNODE のような名前の変数で記憶されることが多い。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

ただし、重なりや、すき間、頂点が他の三角形の辺上にあることは避けることにする。

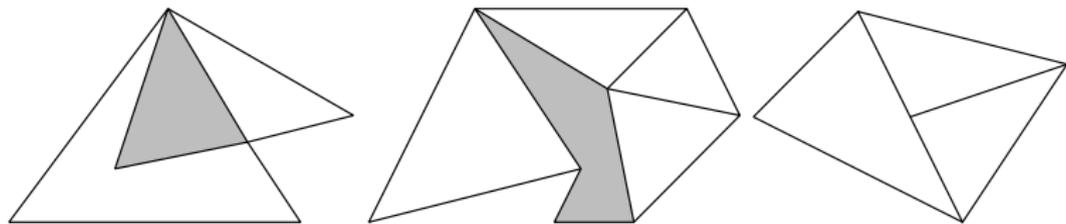


図 2: 重なり, すき間, 頂点が他の要素の辺上にある、なんてのはダメ

$N_e$  は要素の総数 (the number of elements) で、プログラムでは NELMT のような名前の変数で記憶されることが多い。

有限要素の頂点を節点 (node) と呼び、 $\{P_i\}_{i=1}^m$  のように番号をつけておく。  
 $m$  は節点の総数 (the number of nodes) で、プログラムでは NNODE のような名前の変数で記憶されることが多い。

**注意** 1次元の場合、節点の個数 = 要素の個数 + 1 という簡単な関係が成立していた。(区間を  $m$  等分したとき、 $m$  を用いて、要素を  $e_k$  ( $1 \leq k \leq m$ ), 節点を  $x_k$  ( $0 \leq k \leq m$ ) と番号づけることが出来た。) 2次元の場合は、そのような関係はない。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

$\hat{\Omega}$  上連続で、各有限要素  $e_k$  上で  $x$  と  $y$  の1次多項式関数に等しいものを、**区分的1次多項式**と呼び、その全体を  $\tilde{X}$  で表わす ( $\tilde{X}$  はここだけの記号)。

$\{e_k\}_{k=1}^{N_e}$  と  $\tilde{X}$  の対を**区分的1次有限要素** (piecewise linear finite element) と呼ぶ。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

$\hat{\Omega}$  上連続で、各有限要素  $e_k$  上で  $x$  と  $y$  の1次多項式関数に等しいものを、**区分的1次多項式**と呼び、その全体を  $\tilde{X}$  で表わす ( $\tilde{X}$  はここだけの記号)。

$\{e_k\}_{k=1}^{N_e}$  と  $\tilde{X}$  の対を**区分的1次有限要素** (piecewise linear finite element) と呼ぶ。

2変数の1次関数  $z = a + bx + cy$  のグラフは平面であるから、 $\tilde{X}$  のグラフは、空間内の三角形を連続につなげた“折れ面”である。

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

$\hat{\Omega}$  上連続で、各有限要素  $e_k$  上で  $x$  と  $y$  の1次多項式関数に等しいものを、**区分的1次多項式**と呼び、その全体を  $\tilde{X}$  で表わす ( $\tilde{X}$  はここだけの記号)。

$\{e_k\}_{k=1}^{N_e}$  と  $\tilde{X}$  の対を**区分的1次有限要素** (piecewise linear finite element) と呼ぶ。

2変数の1次関数  $z = a + bx + cy$  のグラフは平面であるから、 $\tilde{X}$  のグラフは、空間内の三角形を連続につなげた“折れ面”である。

試行関数の空間  $\hat{X}_{g_1}$ , 試験関数の空間  $\hat{X}$  は次のように選ぶ。

$$(4) \quad \hat{X}_{g_1} = \left\{ \hat{w} \in \tilde{X} \mid \hat{w} = \hat{g}_1 \quad \text{on } \Gamma_1 \right\}, \quad \hat{X} = \left\{ \hat{v} \in \tilde{X} \mid \hat{v} = 0 \quad \text{on } \Gamma_1 \right\}.$$

( $\hat{g}_1$  は  $g_1$  に近い計算しやすい関数)

## 5.1 三角形要素への分割と区分的1次多項式

$\hat{\Omega}$  上連続で、各有限要素  $e_k$  上で  $x$  と  $y$  の1次多項式関数に等しいものを、**区分的1次多項式**と呼び、その全体を  $\tilde{X}$  で表わす ( $\tilde{X}$  はここだけの記号)。

$\{e_k\}_{k=1}^{N_e}$  と  $\tilde{X}$  の対を**区分的1次有限要素** (piecewise linear finite element) と呼ぶ。

2変数の1次関数  $z = a + bx + cy$  のグラフは平面であるから、 $\tilde{X}$  のグラフは、空間内の三角形を連続につなげた“折れ面”である。

試行関数の空間  $\hat{X}_{g_1}$ , 試験関数の空間  $\hat{X}$  は次のように選ぶ。

$$(4) \quad \hat{X}_{g_1} = \left\{ \hat{w} \in \tilde{X} \mid \hat{w} = \hat{g}_1 \quad \text{on } \Gamma_1 \right\}, \quad \hat{X} = \left\{ \hat{v} \in \tilde{X} \mid \hat{v} = 0 \quad \text{on } \Gamma_1 \right\}.$$

( $\hat{g}_1$  は  $g_1$  に近い計算しやすい関数)

$\tilde{X}$  の基底関数  $\{\phi_i\}_{i=1}^m$  は

$$(5a) \quad \phi_i \in \tilde{X} \quad (i = 1, 2, \dots, m),$$

$$(5b) \quad \phi_i(P_j) = \delta_{ij} \quad (i, j = 1, 2, \dots, m)$$

満たすものを採用する (この条件で一意に確定することに注意)。

## 5.2 三角形 $e$ 上の 1 次関数 $L_i$ と $(L_j, L_i)_e, \langle L_j, L_i \rangle_e$

### 5.2.1 三角形の面積

平面上の三角形要素  $e$  を考える。

$e$  に属する節点を、反時計まわりに  $N_i = (x_i, y_i)$  ( $i = 0, 1, 2$ ) とする。

## 5.2 三角形 $e$ 上の 1 次関数 $L_i$ と $(L_j, L_i)_e, \langle L_j, L_i \rangle_e$

### 5.2.1 三角形の面積

平面上の三角形要素  $e$  を考える。

$e$  に属する節点を、反時計まわりに  $N_i = (x_i, y_i)$  ( $i = 0, 1, 2$ ) とする。

後でしばしば必要になるので、 $e$  の面積  $|e|$  を計算しておこう。

$$\begin{aligned} |e| &= \frac{1}{2} \det \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} [(x_1 - x_0)(y_2 - y_0) - (y_1 - y_0)(x_2 - x_0)]. \end{aligned}$$

## 5.2 三角形 $e$ 上の 1 次関数 $L_i$ と $(L_j, L_i)_e, \langle L_j, L_i \rangle_e$

### 5.2.1 三角形の面積

平面上の三角形要素  $e$  を考える。

$e$  に属する節点を、反時計まわりに  $N_i = (x_i, y_i)$  ( $i = 0, 1, 2$ ) とする。

後でしばしば必要になるので、 $e$  の面積  $|e|$  を計算しておこう。

$$\begin{aligned} |e| &= \frac{1}{2} \det \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} [(x_1 - x_0)(y_2 - y_0) - (y_1 - y_0)(x_2 - x_0)]. \end{aligned}$$

1 次多項式全体を  $P^1$  と表す:

$$P^1 := \{ \hat{u} \mid (\exists \alpha_0, \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}) \hat{u}(x, y) = \alpha_0 + \alpha_1 x + \alpha_2 y \}.$$

任意の  $\hat{u} \in P^1$  は、3 節点  $N_i$  における値  $u^i := \hat{u}(N_i)$  ( $i = 0, 1, 2$ ) を指定すれば定まる ( $u_i = \hat{u}(P_i)$  と混同しないように上に添字をつけた)。

## 5.2 三角形 $e$ 上の 1 次関数 $L_i$ と $(L_j, L_i)_e, \langle L_j, L_i \rangle_e$

### 5.2.1 三角形の面積

平面上の三角形要素  $e$  を考える。

$e$  に属する節点を、反時計まわりに  $N_i = (x_i, y_i)$  ( $i = 0, 1, 2$ ) とする。

後でしばしば必要になるので、 $e$  の面積  $|e|$  を計算しておこう。

$$\begin{aligned} |e| &= \frac{1}{2} \det \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{2} [(x_1 - x_0)(y_2 - y_0) - (y_1 - y_0)(x_2 - x_0)]. \end{aligned}$$

1 次多項式全体を  $P^1$  と表す:

$$P^1 := \{ \hat{u} \mid (\exists \alpha_0, \alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}) \hat{u}(x, y) = \alpha_0 + \alpha_1 x + \alpha_2 y \}.$$

任意の  $\hat{u} \in P^1$  は、3 節点  $N_i$  における値  $u^i := \hat{u}(N_i)$  ( $i = 0, 1, 2$ ) を指定すれば定まる ( $u_i = \hat{u}(P_i)$  と混同しないように上に添字をつけた)。これは、直観的に明らかであるが (平面はその上の一直線上にない 3 点を指定すれば定まる)、すぐ後で基底が分かるので、それが証明になる。

## 5.2.2 三角形要素の面積座標 $L_i$

節点  $N_i$  で 1, 他の節点で 0 となる 1 次関数を  $L_i$  とする ( $i = 0, 1, 2$ )。つまり

$$(6a) \quad L_i \in P^1,$$

$$(6b) \quad L_i(N_j) = L_i(x_j, y_j) = \delta_{ij} \quad (j = 0, 1, 2).$$

## 5.2.2 三角形要素の面積座標 $L_i$

節点  $N_i$  で 1, 他の節点で 0 となる 1 次関数を  $L_i$  とする ( $i = 0, 1, 2$ )。つまり

$$(6a) \quad L_i \in P^1,$$

$$(6b) \quad L_i(N_j) = L_i(x_j, y_j) = \delta_{ij} \quad (j = 0, 1, 2).$$

$(L_0, L_1, L_2)$  は  $P^1$  の基底になる。実際、任意の  $\hat{u} \in P^1$  は、

$$(7) \quad \hat{u}(x, y) = \sum_{i=0}^2 u^i L_i(x, y) \quad ((x, y) \in e)$$

と表される (相異なる 3 点  $N_i$  ( $i = 0, 1, 2$ ) での値が等しい 1 次関数は等しい)。

## 5.2.2 三角形要素の面積座標 $L_i$

節点  $N_i$  で 1, 他の節点で 0 となる 1 次関数を  $L_i$  とする ( $i = 0, 1, 2$ )。つまり

$$(6a) \quad L_i \in P^1,$$

$$(6b) \quad L_i(N_j) = L_i(x_j, y_j) = \delta_{ij} \quad (j = 0, 1, 2).$$

$(L_0, L_1, L_2)$  は  $P^1$  の基底になる。実際、任意の  $\hat{u} \in P^1$  は、

$$(7) \quad \hat{u}(x, y) = \sum_{i=0}^2 u^i L_i(x, y) \quad ((x, y) \in e)$$

と表される (相異なる 3 点  $N_i$  ( $i = 0, 1, 2$ ) での値が等しい 1 次関数は等しい)。

任意の  $P \in e$  に対して、3 実数  $(L_0(P), L_1(P), L_2(P))$  を  $P$  の **面積座標** (area coordinate) あるいは **重心座標** (barycentric coordinate) と呼ぶ。(色々裏があるけれど今回は駆け足で進む。)

## 5.2.2 三角形要素の面積座標 $L_i$

節点  $N_i$  で 1, 他の節点で 0 となる 1 次関数を  $L_i$  とする ( $i = 0, 1, 2$ )。つまり

$$(6a) \quad L_i \in P^1,$$

$$(6b) \quad L_i(N_j) = L_i(x_j, y_j) = \delta_{ij} \quad (j = 0, 1, 2).$$

$(L_0, L_1, L_2)$  は  $P^1$  の基底になる。実際、任意の  $\hat{u} \in P^1$  は、

$$(7) \quad \hat{u}(x, y) = \sum_{i=0}^2 u^i L_i(x, y) \quad ((x, y) \in e)$$

と表される (相異なる 3 点  $N_i$  ( $i = 0, 1, 2$ ) での値が等しい 1 次関数は等しい)。

任意の  $P \in e$  に対して、3 実数  $(L_0(P), L_1(P), L_2(P))$  を  $P$  の **面積座標** (area coordinate) あるいは **重心座標** (barycentric coordinate) と呼ぶ。(色々裏があるけれど今回は駆け足で進む。)

任意の  $P \in e$  に対して次式が成り立つ。

$$L_0(P) + L_1(P) + L_2(P) = 1.$$

( $L_i$  のグラフ  $z = L_i(x, y)$  の鳥瞰図と等高線を描いておこう。)

# Mathematica のコード例と実行結果

```
xs = {0, 3, 1}; ys = {0, 1, 2};  
{a, b, c} = Inverse[Transpose[{{1, 1, 1}, xs, ys}]];  
L[i_, x_, y_] := a[[i]] + b[[i]]*x + c[[i]]*y  
xmin = Min[xs]; xmax = Max[xs]; ymin = Min[ys]; ymax = Max[ys];  
gbase = RegionPlot[L[1, x, y] > 0 && L[2, x, y] > 0 && L[3, x, y] > 0,  
  {x, xmin, xmax}, {y, ymin, ymax}]  
gb=Table[Plot3D[L[i, x, y], {x, xmin, xmax}, {y, ymin, ymax},  
  RegionFunction -> Function[{x, y, z},  
  L[1, x, y] > 0 && L[2, x, y] > 0 && L[3, x, y] > 0]], {i, 3}]  
gc=Table[ContourPlot[L[i, x, y], {x, xmin, xmax}, {y, ymin, ymax},  
  RegionFunction -> Function[{x, y, z},  
  L[1, x, y] > 0 && L[2, x, y] > 0 && L[3, x, y] > 0]], {i, 3}]
```

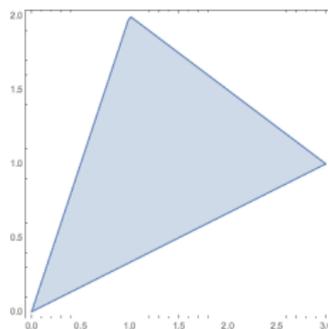


図 3: 三角形要素

# Mathematica のコード例と実行結果

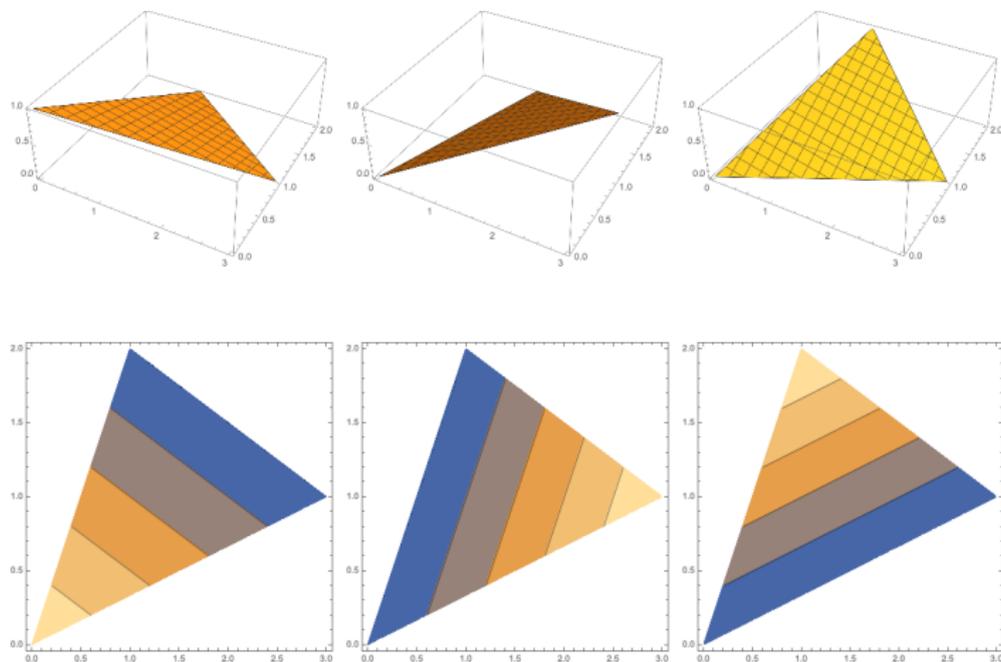


図 4: 左から  $L_0$ ,  $L_1$ ,  $L_2$  の鳥瞰図と等高線

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

面積座標の積の積分については、便利な公式がある。

0 以上の任意の整数  $i, j, k$  に対して

$$(8) \quad \iint_e L_0(x, y)^i L_1(x, y)^j L_2(x, y)^k dx dy = 2|e| \frac{i!j!k!}{(i+j+k+2)!}.$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

面積座標の積の積分については、便利な公式がある。

0 以上の任意の整数  $i, j, k$  に対して

$$(8) \quad \iint_e L_0(x, y)^i L_1(x, y)^j L_2(x, y)^k dx dy = 2|e| \frac{i!j!k!}{(i+j+k+2)!}.$$

**証明**  $P_0 = (0, 0)$ ,  $P_1 = (1, 0)$ ,  $P_2 = (0, 1)$  で囲まれる三角形を  $\Delta$  とし、1 次関数  $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  を

$$\varphi(P_0) = N_0, \quad \varphi(P_1) = N_1, \quad \varphi(P_2) = N_2$$

で定める。

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

面積座標の積の積分については、便利な公式がある。

0 以上の任意の整数  $i, j, k$  に対して

$$(8) \quad \iint_e L_0(x, y)^i L_1(x, y)^j L_2(x, y)^k dx dy = 2|e| \frac{i!j!k!}{(i+j+k+2)!}.$$

**証明**  $P_0 = (0, 0)$ ,  $P_1 = (1, 0)$ ,  $P_2 = (0, 1)$  で囲まれる三角形を  $\Delta$  とし、1 次関数  $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  を

$$\varphi(P_0) = N_0, \quad \varphi(P_1) = N_1, \quad \varphi(P_2) = N_2$$

で定める。実は

$$\varphi(u, v) = \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix},$$

$$\det \varphi'(u, v) = \det \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} = 2|e|.$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

面積座標の積の積分については、便利な公式がある。

0 以上の任意の整数  $i, j, k$  に対して

$$(8) \quad \iint_e L_0(x, y)^i L_1(x, y)^j L_2(x, y)^k dx dy = 2|e| \frac{i!j!k!}{(i+j+k+2)!}.$$

**証明**  $P_0 = (0, 0)$ ,  $P_1 = (1, 0)$ ,  $P_2 = (0, 1)$  で囲まれる三角形を  $\Delta$  とし、1 次関数  $\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  を

$$\varphi(P_0) = N_0, \quad \varphi(P_1) = N_1, \quad \varphi(P_2) = N_2$$

で定める。実は

$$\varphi(u, v) = \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix},$$

$$\det \varphi'(u, v) = \det \begin{pmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} = 2|e|.$$

変数変換  $(x, y) = \varphi(u, v)$  を行なうと

$$\begin{aligned} \iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy &= \iint_{\Delta} L_0(\varphi(u, v))^i L_1(\varphi(u, v))^j L_2(\varphi(u, v))^k |\det \varphi'(u, v)| du dv. \\ &= 2|e| \iint_{\Delta} L_0(\varphi(u, v))^i L_1(\varphi(u, v))^j L_2(\varphi(u, v))^k du dv. \end{aligned}$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

$L_i(\varphi(u, v))$  は (1 次関数と 1 次関数の合成であるから) 1 次関数で、

$$L_i(\varphi(P_j)) = \delta_{ij}$$

を満たすことから、

$$L_0(\varphi(u, v)) = 1 - u - v, \quad L_1(\varphi(u, v)) = u, \quad L_2(\varphi(u, v)) = v.$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

$L_i(\varphi(u, v))$  は (1 次関数と 1 次関数の合成であるから) 1 次関数で、

$$L_i(\varphi(P_j)) = \delta_{ij}$$

を満たすことから、

$$L_0(\varphi(u, v)) = 1 - u - v, \quad L_1(\varphi(u, v)) = u, \quad L_2(\varphi(u, v)) = v.$$

ゆえに

$$\begin{aligned} \iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy &= 2|e| \iint_{\Delta} (1 - u - v)^i u^j v^k du dv \\ &= 2|e| \int_0^1 u^j \left( \int_0^{1-u} (1 - u - v)^i v^k dv \right) du. \end{aligned}$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

$L_i(\varphi(u, v))$  は (1 次関数と 1 次関数の合成であるから) 1 次関数で、

$$L_i(\varphi(P_j)) = \delta_{ij}$$

を満たすことから、

$$L_0(\varphi(u, v)) = 1 - u - v, \quad L_1(\varphi(u, v)) = u, \quad L_2(\varphi(u, v)) = v.$$

ゆえに

$$\begin{aligned} \iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy &= 2|e| \iint_{\Delta} (1 - u - v)^i u^j v^k du dv \\ &= 2|e| \int_0^1 u^j \left( \int_0^{1-u} (1 - u - v)^i v^k dv \right) du. \end{aligned}$$

内側の積分で、 $v = (1 - u)t$  ( $0 \leq t \leq 1$ ) と変数変換すると、

$$dv = (1 - u)dt, \quad (1 - u - v)^i = ((1 - u) - (1 - u)t)^i = (1 - u)^i (1 - t)^i$$

であるから、

$$\begin{aligned} \int_0^{1-u} (1 - u - v)^i v^k dv &= \int_0^1 (1 - u)^i (1 - t)^i (1 - u)^k t^k \cdot (1 - u) dt \\ &= (1 - u)^{i+k+1} \int_0^1 (1 - t)^i t^k dt. \end{aligned}$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

ゆえに

$$\iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy = 2|e| \int_0^1 (1-u)^{i+k+1} u^j du \int_0^1 (1-t)^i t^k dt.$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

ゆえに

$$\iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy = 2|e| \int_0^1 (1-u)^{i+k+1} u^j du \int_0^1 (1-t)^i t^k dt.$$

ベータ関数

$$B(p, q) = \int_0^1 (1-u)^{p-1} t^{q-1} dt$$

とガンマ関数

$$\Gamma(x) := \int_0^\infty t^{x-1} e^{-t} dt$$

について、次の公式が成り立つ。

$$B(p, q) = \frac{\Gamma(p)\Gamma(q)}{\Gamma(p+q)}, \quad \Gamma(n+1) = n! \quad (n \in \mathbb{N}).$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

ゆえに

$$\iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy = 2|e| \int_0^1 (1-u)^{i+k+1} u^j du \int_0^1 (1-t)^i t^k dt.$$

ベータ関数

$$B(p, q) = \int_0^1 (1-u)^{p-1} t^{q-1} dt$$

とガンマ関数

$$\Gamma(x) := \int_0^\infty t^{x-1} e^{-t} dt$$

について、次の公式が成り立つ。

$$B(p, q) = \frac{\Gamma(p)\Gamma(q)}{\Gamma(p+q)}, \quad \Gamma(n+1) = n! \quad (n \in \mathbb{N}).$$

ゆえに

$$\begin{aligned} \iint_e L_0^i L_1^j L_2^k dx dy &= 2|e| B(i+k+2, j+1) B(i+1, k+1) \\ &= 2|e| \frac{\Gamma(i+k+2)\Gamma(j+1)}{\Gamma(i+j+k+3)} \frac{\Gamma(i+1)\Gamma(k+1)}{\Gamma(i+k+2)} \\ &= 2|e| \frac{\Gamma(i+1)\Gamma(j+1)\Gamma(k+1)}{\Gamma(i+j+k+3)} = 2|e| \frac{i!j!k!}{(i+j+k+2)!}. \quad \square \end{aligned}$$

## 5.2.3 面積座標の積の積分と $(L_j, L_i)_e$

$i = j$  の場合、それ以外の添字 ( $\in \{0, 1, 2\}$ ) を  $k, \ell$  とすると

$$(L_j, L_i)_e = \iint_e L_i^2 L_k^0 L_\ell^0 dx dy = 2|e| \frac{2!0!0!}{(2+0+0+2)!} = \frac{1}{6}|e|.$$

$i \neq j$  の場合、それ以外の添字 ( $\in \{0, 1, 2\}$ ) を  $k$  とすると

$$(L_j, L_i)_e = \iint_e L_i^1 L_j^1 L_k^0 dx dy = 2|e| \frac{1!1!0!}{(1+1+0+2)!} = \frac{1}{12}|e|.$$

## 5.2.4 $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

$$L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$$

とおくと

## 5.2.4 $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

$$L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$$

とおくと

$$\delta_{ij} = L_j(x_i, y_i) = a_j + b_j x_i + c_j y_i = (1 \ x_i \ y_i) \begin{pmatrix} a_j \\ b_j \\ c_j \end{pmatrix}$$

であるから

## 5.2.4 $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

$$L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$$

とおくと

$$\delta_{ij} = L_j(x_i, y_i) = a_j + b_j x_i + c_j y_i = (1 \ x_i \ y_i) \begin{pmatrix} a_j \\ b_j \\ c_j \end{pmatrix}$$

であるから

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ c_0 & c_1 & c_2 \end{pmatrix} \quad (\text{ペンを取ってチェック}).$$

## 5.2.4 $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

$$L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$$

とおくと

$$\delta_{ij} = L_j(x_i, y_i) = a_j + b_j x_i + c_j y_i = (1 \ x_i \ y_i) \begin{pmatrix} a_j \\ b_j \\ c_j \end{pmatrix}$$

であるから

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ c_0 & c_1 & c_2 \end{pmatrix} \quad (\text{ペンを取ってチェック}).$$

$$A := \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \end{pmatrix}$$

とおくと

$$\det A = \det \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 0 & x_1 - x_0 & y_1 - y_0 \\ 0 & x_2 - x_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 - x_0 & y_1 - y_0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 \end{vmatrix} = 2|e| > 0.$$

## 5.2.4 $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

$$L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$$

とおくと

$$\delta_{ij} = L_j(x_i, y_i) = a_j + b_j x_i + c_j y_i = (1 \ x_i \ y_i) \begin{pmatrix} a_j \\ b_j \\ c_j \end{pmatrix}$$

であるから

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ c_0 & c_1 & c_2 \end{pmatrix} \quad (\text{ペンを取ってチェック}).$$

$$A := \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 1 & x_1 & y_1 \\ 1 & x_2 & y_2 \end{pmatrix}$$

とおくと

$$\det A = \det \begin{pmatrix} 1 & x_0 & y_0 \\ 0 & x_1 - x_0 & y_1 - y_0 \\ 0 & x_2 - x_0 & y_2 - y_0 \end{pmatrix} = \begin{vmatrix} x_1 - x_0 & y_1 - y_0 \\ x_2 - x_0 & y_2 - y_0 \end{vmatrix} = 2|e| > 0.$$

ゆえに

$$\begin{pmatrix} a_0 & a_1 & a_2 \\ b_0 & b_1 & b_2 \\ c_0 & c_1 & c_2 \end{pmatrix} = A^{-1}.$$

## 5.2.4 $L_i(x, y) = a_i + b_i x + c_i y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

Cramer の公式によって

$$\begin{aligned}
 A^{-1} &= \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} & (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} 1 & y_1 \\ 1 & y_2 \end{vmatrix} & (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} 1 & x_1 \\ 1 & x_2 \end{vmatrix} \\
 (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} x_0 & y_0 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} & (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 1 & y_0 \\ 1 & y_2 \end{vmatrix} & (-1)^{2+3} \begin{vmatrix} 1 & x_0 \\ 1 & x_2 \end{vmatrix} \\
 (-1)^{3+1} \begin{vmatrix} x_0 & y_0 \\ x_1 & y_1 \end{vmatrix} & (-1)^{3+2} \begin{vmatrix} 1 & y_0 \\ 1 & y_1 \end{vmatrix} & (-1)^{3+3} \begin{vmatrix} 1 & x_0 \\ 1 & x_1 \end{vmatrix} \end{pmatrix}^T \\
 &= \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} x_1 y_2 - y_1 x_2 & -(y_2 - y_1) & x_2 - x_1 \\ -(x_0 y_2 - y_0 x_2) & y_2 - y_0 & -(x_2 - x_0) \\ x_0 y_1 - y_0 x_1 & -(y_1 - y_0) & x_1 - x_0 \end{pmatrix}^T \\
 &= \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} x_1 y_2 - y_1 x_2 & x_2 y_0 - y_2 x_0 & x_0 y_1 - y_0 x_1 \\ y_1 - y_2 & y_2 - y_0 & y_0 - y_1 \\ x_2 - x_1 & x_0 - x_2 & x_1 - x_0 \end{pmatrix}.
 \end{aligned}$$

## 5.2.4 $L_j(x, y) = a_j + b_j x + c_j y$ の係数決定と $\langle L_j, L_i \rangle_e$

$(i, j, k)$  は  $(0, 1, 2)$  の偶置換とする<sup>1</sup>。これは

$$(i, j, k) = (0, 1, 2), (1, 2, 0), (2, 0, 1)$$

ということを意味している。このとき、

$$a_i^* := x_j y_k - x_k y_j, \quad b_i^* := y_j - y_k, \quad c_i^* := x_k - x_j$$

とおくと、すなわち

$$a_0^* := x_1 y_2 - x_2 y_1, \quad b_0^* := y_1 - y_2, \quad c_0^* := x_2 - x_1,$$

$$a_1^* := x_2 y_0 - x_0 y_2, \quad b_1^* := y_2 - y_0, \quad c_1^* := x_0 - x_2,$$

$$a_2^* := x_0 y_1 - x_1 y_0, \quad b_2^* := y_0 - y_1, \quad c_2^* := x_1 - x_0$$

とおくと、

$$A^{-1} = \frac{1}{2|e|} \begin{pmatrix} a_0^* & a_1^* & a_2^* \\ b_0^* & b_1^* & b_2^* \\ c_0^* & c_1^* & c_2^* \end{pmatrix}.$$

特に

$$(9) \quad \langle L_j, L_i \rangle_e = \iint_e \nabla L_j \cdot \nabla L_i \, dx \, dy = \iint_e \begin{pmatrix} b_j \\ c_j \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} b_i \\ c_i \end{pmatrix} \, dx \, dy = (b_j b_i + c_j c_i) |e|.$$

<sup>1</sup> $(0, 1, 2)$  の置換は、 $(0, 1, 2)$ ,  $(0, 2, 1)$ ,  $(1, 0, 2)$ ,  $(1, 2, 0)$ ,  $(2, 0, 1)$ ,  $(2, 1, 0)$  の 6 通りで、このうち  $(0, 2, 1)$ ,  $(2, 1, 0)$ ,  $(1, 0, 2)$  は互換であるから明らかに奇置換である。のこりの  $(0, 1, 2)$ ,  $(1, 2, 0)$ ,  $(2, 0, 1)$  が偶置換である。

## 5.3 要素係数行列の計算

「積分は積分範囲を分割して計算し、後から和を取ればよい」ので、弱形式

$$\langle \hat{u}, \hat{v} \rangle = (f, \hat{v}) + [g_2, \hat{v}] \quad (\hat{v} \in \hat{X})$$

は

$$(10) \quad \sum_{k=1}^{N_e} \langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \sum_{k=1}^{N_e} (f, \hat{v})_{e_k} + [g_2, \hat{v}] \quad (\hat{v} \in \hat{X})$$

となる。ただし

$$\langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \int_{e_k} \nabla \hat{u}(x) \cdot \nabla \hat{v}(x) dx, \quad (f, \hat{v})_{e_k} = \int_{e_k} f(x) \hat{v}(x) dx, \quad [g_2, \hat{v}] = \int_{\Gamma_2} g_2 \hat{v} d\sigma.$$

## 5.3 要素係数行列の計算

「積分は積分範囲を分割して計算し、後から和を取ればよい」ので、弱形式

$$\langle \hat{u}, \hat{v} \rangle = (f, \hat{v}) + [g_2, \hat{v}] \quad (\hat{v} \in \hat{X})$$

は

$$(10) \quad \sum_{k=1}^{N_e} \langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \sum_{k=1}^{N_e} (f, \hat{v})_{e_k} + [g_2, \hat{v}] \quad (\hat{v} \in \hat{X})$$

となる。ただし

$$\langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \int_{e_k} \nabla \hat{u}(x) \cdot \nabla \hat{v}(x) dx, \quad (f, \hat{v})_{e_k} = \int_{e_k} f(x) \hat{v}(x) dx, \quad [g_2, \hat{v}] = \int_{\Gamma_2} g_2 \hat{v} d\sigma.$$

そこで  $u^j := \hat{u}(N_j)$ ,  $v^j := \hat{v}(N_j)$  ( $j = 0, 1, 2$ ) を用いて、

$$\hat{u} = \sum_{j=0}^2 u^j L_j, \quad \hat{v} = \sum_{i=0}^2 v^i L_i \quad (e_k \text{ 上})$$

と表すと

$$(11) \quad \langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \sum_{j=0}^2 \sum_{i=0}^2 v^i A_{ij}^{(k)} u^j, \quad (f, \hat{v})_{e_k} = \sum_{i=0}^2 v^i f_i^{(k)},$$

ただし

$$(12) \quad A_{ij}^{(k)} := \langle L_j, L_i \rangle_{e_k}, \quad f_i^{(k)} := (f, L_i)_{e_k}.$$

## 5.3 要素係数行列の計算

そこで

$$\mathbf{u}_k := \begin{pmatrix} u^0 \\ u^1 \\ u^2 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v}_k := \begin{pmatrix} v^0 \\ v^1 \\ v^2 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{f}_k := \begin{pmatrix} f_0^{(k)} \\ f_1^{(k)} \\ f_2^{(k)} \end{pmatrix},$$

$$A_k := \begin{pmatrix} A_{00}^{(k)} & A_{01}^{(k)} & A_{02}^{(k)} \\ A_{10}^{(k)} & A_{11}^{(k)} & A_{12}^{(k)} \\ A_{20}^{(k)} & A_{21}^{(k)} & A_{22}^{(k)} \end{pmatrix}$$

とおくと、 $A_k$  は対称行列で、

$$(13) \quad \langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \mathbf{v}_k^T A_k \mathbf{u}_k, \quad (f, \hat{v})_{e_k} = \mathbf{v}_k^T \mathbf{f}_k.$$

( $[g_2, \hat{v}]$  については、今回の授業では説明を省略する。とりあえず  $g_2 = 0$  と考えて授業を聴いて下さい。)

## 5.3 要素係数行列の計算 具体的な成分の計算

$A_{ij}^{(k)} = \langle L_j, L_i \rangle_{e_k}$  の計算は (9) で済んでいる。

$f_i^{(k)} = (f, L_i)_{e_k}$  については、例えば

$$(f, L_i)_{e_k} \doteq \left( \sum_{j=0}^2 f(N_j) L_j, L_i \right)_{e_k} = \sum_{j=0}^2 f(N_j) (L_j, L_i)_{e_k}.$$

のように近似すれば

$$(L_j, L_i)_{e_k} = \begin{cases} |e_k|/6 & (i = j \text{ のとき}), \\ |e_k|/12 & (i \neq j \text{ のとき}). \end{cases}$$

であるから

$$f_0^{(k)} \doteq \frac{|e_k|}{12} (2f(N_0) + f(N_1) + f(N_2)),$$

$$f_1^{(k)} \doteq \frac{|e_k|}{12} (f(N_0) + 2f(N_1) + f(N_2)),$$

$$f_2^{(k)} \doteq \frac{|e_k|}{12} (f(N_0) + f(N_1) + 2f(N_2)).$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

$u_i := \hat{u}(P_i)$ ,  $v_i := \hat{v}(P_i)$  ( $i = 1, 2, \dots, m$ ) として、

$$(14) \quad \mathbf{u} := \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_m \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v} := \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix}$$

とおく。

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

$u_i := \hat{u}(P_i)$ ,  $v_i := \hat{v}(P_i)$  ( $i = 1, 2, \dots, m$ ) として、

$$(14) \quad \mathbf{u} := \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_m \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v} := \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix}$$

とおく。

有限要素  $e_k$  ( $k = 1, 2, \dots, N_e$ ) の節点  $N_0, N_1, N_2$  に対して、

$$N_0 = P_{i_{k,0}}, \quad N_1 = P_{i_{k,1}}, \quad N_2 = P_{i_{k,2}}$$

となる整数  $i_{k,0}, i_{k,1}, i_{k,2}$  を取る (これらを**全体節点番号**と呼ぶ)。

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

$u_i := \hat{u}(P_i)$ ,  $v_i := \hat{v}(P_i)$  ( $i = 1, 2, \dots, m$ ) として、

$$(14) \quad \mathbf{u} := \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \vdots \\ u_m \end{pmatrix}, \quad \mathbf{v} := \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix}$$

とおく。

有限要素  $e_k$  ( $k = 1, 2, \dots, N_e$ ) の節点  $N_0, N_1, N_2$  に対して、

$$N_0 = P_{i_{k,0}}, \quad N_1 = P_{i_{k,1}}, \quad N_2 = P_{i_{k,2}}$$

となる整数  $i_{k,0}, i_{k,1}, i_{k,2}$  を取る (これらを**全体節点番号**と呼ぶ)。

$\mathbf{f}_k^* \in \mathbb{R}^m$  を  $i_{k,0}$  成分 =  $f_0^{(k)}$ ,  $i_{k,1}$  成分 =  $f_1^{(k)}$ ,  $i_{k,2}$  成分 =  $f_2^{(k)}$  で、それ以外の成分はすべて 0 であるようなベクトルとする。例えば  $i_0^{(k)} < i_1^{(k)} < i_2^{(k)}$  ならば

$$\mathbf{f}_k^* = \begin{pmatrix} 1 & & i_{k,0} & & i_{k,1} & & i_{k,2} & & m \\ \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow \\ (0 & \dots & 0 & f_0^{(k)} & 0 \dots 0 & f_1^{(k)} & 0 \dots 0 & f_2^{(k)} & 0 \dots 0)^\top. \end{pmatrix}$$

このように定義すると (実はとても簡単ということは次回見せる)、次が成り立つ。

$$(15) \quad (f, \hat{v})_{e_k} = \mathbf{v}^\top \mathbf{f}_k^* \quad (k = 1, 2, \dots, N_e).$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

同様の考え方で、行列  $A_k^* = (a_{ij}^{(k)})$  を

$$\begin{aligned} a_{i_{k,0}i_{k,0}}^{(k)} &= A_{00}^{(k)}, & a_{i_{k,0}i_{k,1}}^{(k)} &= A_{01}^{(k)}, & a_{i_{k,0}i_{k,2}}^{(k)} &= A_{02}^{(k)}, \\ a_{i_{k,1}i_{k,0}}^{(k)} &= A_{10}^{(k)}, & a_{i_{k,1}i_{k,1}}^{(k)} &= A_{11}^{(k)}, & a_{i_{k,1}i_{k,2}}^{(k)} &= A_{12}^{(k)}, \\ a_{i_{k,2}i_{k,0}}^{(k)} &= A_{20}^{(k)}, & a_{i_{k,2}i_{k,1}}^{(k)} &= A_{21}^{(k)}, & a_{i_{k,2}i_{k,2}}^{(k)} &= A_{22}^{(k)}, \\ && \text{それ以外} &= 0 \end{aligned}$$

で定める。例えば  $i_{k,0} < i_{k,1} < i_{k,2}$  ならば

$$A_k^* = \begin{pmatrix} i_{k,0} & i_{k,1} & i_{k,2} & \\ \downarrow & \downarrow & \downarrow & \\ A_{00}^{(k)} & A_{01}^{(k)} & A_{02}^{(k)} & \leftarrow i_{k,0} \\ A_{10}^{(k)} & A_{11}^{(k)} & A_{12}^{(k)} & \leftarrow i_{k,1} \\ A_{20}^{(k)} & A_{21}^{(k)} & A_{22}^{(k)} & \leftarrow i_{k,2} \end{pmatrix}.$$

これを用いると

$$(16) \quad \langle \hat{u}, \hat{v} \rangle_{e_k} = \mathbf{v}^T A_k^* \mathbf{u} \quad (k = 1, 2, \dots, N_e).$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ゆえに弱形式 (10) は ( $g_2 = 0$  と考えている)

$$\sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{v}^\top \mathbf{A}_k^* \mathbf{u} = \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{v}^\top \mathbf{f}_k^*$$

すなわち

$$\mathbf{v}^\top \left( \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{A}_k^* \mathbf{u} - \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{f}_k^* \right) = 0$$

と同値になる。

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ゆえに弱形式 (10) は ( $g_2 = 0$  と考えている)

$$\sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{v}^\top \mathbf{A}_k^* \mathbf{u} = \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{v}^\top \mathbf{f}_k^*$$

すなわち

$$\mathbf{v}^\top \left( \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{A}_k^* \mathbf{u} - \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{f}_k^* \right) = 0$$

と同値になる。

ゆえに

$$\mathbf{A}^* := \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{A}_k^*, \quad \mathbf{f}^* := \sum_{k=1}^{N_e} \mathbf{f}_k^*$$

とおけば

$$(17) \quad \mathbf{v}^\top (\mathbf{A}^* \mathbf{u} - \mathbf{f}^*) = 0.$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ここで  $\mathbf{v}$  は

$$Y := \left\{ \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; v_i = 0 \quad (P_i \in \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

の任意の元である

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ここで  $\mathbf{v}$  は

$$Y := \left\{ \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; v_i = 0 \quad (P_i \in \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

の任意の元であるから、(17) は次と同値である。

$$\mathbf{A}^* \mathbf{u} - \mathbf{f} \in Y^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; w_i = 0 \quad (P_i \notin \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ここで  $\mathbf{v}$  は

$$Y := \left\{ \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; v_i = 0 \quad (P_i \in \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

の任意の元であるから、(17) は次と同値である。

$$\mathbf{A}^* \mathbf{u} - \mathbf{f} \in Y^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; w_i = 0 \quad (P_i \notin \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

すなわち

$$(18) \quad \mathbf{A}^{**} \mathbf{u} = \mathbf{f}^{**}.$$

ここで

$\mathbf{A}^{**} := \mathbf{A}^*$  の第  $i$  行 ( $P_i \in \Gamma_1$  なる  $i$ ) を除いた行列,

$\mathbf{f}^{**} := \mathbf{f}^*$  の第  $i$  成分 ( $P_i \in \Gamma_1$  なる  $i$ ) を除いた縦ベクトル.

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ここで  $\mathbf{v}$  は

$$Y := \left\{ \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; v_i = 0 \quad (P_i \in \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

の任意の元であるから、(17) は次と同値である。

$$\mathbf{A}^* \mathbf{u} - \mathbf{f} \in Y^\perp = \left\{ \begin{pmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_m \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^m; w_i = 0 \quad (P_i \notin \Gamma_1 \text{ なる } i) \right\}$$

すなわち

$$(18) \quad \mathbf{A}^{**} \mathbf{u} = \mathbf{f}^{**}.$$

ここで

$\mathbf{A}^{**} := \mathbf{A}^*$  の第  $i$  行 ( $P_i \in \Gamma_1$  なる  $i$ ) を除いた行列,

$\mathbf{f}^{**} := \mathbf{f}^*$  の第  $i$  成分 ( $P_i \in \Gamma_1$  なる  $i$ ) を除いた縦ベクトル.

ところで

$$u_i = g_1(P_i) \quad (P_i \in \Gamma_1 \text{ なる } i)$$

があるから、これを代入して消去できる。

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

$A^{**}$  を列ベクトルで

$$A^{**} = (\mathbf{a}_1 \mathbf{a}_2 \cdots \mathbf{a}_m)$$

のように表示すると、(18) は

$$(19) \quad \sum_{i=1}^m \mathbf{a}_i u_i = \mathbf{f}^{**}.$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

$A^{**}$  を列ベクトルで

$$A^{**} = (\mathbf{a}_1 \mathbf{a}_2 \cdots \mathbf{a}_m)$$

のように表示すると、(18) は

$$(19) \quad \sum_{i=1}^m \mathbf{a}_i u_i = \mathbf{f}^{**}.$$

$$I := \{i \in \mathbb{N} \mid 1 \leq i \leq m\}, \quad I_1 := \{i \in I \mid P_i \in \Gamma_1\}$$

とおく ( $I_1$  は  $\Gamma_1$  上にある節点の節点番号全体の集合)。(19) を

$$\sum_{i \in I_1} \mathbf{a}_i u_i + \sum_{i \in I \setminus I_1} \mathbf{a}_i u_i = \mathbf{f}^{**}$$

と分解して、移項すると

$$\sum_{i \in I \setminus I_1} \mathbf{a}_i u_i = \mathbf{f}^{**} - \sum_{i \in I_1} \mathbf{a}_i u_i.$$

## 5.4 近似方程式の組み立て — 直接剛性法

ゆえに

$$A\mathbf{u}^* = \mathbf{f},$$

ただし

$\mathbf{u}^* := \mathbf{u}$  の第  $i$  成分 ( $i \in I_1$ ) を除いた縦ベクトル,

$A := A^{**}$  の第  $i$  列 ( $i \in I_1$ ) を除いた正方行列,

$$\mathbf{f} := \mathbf{f}^{**} - \sum_{i \in I_1} \mathbf{a}_i u_i.$$

実際にプログラムを作成するとき、 $A$  や  $\mathbf{f}$  が容易に求められることは次回解説する。

- [1] 菊地文雄：有限要素法概説, サイエンス社 (1980), 新訂版 1999.