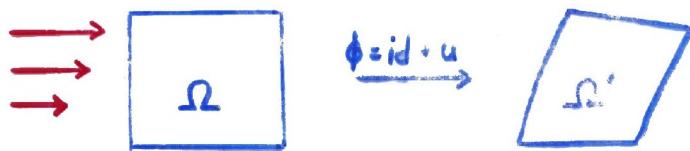


# Systeme elliptischer PDGL : Elastizitätsgl. im $\mathbb{R}^2$

## 1. Problem:



Gesucht : Verschiebung :  $\vec{u}$

Verzerrungstensor :  $\varepsilon = \varepsilon(\vec{u})$

Spannungstensor :  $\sigma = \sigma(\vec{u})$

## 2. PDGL - System

$$\mu \Delta \vec{u} + (\mu + \gamma) \nabla(\nabla \cdot \vec{u}) = \vec{f}$$

konstant

↑ Volumenkraft

$$\Leftrightarrow \mu \begin{pmatrix} \partial_{xx} u_1 + \partial_{yy} u_1 \\ \partial_{xx} u_2 + \partial_{yy} u_2 \end{pmatrix} + (\mu + \gamma) \begin{pmatrix} \partial_{xx} u_1 + \underline{\partial_{xy} u_2} \\ \underline{\partial_{yx} u_1} + \partial_{yy} u_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \end{pmatrix}$$

Randbedingungen :  $u = 0$  auf  $\Gamma_0$   
 $\sigma(u) \cdot \vec{n} = \vec{g}$  auf  $\Gamma_1$

## 3. Schwache Formulierung.

$$\int_{\Omega} [\mu \Delta \vec{u} + (\mu + \gamma) \nabla(\nabla \cdot \vec{u})] \cdot \vec{v} \, d\Omega = \int_{\Omega} \vec{f} \cdot \vec{v} \, d\Omega$$

$$\Rightarrow \mu \sum_{i,j=1}^2 \int_{\Omega} \partial_i u_j \partial_i v_j \, d\Omega + \mu \sum_{i,j=1}^2 \int_{\Omega} \partial_i u_j \cdot \partial_j v_i \, d\Omega$$

$$+ \gamma \sum_{i,j=1}^2 \int_{\Omega} \partial_i u_i \cdot \partial_j v_j \, d\Omega$$

$= a(\vec{u}, \vec{v})$

$$= \underbrace{\int_{\Omega} f_1 v_1 \, d\Omega}_{= F(\vec{v})} + \underbrace{\int_{\Omega} f_2 v_2 \, d\Omega}$$

#### 4. Lösen des PDGL - Systems

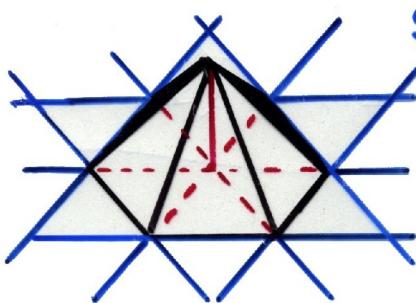
IDEE: Verwende für jede Komponente von  $u = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$  die skalaren Basisfunktionen

⇒ Für  $n$  Knoten / Freiheitsgrade gibt es  $2 \cdot n$  Basisfunktionen

z.B. skalar:  $\varphi_1(x, y), \varphi_2(x, y)$

vektoriell:  $\vec{\varphi}_1 := \begin{pmatrix} \varphi_1(x, y) \\ 0 \end{pmatrix}; \vec{\varphi}_2 := \begin{pmatrix} 0 \\ \varphi_1(x, y) \end{pmatrix}$

$$\vec{\varphi}_3 := \begin{pmatrix} \varphi_2(x, y) \\ 0 \end{pmatrix}; \vec{\varphi}_4 := \begin{pmatrix} 0 \\ \varphi_2(x, y) \end{pmatrix}$$



#### 5. Diskreter Problem

$$u_h = \sum_{i=1}^{2n} u_i \vec{\varphi}_i = \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n u_{2i-1} & \varphi_i \\ \sum_{i=1}^n u_{2i} & \varphi_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$$

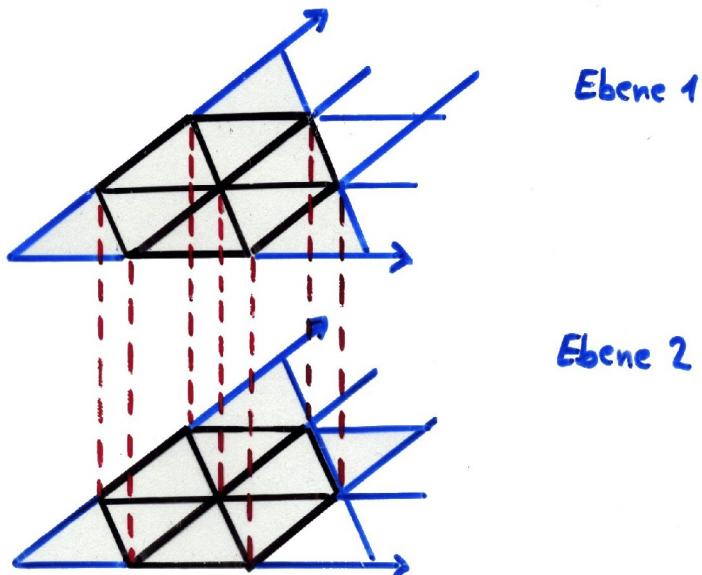
$$\Rightarrow a(u_h, \vec{\varphi}_i) = F(\vec{\varphi}_i) \quad i=1, \dots, 2n$$

Gesucht:  $u_i \in \mathbb{R}^{2n}$

## 5. Aufbau der Steifigkeitsmatrix

i-te Zeile :

$$a(u_h, \Phi_i) = \sum_{j=1}^{n_h} u_j \left[ \mu \int_{\Omega} \partial_1(\Phi_j)_x \partial_1(\Phi_i)_x + \partial_2(\Phi_j)_x \partial_2(\Phi_i)_x \right. \\ + \partial_1(\Phi_j)_z \partial_1(\Phi_i)_z + \partial_2(\Phi_j)_z \partial_2(\Phi_i)_z \, d\Omega \\ + \mu \int_{\Omega} \partial_1(\Phi_j)_y \partial_1(\Phi_i)_y + \partial_2(\Phi_j)_y \partial_2(\Phi_i)_y \\ + \partial_1(\Phi_j)_z \partial_1(\Phi_i)_z + \partial_2(\Phi_j)_z \partial_2(\Phi_i)_z \, d\Omega \\ \left. + \lambda \int_{\Omega} \partial_1(\Phi_j)_x \partial_1(\Phi_i)_y + \partial_2(\Phi_j)_x \partial_2(\Phi_i)_y \right. \\ \left. + \partial_1(\Phi_j)_z \partial_1(\Phi_i)_y + \partial_2(\Phi_j)_z \partial_2(\Phi_i)_y \, d\Omega \right]$$



## 6. Realisierung in Matlab

Matlab-Notation für elliptische PDEs:

$$-\nabla \cdot (c(u) \nabla u) + a(u)u = f$$

$$\Leftrightarrow -\nabla \cdot (c_{11} \nabla u_1) - \nabla \cdot (c_{12} \nabla u_2) + a_{11} u_1 + a_{12} u_2 = f_1 \\ -\nabla \cdot (c_{21} \nabla u_1) - \nabla \cdot (c_{22} \nabla u_2) + a_{21} u_1 + a_{22} u_2 = f_2$$

unser Problem in dieser Form:

$$-\nabla \cdot \left( \begin{pmatrix} -(2\mu+2) & 0 \\ 0 & -\mu \end{pmatrix} \cdot \nabla u_1 \right) - \nabla \cdot \left( \begin{pmatrix} 0 & -\frac{1}{2}(\mu+\lambda) \\ -\frac{1}{2}(\mu+\lambda) & 0 \end{pmatrix} \cdot \nabla u_2 \right) = f_1$$

$$-\nabla \cdot \left( \begin{pmatrix} 0 & -\frac{1}{2}(\mu+\lambda) \\ -\frac{1}{2}(\mu+\lambda) & 0 \end{pmatrix} \cdot \nabla u_1 \right) - \nabla \cdot \left( \begin{pmatrix} -\mu & 0 \\ 0 & -(2\mu+2) \end{pmatrix} \cdot \nabla u_2 \right) = f_2$$