

有限要素法 (FEM: finite element method) とは?

大雑把に言えば、PDEの数値解法の一つで、

- 1. 方程式を弱形式に緩めて、微分階数を下げる。
 - 2. 解 $\approx \sum_i c_i \phi_i(x)$ とし、 $\{c_i\}$ を計算する。 重要
- ↓
係数 既知の函数

というものだ。以下、説明しよう。

1. 方程式を弱形式に変形

この「元の肉題」は、
後述の弱形式と比べて
↑ 「強形式」とも言う。

例として KdV eq. $u_t + uu_x + \epsilon^2 u_{xxx} = 0$ in $\Omega = [0, L]$, (1)
を用いて説明しよう。
ただし、B.C.は周期的B.C.とする。

まず、このPDEに対し適当な函数 $w(x)$ との積をとって積分すると、

当然、
$$\int_0^L (u_t + uu_x + \epsilon^2 u_{xxx}) \cdot w \, dx = 0 \quad (2)$$

となる。
そして、3項目が部分積分できるのを利用して、

$$= \int_0^L \{ (u_t + uu_x) \cdot w - \epsilon^2 u_{xx} \cdot w_x \} dx + \epsilon^2 \left[u_{xx} w \right]_0^L \quad (2')$$
0 by B.C.

となる。この(1)と(2)を比べると、(1)には $\frac{1}{x}$ が登場するが、
(2')には $\frac{1}{x}$ までしか登場しない。 重要

しかも、さらに

$$v(x, t) := u_{xx}(x, t) \quad (3)$$

として新しい函数を導入すると、

$$(2') = \int_0^L \{ (u_t + uu_x) \cdot w - \epsilon^2 v \cdot w_x \} dx \quad (4)$$

となり、(4)の中には $\frac{1}{x}$ までしか登場しなくなる。

(3)についても、同様に適当な $\xi(x)$ に対して

$$\int_0^L (v - u_{xx}) \cdot \xi \, dx = 0 \quad (3) \text{よりとなる}$$

$$\overset{\text{部分積分}}{=} \int_0^L (v \cdot \xi + u_x \cdot \xi_x) \, dx - \left[u_x \cdot \xi \right]_0^L \quad (5)$$

0 by B.C.

という式を導出でき、そしてこの式中には $\frac{1}{x}$ までしか登場しない。

少し長くなったのでまとめると、(1)の解 u に対し、適当な w, ξ は次の2つの式(4), (5)を満たすことが分かる、ということだ。

$$\begin{cases} 0 = \int_0^L \{ (u_t + uu_x) \cdot w - \epsilon^2 v \cdot w_x \} dx & (4) \\ 0 = \int_0^L (v \cdot \xi + u_x \cdot \xi_x) \, dx & (5) \end{cases}$$

注 重要 (4), (5)の中には $\frac{1}{x}$ しか登場しない。
この(4), (5)を(1)の弱形式と言う。

↓ そこで発想を変えて

(1)を解いて u を求める代わりに、
充分多数の w, ξ に対し (4), (5)を満たす u, v を求める

というアイデアが出てくる。

注. (4)(5)には $\frac{1}{x}$ しか登場しないため、 $\frac{1}{x}$ が登場する(1)よりも解き易い というもくろみがある。

2. 解 $\simeq \sum_i c_i \phi_i(x)$ とし...

(4)(5)を解くために、解に仮定を加えよう。色々バリエーションは考え得るがここでは u, v, w, ξ 全ての基底函数を共通と仮定して

$$\{\phi_i(x)\}_{i=1}^N \quad (6)$$

とすることを (具体形は後述)

そして、

$$\begin{cases} u(x,t) \simeq \sum_{i=1}^N U^i(t) \phi_i(x), \\ v(x,t) \simeq \sum_{i=1}^N V^i(t) \phi_i(x), \\ w(x) \simeq \sum_{i=1}^N W^i \phi_i(x), \text{ ただし } W^i \text{ は任意.} \\ \xi(x) \simeq \sum_{i=1}^N X^i \phi_i(x), \text{ ただし } X^i \text{ は任意.} \end{cases} \quad (7)$$

Wとξは充分知く
とる、このことξこれで
表わす。

と仮定する。

以降面倒な \int を省略して $\sum U^i \phi_i$ の代わりに $U^i \phi_i$ と書く。(Einstein notation, 上下の添字が同じなら和をとる。)

さて、これらの仮定を (4), (5) に代入しよう。すると

$$0 = \int_0^L \left\{ (U_t^j \phi_j + U^j \phi_j' \cdot U^k \phi_k') W^i \phi_i - \varepsilon^2 V^j \phi_j \cdot W^i \phi_i' \right\} dx, \quad (8)$$

$$0 = \int_0^L (V^j \phi_j X^i \phi_i + U^j \phi_j' \cdot X^i \phi_i') dx. \quad (9)$$

さて、 $(a, b) := \int_0^L ab dx$ とし表記を楽にする。

$$(8) \Leftrightarrow 0 = \left\{ (\phi_i, \phi_j) U_t^j + (\phi_i \phi_k', \phi_j) U^k U^j - \varepsilon^2 (\phi_i', \phi_j) V^j \right\} W^i \quad (10)$$

$$(9) \Leftrightarrow 0 = \left\{ (\phi_i, \phi_j) V^j + (\phi_i', \phi_j') U^j \right\} X^i \quad (11)$$

しかし、 W^j, X^j は任意の為、(10)(11)が成り立つためには次の2式が成り立、ていいといけな。

$$\begin{cases} 0 = (\phi_i, \phi_j) U_t^j + (\phi_i \phi_k', \phi_j) U^k U^j - \varepsilon^2 (\phi_i', \phi_j) V^j \\ \text{for } i = 1, 2, \dots, N. \end{cases} \quad (12)$$

$$0 = (\phi_i, \phi_j) V^j + (\phi_i', \phi_j') U^j \quad \text{for } i = 1, 2, \dots, N \quad (13)$$

分かり易くするために、

$$\begin{cases} \text{行列 } \Phi : (i, j) \text{ 成分が } (\phi_i, \phi_j) \\ \text{行列 } \varphi(W) : \text{ " } (\phi_i \phi_k', \phi_j) U^k \\ \text{行列 } D_1 : \text{ " } (\phi_i', \phi_j) \\ \text{行列 } D_2 : \text{ " } (\phi_i', \phi_j') \\ \text{ベクトル } W : i \text{ 成分が } U^i(t) \\ \text{ベクトル } V : \text{ " } V^i(t) \end{cases} \quad (14)$$

を導入すると、(12)(13)は次の2式になる。

$$\Phi \frac{d}{dt} W + \varphi(W) W - \varepsilon^2 D_1 V = 0, \quad (15a)$$

$$\Phi V + D_2 W = 0 \quad \left(\begin{array}{l} A^{-1} \text{と書いてもいいが、} \\ A^{-1} \text{は実際は不要なので。} \end{array} \right) \quad (15b)$$

よって、 $Ax = b$ を解いて x を求めることを $A \setminus b$ と書いて、

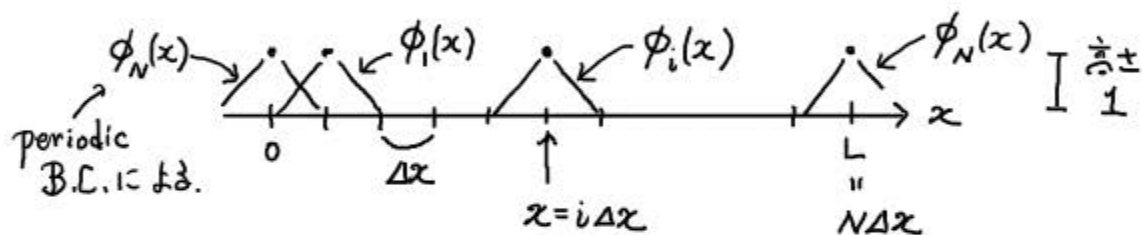
$$(15) \Leftrightarrow \frac{d}{dt} W = -\Phi \setminus \left[p(W) + \tilde{D}_1 \{ \Phi \setminus (D_2 W) \} \right] \quad (16)$$

という ODE に帰着する。あとは Runge-Kutta などで解いても
お好みで。
 $\tilde{D}_1 := \varepsilon^2 D_1$ のこと。

$\{\phi_i(x)\}_{i=1}^N$ の具体形

$\phi_i(x)$ の具体形であるが, (ϕ_i, ϕ_j) が互に正交 (= スカスカ) であることが楽だし計算も速い. ここで, たとえば次のようにとると良い.
(注: 周期的 B.C. も考慮している)

$$\phi_i(x) = \begin{cases} \left(\frac{x-i\Delta x}{\Delta x}\right) + 1 & : (i-1)\Delta x \leq x \leq i\Delta x, \\ -\left(\frac{x-i\Delta x}{\Delta x}\right) + 1 & : i\Delta x \leq x \leq (i+1)\Delta x, \\ 0 & : \text{otherwise} \end{cases} \quad (17a)$$



ただし, $L = N\Delta x$, 即ち, $\Delta x = L/N$ としている.

上の図で分かると思うが, periodic B.C. により, $\phi_N(x)$ のみ特殊で,

$$\phi_N(x) := \begin{cases} \left(\frac{x-L}{\Delta x}\right) + 1 & : (N-1)\Delta x \leq x \leq N\Delta x = L, \\ -\frac{x}{\Delta x} + 1 & : 0 \leq x \leq \Delta x \\ 0 & : \text{otherwise} \end{cases} \quad (17b)$$

となる.

注: ここでは話を簡単にする為に Δx を一定にしているが, FEM では Δx が一定である必要は全く無い.

つまり, 空間の離散化の方法の自由度が高いのだ. このことは空間の次元数が上がると大変重要になってくる.

この具体形の下での行列 etc. は,

$$(\phi_i, \phi_j) = \begin{cases} 2 \int_0^{\Delta x} \left(\frac{x}{\Delta x}\right)^2 dx = (2/3)\Delta x, & : i=j \\ \int_0^{\Delta x} \frac{x}{\Delta x} \left(1 - \frac{x}{\Delta x}\right) dx = \frac{1}{6}\Delta x, & : |i-j|=1 \\ 0 & : \text{otherwise} \end{cases} \quad \begin{matrix} \text{ただし} \\ \text{periodic} \\ \text{条件} \\ N=0. \end{matrix} \quad (18)$$

そこで

$$\underline{\Phi} = \Delta x \begin{pmatrix} 2/3 & 1/6 & 0 & \dots & 0 & 1/6 \\ 1/6 & 2/3 & 1/6 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1/6 & 2/3 & 1/6 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1/6 & 0 & \dots & 0 & 1/6 & 2/3 \end{pmatrix} \quad \leftarrow \begin{matrix} \text{周期的} \\ \text{三重対角行列,} \\ \text{対称.} \end{matrix} \quad (19)$$

他にも似たようなもので, $\frac{1}{\Delta x} \int_{k\Delta x}^{(k+1)\Delta x} \phi_k'(x) dx$ が $\phi_k'(x)$ であるので,

$$(\phi_i, \phi_k', \phi_j) U^k = (\phi_i, \phi_j, \phi_k' U^k) = \begin{cases} \frac{\Delta x}{3} \cdot \frac{U^{i+1} - U^{i-1}}{\Delta x} = \frac{U^{i+1} - U^{i-1}}{3} & : i=j \\ \frac{\Delta x}{6} \cdot \frac{U^{\max(i,j)} - U^{\min(i,j)}}{\Delta x} = \frac{U^{i,j} - U^{i,j}}{6} & : |i-j|=1 \\ 0 & \text{otherwise} \end{matrix} \quad \begin{matrix} \text{periodic B.C.} \\ \text{条件} \end{matrix} \quad (20)$$

$$\varphi(U) = \begin{pmatrix} \frac{U^2 - U^N}{3} & \frac{U^2 - U^1}{6} & 0 & \dots & 0 & \frac{U^1 - U^N}{6} \\ \frac{U^2 - U^1}{6} & \frac{U^2 - U^1}{3} & \frac{U^3 - U^2}{6} & \dots & \dots & 0 \\ 0 & \frac{U^3 - U^2}{6} & \frac{U^3 - U^2}{3} & \dots & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & \dots & \frac{U^N - U^{N-1}}{6} & \dots \\ \frac{U^1 - U^N}{6} & 0 & \dots & 0 & \frac{U^N - U^{N-1}}{6} & \frac{U^1 - U^{N-1}}{3} \end{pmatrix} \quad (21)$$

より,

$$\mathcal{P}(U) = \varphi(U)U = \left\{ \frac{1}{6} (U^{i+1} + U^i + U^{i-1})(U^{i+1} - U^{i-1}) \right\}_{i=1}^N \quad (21')$$

↑
添字は cyclic.

$$(\phi'_i, \phi'_j) = \begin{cases} \frac{1}{2}\Delta x \cdot \frac{1}{\Delta x} = \frac{1}{2} & : i=j+1, \\ -\frac{1}{2} & : i=j-1, \\ 0 & : \text{otherwise} \end{cases} \quad \text{よリ,} \quad (22)$$

$$D_1 = \begin{pmatrix} 0 & -1/2 & 0 & \dots & 1/2 \\ 1/2 & 0 & -1/2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ -1/2 & \dots & 1/2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \leftarrow \text{歪対称.} \quad (23)$$

また,

$$(\phi'_i, \phi'_j) = \begin{cases} 2 \left(\frac{1}{\Delta x}\right)^2 \Delta x = \frac{2}{\Delta x} & : i=j, \\ -\left(\frac{1}{\Delta x}\right)^2 \Delta x = -\frac{1}{\Delta x} & : |i-j|=1, \\ 0 & : \text{otherwise} \end{cases} \quad \text{よリ,} \quad (24)$$

$$D_2 = \left(\frac{1}{\Delta x}\right) \cdot \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & \dots & 0 & -1 \\ -1 & 2 & -1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & -1 & 2 & -1 \\ -1 & \dots & 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \quad \leftarrow \text{対称,} \\ \text{周期的三重対角.} \quad (25)$$

これで (16) が具体的に求まったので、後は計算するだけである。