

Föreläsning 7

Transient värmeförmedling

Global balansform

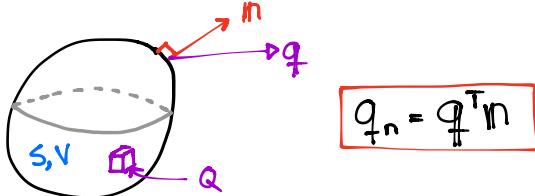
$$\int_Q dV - \int_S q_n ds = \int_V \rho c \dot{T} dV$$

Vi vill ha stark form

$$\int_S q_n ds = \int_S q_n ds = \int_V \operatorname{div}(q) dV$$

$$\int_V [\rho c \dot{T} + \operatorname{div}(q) - Q] dV = 0$$

$$\boxed{\rho c \dot{T} + \operatorname{div}(q) - Q = 0}$$



$$q_n = q^T n$$

Nu vill vi ta fram den svaga formen

$$\int_V \rho c \dot{T} dV + \int_V v \operatorname{div}(q) dV - \int_V Q dV$$

Green-Gauss sats ger oss:

$$\int_V v \operatorname{div}(q) dV = \int_S q^T n dS - \int_V (\nabla v)^T q dV$$

Insättning ger

$$\boxed{\int_V \rho c \dot{T} dV + \int_S q_n dS - \int_V (\nabla v)^T q dV - \int_V Q dV = 0}$$

Sätt $c=0$ för att få det stationära fallet (ingen upplagring, som i boken)

FE-formulering

$$T = N\alpha = N(x, y, z)\alpha(t)$$

$$\dot{T} = N\dot{\alpha}$$

$$V = N^T C = C^T N^T$$

$$\nabla T = B\alpha$$

$$\nabla V = B C$$

$$(\nabla V)^T = C^T B^T$$

$$B = \begin{bmatrix} (N_1)'_x & (N_2)'_x & \dots & (N_n)'_x \\ (N_1)'_y & & & | \\ (N_1)'_z & & & (N_n)'_z \end{bmatrix}$$

Insättning ger:

$$C^T \left[\int_V N^T \rho c \dot{T} dV + \int_S N^T q_n dS - \int_V B^T q dV - \int_V N^T Q dV \right] = 0$$

Insättning av $q = -D \nabla T$ samt \dot{T} ger:

$$\underbrace{\int_V N^T \rho c N dV \dot{\alpha}}_C + \underbrace{\int_V B^T D B dV \alpha}_{K} = - \int_S N^T q_n dS + \int_V N^T Q dV \Leftrightarrow C \dot{\alpha} + K \alpha = f = f_b + f_i$$

+ RV
+ Initialvärden

Metod för tidsintegration

Den eklaste approximation för $\dot{\alpha}$ som vi kan komma på är:

$$\dot{\alpha} = \frac{\alpha(t_{n+1}) - \alpha(t_n)}{t_{n+1} - t_n} = \frac{\alpha_{n+1} - \alpha_n}{\Delta t}$$

Använd generalisering Trapetsmetod

$$\begin{aligned}\alpha &= \theta \alpha_{n+1} + (1-\theta) \alpha_n \\ f &= \theta f_{n+1} + (1-\theta) f_n\end{aligned}, \quad \theta \in [0, 1]$$

Om vi sätter in detta får vi en metod som vi kan stegar oss fram med.

$$C \frac{\alpha_{n+1} - \alpha_n}{\Delta t} + K(\theta \alpha_{n+1} + (1-\theta) \alpha_n) = \theta f_{n+1} + (1-\theta) f_n$$

θ kan väljas med olika metoder.

Olika val för θ :

$$\theta=0: C \frac{\alpha_{n+1} - \alpha_n}{\Delta t} + K \alpha_n = f_n$$

$$\theta=\frac{1}{2}: \text{Crank-Nicholson}$$

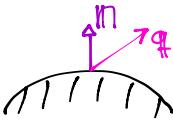
$$\theta=1: C \frac{\alpha_{n+1} - \alpha_n}{\Delta t} + K \alpha_{n+1} = f_{n+1} \quad \Delta \text{ ANVÄND } \theta=1 \text{ I PROJEKTET!}$$

$$\Downarrow (C + \Delta t K) \alpha_{n+1} = C \alpha_n + \Delta t f_{n+1} \quad \text{Implementera detta!}$$

Till labben

- Skapa nät av koordinater, Edof, ndof, nelm, bc
- Initiera $K=zeros(ndof)$, $F=zeros(ndof, 1)$
- `for (i=1 to nelm)`
 $[K_e, f_e] = Ke = flw2Te(Ex(i, :), ep, ID)$
 $[K, F] = assem(Edof(i, :), K, Ke, F, f_e)$
- end
- Randtest f_b
- $\alpha = solveq(K, F + f_b, bc)$
- Flux q flw2ts
- ed = extract(Edof, α)
- fill(ed, koordinater)

Konvektion



$$q_n = \mathbf{q}^T \mathbf{n} = \alpha(T - T_\infty)$$

$$\int f_b = - \int_N \mathbf{N}^T \mathbf{q}_n dS = - \int_N \mathbf{N}^T \alpha (T - T_\infty) dS = - \underbrace{\int_N \mathbf{N}^T \alpha \mathbf{N} dS}_{K_c} \alpha + \int_N \mathbf{N}^T \alpha T_\infty dS$$

$$K\alpha = f_b + f_e \quad \text{Insatt: } (K + K_c)\alpha = \int_N \mathbf{N}^T \alpha T_\infty dS + f_e$$

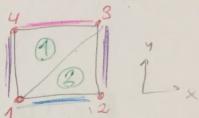
Exempel extenta

Lös problemet $\operatorname{div}(\nabla u) = 0$ i en fyrlängtig region med noder i $(0,0), (1,0), (1,1), (0,1)$

Ramvillkor: $u_x = 0$ då $x=0$ och $x=1$

$u_y + u = 2$ då $y=1$

$u=1$ då $y=0$



svag form

$$-\int_A \nabla \operatorname{div}(\nabla u) dA = \int_A (\nabla u)^T \nabla dA - \int_{L_3+L_4} \sqrt{dA} \nabla u \cdot \mathbf{n} dL = 0$$

$$\begin{cases} u = N \alpha \\ \nabla u = B \alpha \end{cases}$$

$$\begin{cases} v = N \beta \\ \nabla v = B \beta \end{cases}$$

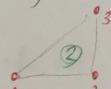
Denna tar vi nästa gång

$$\int_A \left(\int_{L_3+L_4} (B^T B dA + N^T N dL) \right) \alpha = - \int_{L_{1-2}} N^T u_y' dL + \int_{L_{3-4}} 2N^T dL$$

Använd 3-nod triangulärt element för att räkna variation längs

$$y=1$$

Element ②



$$T = \alpha_1 + \alpha_2 x + \alpha_3 y = \bar{N} \alpha$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix} = \bar{N} \alpha$$

$$T = \bar{N} \alpha = \bar{N} C^{-1} \alpha^e = N^e \alpha^e, \quad \text{där } N^e = [1-x, x-y, y]$$

tänk efter för att ta fram!

$$\nabla T = B^e \alpha^e = \nabla N C^{-1} \alpha^e = \underbrace{\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}}_{B^e} C^{-1} \alpha^e$$