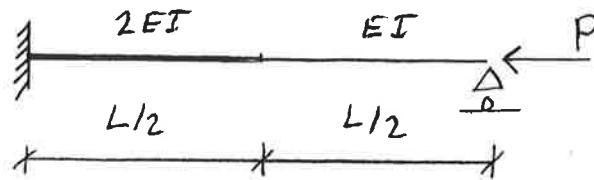
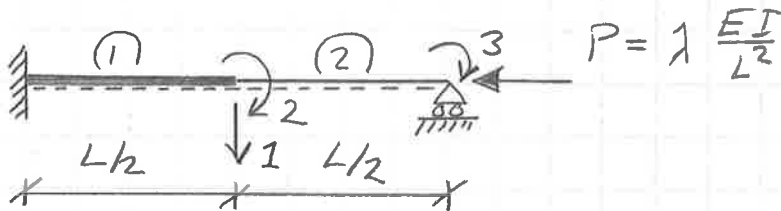


Määritä oheisen puristetun palkin kriittinen kuorma elementtimenetelmällä. Käytä kahta Eulerin-Bernoullin palkkielementtiä.



Jactaan pilari kahteen elementtiin
 \Rightarrow kolme vapausastetta



Saadaan yleistetty lineaarinen ominaisarvotekijä
 $\underline{K} \bar{x} = \lambda \underline{S} \bar{x}$, jossa \underline{K} on systeemin lineaarinen jäykkymatriisi ja $\lambda \underline{S}$ muodostaa systeemin geometrisen jäykkymatriisin.

Elementti-kohtaiset matriisit Eulerin-Bernoullin palkkiteorian elementille ovat

$$\underline{K}^{(e)} = \frac{EI}{l} \begin{bmatrix} 12/l^2 & 6/l & -12/l^2 & 6/l \\ & 4 & -6/l & 2 \\ & & 12/l^2 & -6/l \\ \text{symm.} & & & 4 \end{bmatrix}$$

$$\lambda \underline{S}^{(e)} = \tilde{N}^{(e)} \begin{bmatrix} \frac{6}{5l} & \frac{1}{10} & -\frac{6}{5l} & \frac{1}{10} \\ & \frac{2l}{15} & -\frac{1}{10} & -\frac{l}{30} \\ & & \frac{6}{5l} & -\frac{1}{10} \\ \text{symm.} & & & \frac{2l}{15} \end{bmatrix}$$

$$\text{nyt } \tilde{N}^{(1)} = \tilde{N}^{(2)} = P \\ = 1 \frac{EI}{L^2}$$

vastaten paikallisia vapausasteita v_1, v_1', v_2, v_2'

Elementtien paikallisten vapausasteiden ja rakenteen globaalien vapausasteiden välillä on seuraavanlainen riippuvuus:

(Merkit. globaaleja vap. ast. $\delta_1, \delta_2, \delta_3$)

elem	1	2	3	4	← elem. paik. vap. ast.
1	-	-	1	2	
2	1	2	-	3	

Nyt globaaleiksi matriisilavoiksi saadaan siis

$$K_{11} = K_{33}^1 + K_{11}^2 = \frac{8 \cdot 12}{L^3} \cdot 2EI + \frac{8 \cdot 12}{L^3} EI = 288 EI/L^3$$

$$K_{12} = K_{34}^1 + K_{12}^2 = -24 EI/L^2$$

$$K_{13} = K_{14}^2 = 24 EI/L^2$$

$$K_{22} = K_{44}^1 + K_{22}^2 = 16 EI/L + 8 EI/L = 24 EI/L$$

$$K_{23} = K_{24}^2 = 4 EI/L$$

$$K_{33} = K_{44}^2 = 8 EI/L$$

$$S_{11} = S_{33}^1 + S_{11}^2 = P \cdot \frac{24}{5L} = 7 \frac{24 EI}{5L^3}$$

$$S_{12} = S_{34}^1 + S_{12}^2 = 0, \quad S_{13} = S_{14}^2 = \frac{P}{10} = 7 \frac{EI}{10L^2}$$

$$S_{22} = S_{44}^1 + S_{22}^2 = P \frac{2L}{15} = 7 \frac{2 EI}{15L}$$

$$S_{23} = S_{24}^2 = -P \frac{L}{60} = -7 \frac{EI}{60L}, \quad S_{33} = S_{44}^2 = P \frac{L}{15} = 7 \frac{EI}{15L}$$

Eli matriisimuodossa kirjoitettuna

$$\frac{EI}{L} \begin{bmatrix} 288/L^2 & -24/L & 24/L \\ & 24 & 4 \\ \text{symm.} & & 8 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \delta_1 \\ \delta_2 \\ \delta_3 \end{Bmatrix} = 7 \frac{EI}{L} \begin{bmatrix} \frac{24}{5L^2} & 0 & \frac{1}{10L} \\ & \frac{2}{15} & -\frac{1}{60} \\ & & \frac{1}{15} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} \delta_1 \\ \delta_2 \\ \delta_3 \end{Bmatrix}$$

Tästä voidaan ominaisarvot λ_i ja niille vastaavat ominaisvektorit ratkaista.

Jos merkitään $\tilde{\delta} = \delta_i/L$ saadaan systeemi keuhinlaskuna varten muotoiseen muotoon

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 288 - 7 \frac{24}{5} & -24 & 24 - 7 \frac{1}{10} & \tilde{\delta}_1 \\ & 24 - 7 \frac{2}{15} & 4 + 7 \frac{1}{60} & \tilde{\delta}_2 \\ & & 8 - 7 \frac{1}{15} & \tilde{\delta}_3 \\ \hline & & & \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix} \end{array} \right] \begin{Bmatrix} \tilde{\delta}_1 \\ \tilde{\delta}_2 \\ \tilde{\delta}_3 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{Bmatrix}$$

Josta keuhinlaskun keuhinparametrien λ_{kr} arvo saadaan ehdosta että keuhinmatriisin determinantin

on oltava nolla. $\Rightarrow \lambda_{kr} = 26.316$

Tutkitaan nyt ratkaisun suppenemistä ja sitä kautta käytännössä voidaan elementtimenetelmät ratkaisun virheet arvioida ja probleeman tarkkaa ratkaisua ekstrapoloida numeeristen ratkaisun tuloksista.

Mikäli tunnetaan edeltävään käytetty elementin suppenemisnopeus (tarkasteltavalle suurelle) eli virheen asymptotinen pienenemisnopeus verkko + kunnassa, joka olkoon muotoa

$$\text{virhe} \sim Ch^n$$

jossa C on posit. vakio, h verkkoparametri (= suurimman elementin karakteristinen pituus) ja n on kyseisen suureen suppenemisnopeus, niin paranna arvio suurelle saadaan laskemalla vähintään kahdella eri elementtiverkolla joiden tuloksista tarkkaa arvoa voi yrittää ekstrapoloida.

Tarkastellaan esimerkiksi kriittisen kuormaparametrin tarkkan arvon ekstrapolointia. Elementtimenetelmät ratkaisuille $\lambda_1 = \lambda(h_1)$ ja $\lambda_2 = \lambda(h_2)$ pätee siis

$$\begin{aligned}\lambda_1 &= \lambda_{ex} + Ch_1^n \\ \lambda_2 &= \lambda_{ex} + Ch_2^n\end{aligned}$$

Eliminoidaan $C = (\lambda_1 - \lambda_{ex}) h_1^{-n}$ ylemmistä yht. ja sijoitetaan alempaan jolloin saadaan

$$\lambda_2 = \lambda_{ex} + (\lambda_1 - \lambda_{ex}) \left(\frac{h_2}{h_1}\right)^n$$

josta ratkaistaan $\lambda_{ex} = \frac{\lambda_2 - \lambda_1 \left(\frac{h_2}{h_1}\right)^n}{1 - \left(\frac{h_2}{h_1}\right)^n}$

Oheessa tulokset 2 ja 10 elementin verkolle laskettuna
(tasavälinen elem. jakelu)

2 elem	
1	26.316455
2	107.61133
10 elem	
1	25.184801
2	82.825679

Eulerin-Bernoullin elementin ominaisarvojen suppenemis-
nopeus on $n=4$, ja nyt $h_1 = L/2$, $h_2 = L/10$
 $\Rightarrow h_2/h_1 = 1/5$

Alimman omin. arvon ekstrapoloitu arvo $\lambda_{ex}^1 = \frac{25.185 - 26.316 (\frac{1}{5})^4}{1 - (\frac{1}{5})^4}$

$$= 25.1832$$

Toisen omin. arvon ekstrapoloitu arvo $\lambda_{ex}^2 = \frac{82.826 - 107.611 (\frac{1}{5})^4}{1 - (\frac{1}{5})^4}$

$$= 82.786$$

Mikäli suppenemisnopeutta ei tiedetä voidaan
soveltaa rajalle ekstrapolointia l. Richardson
ekstrapolointia.

Lasketaan nyt myös tulos 50 elementillä-

$$\lambda^1 = 25.1831$$

$$\lambda^2 = 82.770$$

Sovelletaan ekstrapolointia näin alimman
nurjikuladuskannan suhteen merkit $\bar{h} = h/L$

$$\lambda_{00} = 26.316$$

$$\bar{h}_0 = \frac{1}{2}$$

$$\lambda_{10} = 25.185$$

$$\bar{h}_1 = \frac{1}{10}$$

$$\lambda_{20} = 25.183$$

$$\bar{h}_2 = \frac{1}{50}$$

$$\lambda_{ik} = \lambda_{i,k-1} + \frac{\lambda_{i,k-1} - \lambda_{i-1,k-1}}{\frac{\bar{h}_i - \bar{h}_{i-1}}{\bar{h}_i} - 1}$$

(ks. Numeerinen mekanikka sivu 109)

$$\lambda_{11} = \lambda_{10} + \frac{\lambda_{10} - \lambda_{00}}{\frac{\bar{h}_0}{\bar{h}_1} - 1} = 24.90225$$

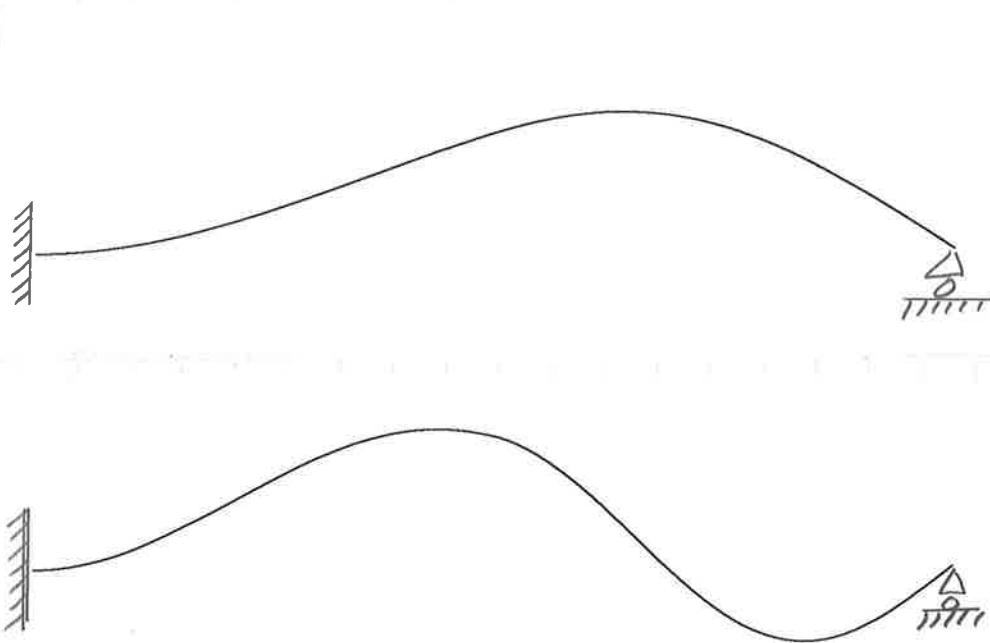
$$\lambda_{21} = \lambda_{20} + \frac{\lambda_{20} - \lambda_{10}}{\frac{\bar{h}_1}{\bar{h}_2} - 1} = 25.1825$$

$$\lambda_{22} = \lambda_{21} + \frac{\lambda_{21} - \lambda_{11}}{\frac{h_0}{h_2} - 1} = 25.194$$

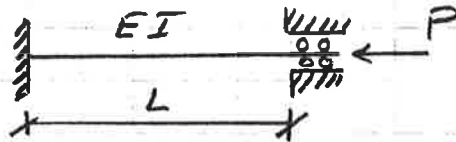
\Rightarrow Parannettu arvo kriittisellä kuormalla nyt
 $P_{kr} = 25.19 EI/L^2$ joka kuitenkin on
 huomampi arvo kuin λ_{20} .

Pienimmän nelösommien momenttien vuoksi
 myös soveltaa jollain suppenemisnopeus ja
 vuoksi myös istuvilla.

Nurjahdusmuodot 1 ja 2 ovat seuraavalla tavalla



H2.45



$P_{cr} = ?$

differentiaalimenetelmällä.

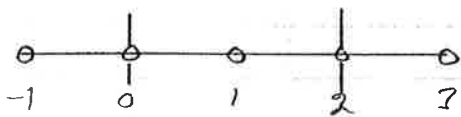
$v^{(4)} + k^2 v'' = 0$ korvataan differentiaalilausekkeella

$$\frac{1}{h_i^4} (v_{i-2} - 4v_{i-1} + 6v_i - 4v_{i+1} + v_{i+2}) + \frac{k^2}{h_i^2} (v_{i-1} - 2v_i + v_{i+1}) = 0$$

oktavin pistessä i , $h_i = x_{i+1} - x_i$ on hilaväli $k^2 = \frac{P}{EI}$, saadaan differentiaalimolekyyli

① — ②-④ — ⑥-②① — ①-④ — ①, missä $\lambda = k^2 h^2$

1°) kaksi hilaväliä $h = \frac{L}{2}$



RE: $v_0 = v_2 = 0$

$v'_0 = 0 \Rightarrow v_{-1} = v_1$ ja $v'_2 = 0 \Rightarrow v_3 = v_1$

differentiaaliyhtälö pisteessä 1: $v_1 + (6-2\lambda)v_1 + v_1 = 0$

$\Rightarrow (8-2\lambda)v_1 = 0 \Rightarrow v_1 = 0$ suora + sp. tlla ei nurihdusta

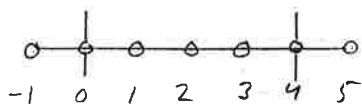
tai $8-2\lambda = 0 \Rightarrow \lambda = 4 \Rightarrow \tilde{P}_{cr} = \frac{\lambda EI}{h^2}$, $h = \frac{L}{2}$

$\Rightarrow \tilde{P}_{cr} = \frac{16EI}{L^2}$ (merkit. diff. oppr. saatu kriittisen kuorman arvoa \tilde{P}_{cr} :llä)

Analyttinen tulos on $P_{cr} = 4\pi^2 \frac{EI}{L^2}$

\Rightarrow suhteellinen virhe $\epsilon_r = \frac{|P_{cr} - \tilde{P}_{cr}|}{P_{cr}} = 0,595$ eli 59,5%

2°) hilaväli $h = \frac{L}{4}$ (käytetään symmetriaa hyväksi)



RE: $v_0 = v_4 = 0$, $v_{-1} = v_1$, $v_5 = v_3$

symmetria $v_3 = v_1$

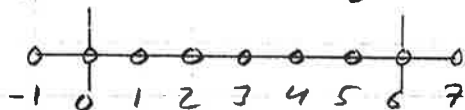
piste 1: $v_1 + (6-2\lambda)v_1 + (2-4)v_2 + v_1 = 0$
 piste 2: $(2-4)v_1 + (6-2\lambda)v_2 + (2-4)v_3 = 0$ $\Rightarrow \begin{bmatrix} 8-2\lambda & 2-4 \\ 2-4 & 3-2\lambda \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} 0 \\ 0 \end{Bmatrix}$

eli: $\underline{K} \underline{v} = \underline{0}$, jotta ei triviaali ratkaisu $\Rightarrow \det \underline{K} = 0$

$$\Rightarrow \lambda^2 - 6\lambda + 8 = 0 \Rightarrow \lambda = 2 \vee \lambda = 4$$

$$\Rightarrow \tilde{P}_{cr} = \frac{32EI}{L^2} \Rightarrow e_r = 0,189 \text{ eli } 18,9\%$$

3^o) hilaväli $h = \frac{L}{6}$



RE: $v_0 = v_6 = 0, v_1 = v_5, v_2 = v_4$

symm. $v_5 = v_1, v_2 = v_4$

piste 1: $v_1 + (6-2\lambda)v_1 + (\lambda-4)v_2 + v_3 = 0$

piste 2: $(\lambda-4)v_1 + (6-2\lambda)v_2 + (\lambda-4)v_3 + v_2 = 0$

piste 3: $v_1 + (\lambda-4)v_2 + (6-2\lambda)v_3 + (\lambda-4)v_2 + v_1 = 0$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 7-2\lambda & \lambda-4 & 1 \\ \lambda-4 & 7-2\lambda & \lambda-4 \\ 1 & \lambda-4 & 3-\lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \text{ eli } \underline{K} \bar{v} = \bar{0}$$

$$\det \underline{K} = 0 \Rightarrow (7-2\lambda)[(7-2\lambda)(3-\lambda) - (\lambda-4)^2] - (\lambda-4)[(\lambda-4)(3-\lambda) - (\lambda-4)] + [(\lambda-4)^2 - (\lambda-2\lambda)] = 0$$

$$\Rightarrow -\lambda^3 + 8\lambda^2 - 19\lambda + 12 = 0$$

$$\Rightarrow (\lambda-1)(\lambda-3)(\lambda-4) = 0 \Rightarrow \lambda_{cr} = 1$$

$$\Rightarrow \tilde{P}_{cr} = \frac{76EI}{L^2} \Rightarrow e_r = 0,088 \text{ eli } 8,8\%$$

Suoritetaan nyt suppenemisenopeustarkastelu

Numeerisesta analyysistä tiedämme: $\|e\| = \|u - \tilde{u}\| \leq Ch^p$, (*)
 missä $\|\cdot\|$ on jokin normi ($u =$ tarkka ratk., \tilde{u} likiv.) ja
 C on ratkaisusta u riippumaton vakio ja potenssi p
 ilmaisee suppenemisvauhdin (menetelmä, sitä parempi
 mitä suurempi p on; tietyn astiselle approksimaatiolle
 on kuitenkin olemassa sille ominainen suurin mahdollinen
 p . Jos p on suurin mahdollinen ko. approksimaatioasteelle,
 sanotaan menetelmää optimaaliseksi). $h =$ verkkoparametri h , hilaväli.

Tarkastellaan nyt ko. tilaunetta pürtemällä edellis lasketut
 tulokset $(-\log \frac{h}{L}, \log |e_r|)$ koordinaattijonon,
 josta voidaan arvioida minikälainen hila
 tarvittaisiin, jotta päästäisiin 4%:n tarkkuuteen
 kriittisessä kuormassa \tilde{P}_{cr} .

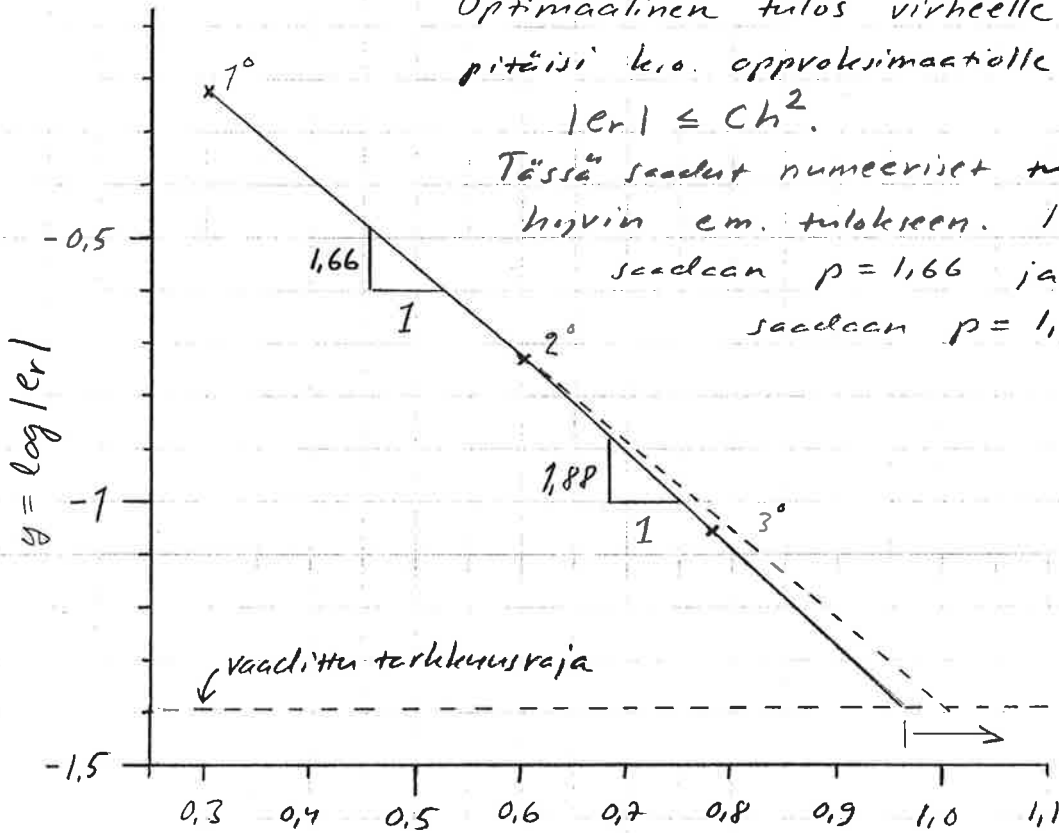
*) kyseessä on tietenkin asympotoattinen tulos, eli $\|e\| \leq Ch^p$ kun $h \rightarrow 0$

h/L	$x = -\log(h/L)$	$y = \log er $	er
112	0,301	-0,225	0,595
114	0,602	-0,724	0,189
116	0,778	-1,055	0,088
?	?	-1,398	0,04

← vaadittu tarkkuus 4%

Optimaalinen tulos virheelle $|er| = \frac{|P_{er} - \tilde{P}_{er}|}{|P_{er}|}$
 pitäisi k.o. approksimaatiolla olla
 $|er| \leq Ch^2$.

Tässä saadut numeeriset tulokset yhtyvät
 hyvin em. tulokseen. 1° & 2° perusteella
 saadaan $p = 1,66$ ja 2° & 3° perust.
 saadaan $p = 1,88$ (ks. oikeiden
 kuvio).



$$x = -\log\left(\frac{h}{L}\right)$$

vaadittu $y_v = -1,398$ $x_v = ?$ lin. ekstrapolaatio

$$y_v - y_1 = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} (x_v - x_1) \Rightarrow x_v = x_1 + \frac{x_2 - x_1}{y_2 - y_1} (y_v - y_1)$$

1° & 2° perusteella $x_v = 1,009$ eli $x > x_v \Rightarrow \frac{h}{L} < 10^{-x_v} = 0,098$
 $\Rightarrow \sim 10,2$ osaväliä

2° & 3° perusteella $x_v = 0,9604$ eli $x > x_v \Rightarrow \frac{h}{L} < 10^{-x_v} = 0,1096$
 $\Rightarrow \sim 9,1$ osaväliä

Edellä esitetyn perusteella voitane olettaa että $er \approx 0,04$
 kun saava jaetaan 9 osaväliin.

Laskettaessa eri hilariteilla (verkoilla) voidaan saadusta datasta ekstrapoloimalla saada hyvin tarkka arvo halutulle suurelle.

Sovellaan aluksi rajalle ekstrapolointia L , Richardson-ekstrapolointia.

Merkitään $P = \lambda EI/L^2$ ja $\bar{h} = \frac{h}{L}$

$$\lambda_{00} = 16$$

$$\bar{h}_0 = \frac{1}{2}$$

$$\lambda_{10} = 32$$

$$\bar{h}_1 = \frac{1}{4}$$

$$\lambda_{20} = 36$$

$$\bar{h}_2 = \frac{1}{6}$$

$$\lambda_{ik} = \lambda_{i,k-1} + \frac{\lambda_{i,k-1} - \lambda_{i-1,k-1}}{\frac{\bar{h}_{i-k}}{\bar{h}_i} - 1}$$

(ks. Numeerinen Matematiikka siv 109)

$$\lambda_{11} = \lambda_{10} + \frac{\lambda_{10} - \lambda_{00}}{\frac{\bar{h}_0}{\bar{h}_1} - 1} = 32 + \frac{32 - 16}{\frac{1/2}{1/4} - 1} = 48$$

$$\lambda_{21} = \lambda_{20} + \frac{\lambda_{20} - \lambda_{10}}{\frac{\bar{h}_1}{\bar{h}_2} - 1} = 36 + \frac{36 - 32}{\frac{1/4}{1/6} - 1} = 44$$

$$\lambda_{22} = \lambda_{21} + \frac{\lambda_{21} - \lambda_{11}}{\frac{\bar{h}_0}{\bar{h}_2} - 1} = 44 + \frac{44 - 48}{\frac{1/2}{1/6} - 1} = 42$$

\Rightarrow Parannettu arvio kriittiselle kuormalle nyt $P_{cr} = 42 \frac{EI}{L^2}$
(virhe 6,38%)

Mikäli suppenemisnopeus tiedetään a priori voidaan sitä tietoa käyttää hyväksi.

Jos siis $e_r \sim Ch^p$, jossa $p=2$ ko differenssi-molekyylille, saadaan

$$e_r \sim Ch^p \Rightarrow P \sim P_{cr} + Ch^p$$

$$\Rightarrow \lambda \sim \lambda_{cr} + C\bar{h}^p$$

Jos p tunnetaan ovat C ja λ_{cr} ratkaistavissa kun tunnetaan kaksi lukuarvoa (\bar{h}_1, λ_1) ja (\bar{h}_2, λ_2)

$$\text{S\u00fcs : } \begin{aligned} \lambda_1 &= \lambda_{cr} + C \bar{h}_1^p \\ \lambda_2 &= \lambda_{cr} + C \bar{h}_2^p \end{aligned}$$

$$\Rightarrow C = \frac{\lambda_2 - \lambda_1}{\bar{h}_2^p - \bar{h}_1^p} \Rightarrow \lambda_{cr} = \lambda_2 - \frac{\lambda_2 - \lambda_1}{\bar{h}_2^p - \bar{h}_1^p} \bar{h}_2^p$$

Sovelletään nyt probleemamme $p=2$ ja

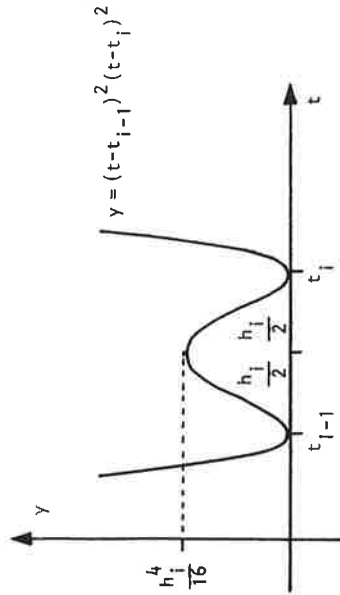
$$\begin{aligned} \text{a) } \lambda_1 &= 16 & \bar{h}_1 &= \frac{1}{2} \\ \lambda_2 &= 32 & \bar{h}_2 &= \frac{1}{4} \end{aligned} \Rightarrow \lambda_{cr} = 32 - \frac{32-16}{\left(\frac{1}{4}\right)^2 - \left(\frac{1}{2}\right)^2} \left(\frac{1}{4}\right)^2$$

$$= 37\frac{1}{3} \quad (\text{virhe } 5,44\%)$$

$$\begin{aligned} \text{b) } \lambda_1 &= 32 & \bar{h}_1 &= \frac{1}{4} \\ \lambda_2 &= 36 & \bar{h}_2 &= \frac{1}{6} \end{aligned} \Rightarrow \lambda_{cr} = 36 - \frac{36-32}{\left(\frac{1}{6}\right)^2 - \left(\frac{1}{4}\right)^2} \left(\frac{1}{6}\right)^2$$

$$= 39\frac{1}{5} \quad (\text{virhe } 0,70\%)$$

sillä $\max |(t-t_{i-1})^2(t-t_i)^2| = \frac{h_i^4}{24}$ kuvion 2.5 perusteella.



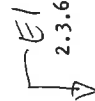
Kuvio 2.5. Virhefunktion $(t-t_{i-1})^2(t-t_i)^2$ kuvaaja.

Haluttu tulos saadaan kirjoittamalla $|x(t) - u_3(t)| = |x(t) - p_3(t) + p_3(t) - u_3(t)| \leq |x(t) - p_3(t)| + |p_3(t) - u_3(t)|$. Jälkimmäiselle erotukselle saadaan työllään laskun tuloksena arvio

$$|p_3(t) - u_3(t)| \leq \frac{1}{96} h_i^4 \|x^{(4)}\|_{\infty}, \text{ joten}$$

$$(2.81) \quad |x(t) - u_3(t)| \leq \frac{5}{384} h_i^4 \|x^{(4)}\|_{\infty}.$$

Lisäämällä elementtien lukumäärää saadaan virhe pienenevän ilman hankaluuksia. Virhearvioissa ei myöskään esiinny kovin korkean kertaluvun derivaattoja.



2.3.6 RICHARDSONIN EKSTRAPOLOINTI

Yleensä interpoloinnin virhe kasvaa nopeasti suureksi, jos siirrytään väliin $[t_0, t_N]$ ulkopuolelle eli käytetään interpoloivaa funktiota *ekstrapolointiin*.

Eräissä tilanteissa ekstrapolointi on kuitenkin tehokasta.

Laskettava suure saattaa riippua parametrilla h , esimerkiksi erotusosamäärä

$$D(h) = \frac{x(t+h) - x(t)}{h}$$

voidaan muodostaa eri arvoilla h , jos x :n arvot voidaan laskea. Jos laskettavan suureen riippuvuus parametrilla on muotoa

$$D(h) = a_0 + a_1 h + a_2 h^2 + \dots + a_k h^k + R_{k+1}(h) \quad \text{ja}$$

$a_0 = \lim_{h \rightarrow 0} D(h)$ on haettu tarkka tulos (jota ei voida suoraan laskea) ja kertoimet a_i ovat h :sta riippumattomia ja jäännöstermi $R_{k+1}(h) = O(h^{k+1})$ kyseeseen tuleville k -arvoille, voidaan eri h_i -arvoilla lasketusta $D(h_i)$ -arvoista muodostaa a_0 :lle uusi $D(h_i)$ -arvoja tarkempi approksimaatio.

Valitaan sopiva laskeva jono h -arvoja $h_0 > h_1 > h_2 > \dots$. Esimerkiksi $h_i = r^i h_0$. Valinta $r = 1/2$ antaa ns. *Rombergin jonon*. Pyöristysvirheiden vaikutuksen vähentämiseksi ja laskentatyön pienentämiseksi käytetään usein myös ns. *Buttersahin jonoa*, jossa $h_i = \frac{1}{n_i} h_0$, $n_i = 2n_{i-2}$, $n_1 = 2$, $n_2 = 3$.

Kutakin h_i -arvoa kohti lasketaan luku $D_{i0} = D(h_i)$, $i = 0(1)M$. Näin tunnetaan funktiosta $D(h)$ sen arvoja eri argumentin arvoilla. Haettu suure on $D(0) = a_0$. Koska sitä ei voida suoraan laskea, approksimoidaan funktiota

$$D \text{ interpolointipolynomilla } \tilde{D}_M(h) = \sum_{i=0}^M b_i h^i, \text{ jolle pätee } \tilde{D}_M(h_i) = D_{i0}.$$

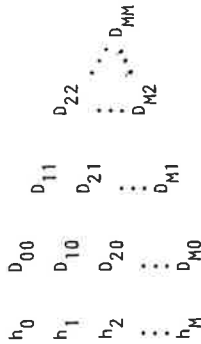
Tämän jälkeeseen valitaan $\tilde{D}_M(0)$ a_0 :n approksimaatioksi.

Ratkaisu suoritetaan Nevilleen algoritmin mukaisesti muodostamalla vaihteittain polynomit \tilde{D}_{ik} , joille pätee $\tilde{D}_{ik}(h_j) = D_{j0}$, $j = i-k(1)i$ ja etsimällä näiden arvot $D_{ik} = \tilde{D}_{ik}(0)$.

Kun laskenta järjestetään Nevilleen algoritmin mukaiseksi kaavioksi, ei itse polynomeja tarvitse lainkaan muodostaa. Algoritmi ja kaavio saavat muodon:

$$D_{i0} = D(h_i), \quad i = 0(1)M$$

$$D_{ik} = D_{i, k-1} + \frac{D_{i, k-1} - D_{i-1, k-1}}{\frac{h_i - h_{i-k}}{h_i}}, \quad 1 \leq k \leq i \leq M$$



Taulukon muodostaminen merkitsee itse asiassa kertoimien $a_i, i = 1(1) \dots$ eliminoimista yhtälöryhmästä

$$\begin{aligned} D_{00} &= a_0 + a_1 h_0 + a_2 h_0^2 + a_3 h_0^3 + \dots \\ D_{10} &= a_0 + a_1 h_1 + a_2 h_1^2 + a_3 h_1^3 + \dots \\ D_{20} &= a_0 + a_1 h_2 + a_2 h_2^2 + a_3 h_2^3 + \dots \\ &\vdots \\ D_{M0} & \end{aligned}$$

vaihteittain.

Esimerkiksi kahdesta ensimmäisestä yhtälöstä voidaan ratkaista

$$\begin{aligned} a_0 &= \frac{h_1 D_{00} - h_0 D_{10}}{h_1 - h_0} + a_2 \frac{h_1 h_0^2 - h_0 h_1^2}{h_0 - h_1} + \dots \\ &= D_{10} + \frac{D_{10} - D_{00}}{h_0} + a_2 \frac{h_1 h_0^2 - h_0 h_1^2}{h_0 - h_1} + \dots = D_{11} + a_2 \frac{h_1 h_0^2 - h_0 h_1^2}{h_0 - h_1} + \dots \end{aligned}$$

Jos $h_1 = r h_0$, havaitaan, että $D_{11} = a_0 + 0(h_0^2)$, kun $D_{00} = a_0 + 0(h_0)$. Yleisesti voidaan helposti laskea, että

$$D_{ik} - a_0 = 0(h_{i-k}^{k+1}),$$

jos $a_i \neq 0, i = 0(1)k+1$. Lisäksi pätee

$$\lim_{i \rightarrow \infty} \frac{D_{i,k+1} - a_0}{D_{i,k} - a_0} = 0.$$

Tavallisesti ekstrapolointi keskeytetään, kun M on jokin pieni kokonaisluku (2...4). Ekstrapoloinnin virheelle voidaan johtaa virhekaava Lagrangen interpoloinnin virhekaavan avulla ja käyttää sitä hyväksi ekstrapoloinnin keskeyttämiseen, kun haluttu tarkkuus on saavutettu.

Ekstrapolointia voidaan soveltaa myös, jos $D(h)$:n sarjakehitelmä etenee h^2 :n potenssien mukaan (vaikka joka toinen $a_j = 0$) valitsemalla uusi muut-

tuja $z = h^2$, jonka kalkki potenssit ovat mukana sarjassa. Menetelmä on tällöin erikoisen tehokas.

Rationaalinen ekstrapolointi syntyy, kun polynomien sijasta käytetään rationaalifunktiota approksimoimaan $D(h)$:ta.

Esimerkki 2.11. $D(h) = (1+h)^{1/h} = e + a_1 h + a_2 h^2 + \dots$, missä vakiot a_i eivät riipu h :sta. Valitaan $h_i = 2^{-i}, i = 0(1)3$, jolloin $D(h_i) = D_{i0} = (1 + (0.5)^i)^2$ ja $\frac{h_{i-k}}{h_i} = 2^k$, joten $D_{ik} = D_{i,k-1} + \frac{D_{i,k-1} - D_{i-1,k-1}}{2^{k-1}}$.

Saadetaan taulukko

i	D_{i0}	D_{i1}	D_{i2}	D_{i3}
0	2.0000			
1	2.2500	2.5000	2.6771	2.7093
2	2.4414	2.6328	2.7093	
3	2.5658	2.6902		

Oikea likiarvo on $e = 2.7183$.

h-d-e-i

2.3.7 MUIDEN FUNKTIOIDEN KÄYTTÖ

Lineaarisen approksimaation $u(t) = \sum_{i=1}^N c_i \varphi_i(t)$ määräämättömät kertoimet $\{c_i\}_1^N$ saadaan lineaarisesta yhtälöryhmästä

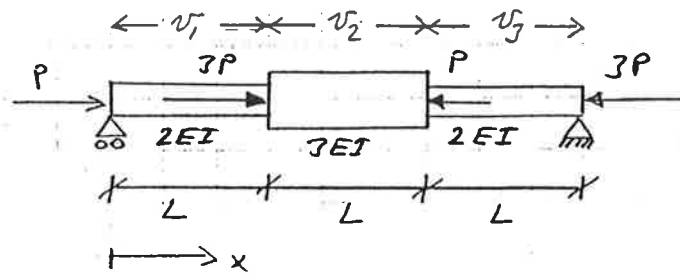
$$(2.82) \quad \sum_{i=1}^N \varphi_i(t_j) c_i = x_j, \quad j = 1(1)N,$$

joka on ryhmän (2.1) erikoistapaus. Koska tehtävä on kohdan 2.4 eräs erikoistapaus, kertoimille c_i saadaan toinen ratkaisutapa luvussa 2.4. Erikoisesti trigonometrisen interpoloinnin ratkeaa miellyttävästi.

Interpolointi rationaalifunktiolla palautuu lineaariseksi tehtäväksi, sillä ehtoyhtälöt

$$u(t_j) = \frac{\sum_{i=0}^M c_i t_j^i}{1 + \sum_{i=1}^M d_i t_j^i} = x_j, \quad j = 0(1)N+M,$$

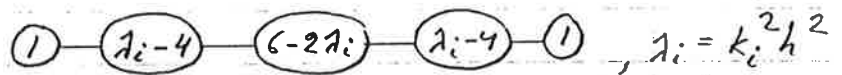
H2.46



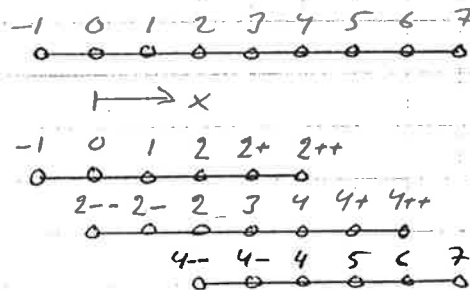
Systemi :

$$\begin{cases} v_1^{(4)} + k_1^2 v_1'' = 0, & 0 \leq x \leq L \\ v_2^{(4)} + k_2^2 v_2'' = 0, & L \leq x \leq 2L \\ v_3^{(4)} + k_3^2 v_3'' = 0, & 2L \leq x \leq 3L \end{cases} \quad \begin{aligned} k_1^2 &= \frac{P}{2EI} = \frac{1}{2} k^2 \quad (k = \frac{P}{EI}) \\ k_2^2 &= \frac{4P}{3EI} = \frac{4}{3} k^2 \\ k_3^2 &= \frac{3P}{2EI} = \frac{3}{2} k^2 \end{aligned}$$

Differenssimolekyylä



laskeman hilaavälillä $h = \frac{L}{2}$



$\lambda_1 = \frac{1}{2} \lambda, \lambda = k^2 h^2$ osalle 1:
 $\lambda_2 = \frac{4}{3} \lambda$ osalle 2:
 $\lambda_3 = \frac{3}{2} \lambda$ osalle 3:

RE: $v(0) = v(3L) = 0 \Rightarrow v_0 = 0 = v_6$

$v''(0) = v''(3L) = 0 \Rightarrow v_{-1} = -v_1, \quad v_7 = -v_5$

piste 1: $-v_1 + (6 - 2\lambda_1)v_1 + (\lambda_1 - 4)v_2 + v_{2+} = 0$
 $\Rightarrow (5 - \lambda)v_1 + (\frac{1}{2}\lambda - 4)v_2 + v_{2+} = 0 \quad (1')$

v_{2+} ja v_{2-} saadaan lausuttua teijimien v_i avulla, kun otetaan huomioon yht. sop. ehdot $v_1'(L) = v_2'(L)$ ja $EI_1 v_1''(L) = EI_2 v_2''(L)$

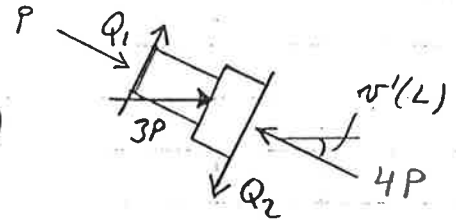
$\Rightarrow \begin{cases} -v_1 + v_{2+} = -v_{2-} + v_3 \\ 2(v_1 - 2v_2 + v_{2+}) = 3(v_{2-} - 2v_2 + v_3) \end{cases} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -3 & 2 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_{2-} \\ v_{2+} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} v_1 + v_3 \\ -2v_1 - 2v_2 + 3v_3 \end{Bmatrix}$

$\Rightarrow \begin{Bmatrix} v_{2-} \\ v_{2+} \end{Bmatrix} = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_1 + v_3 \\ -2v_1 - 2v_2 + 3v_3 \end{Bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} v_{2-} = \frac{1}{5}(4v_1 + 2v_2 - v_3) \\ v_{2+} = \frac{1}{5}(v_1 - 2v_2 + 6v_3) \end{cases}$

piste 2: (osalle 1) $\therefore (\frac{1}{2}\lambda - 4)v_1 + (6 - \lambda)v_2 + (\frac{1}{2}\lambda - 4)v_{2+} + v_{2++} = 0 \quad (2')$

piste 2: (osalle 2) $\therefore v_{2--} + (\frac{4}{3}\lambda - 4)v_{2-} + (6 - \frac{8}{3}\lambda)v_2 + (\frac{4}{3}\lambda - 4)v_3 + v_4 = 0$
 $\Rightarrow v_{2--} = (\frac{16}{5} - \frac{16}{15}\lambda)(v_1 + v_3) + (\frac{32}{15}\lambda - \frac{22}{5})v_2 - v_4$

v_{2-} ja v_{2++} voidaan ratkaista taipumien v_i avulla oheisen tasapainuehdon avulla (& edell. yhtälö)



$$Q_1 + 3P v'(L) - Q_2 = 0$$

$$\Rightarrow -EI_1 v_1'''(L) + 3P v_1'(L) = -EI_2 v_2'''(L)$$

$$\Rightarrow 2v_1'''(L) - 3k^2 v_1'(L) = 3v_2'''(L)$$

$$\Rightarrow 2(-v_0 + 2v_1 - 2v_{2+} + v_{2++}) - 3\lambda(-v_1 + v_{2+}) = -3(-v_{2-} + 2v_{2-} - 2v_3 + v_4)$$

$$\Rightarrow 3v_{2-} + 2v_{2++} = \left(\frac{4}{5} - \frac{12}{5}\lambda\right)v_1 + \left(\frac{4}{5} - \frac{6}{5}\lambda\right)v_2 + \left(-\frac{12}{5} + \frac{18}{5}\lambda\right)v_3 + 3v_4$$

$$\Rightarrow v_{2++} = \left(-4 + \frac{6}{5}\lambda\right)v_1 + \left(7 - \frac{12}{5}\lambda\right)v_2 + \left(-6 + \frac{57}{15}\lambda\right)v_3 + 3v_4$$

Nyt saadaan yhtälöstä (2')

$$\left(1 - \frac{44}{5}\right)v_1 + \left(\frac{23}{5} - 10\lambda\right)v_2 + \left(4\lambda - \frac{54}{5}\right)v_3 + 3v_4 = 0 \quad (2)$$

Ja tekemään yhtälöstä (1')

$$\left(\frac{26}{5} - \lambda\right)v_1 + \left(\frac{1}{2}\lambda - \frac{22}{5}\right)v_2 + \frac{6}{5}v_3 = 0 \quad (1)$$

piste 3: $\frac{1}{5}(4v_1 + 2v_2 - v_3) + \left(\frac{4}{3}\lambda - 4\right)v_2 + \left(6 - \frac{8}{3}\lambda\right)v_3 + \left(\frac{4}{3}\lambda - 4\right)v_4 + v_{4+} = 0$

Lausutaan v_{4-} ja v_{4+} taipumien v_i avulla, ottamalla huomioon yhteensovintuehdot $v_2'(2L) = v_3'(2L)$ ja $EI_2 v_2''(2L) = EI_3 v_3''(2L)$

$$\Rightarrow \begin{cases} -v_3 + v_{4+} = -v_{4-} + v_5 \\ 3(v_3 - 2v_4 + v_{4+}) - 2(v_{4-} - 2v_4 + v_5) \end{cases} \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -2 & 3 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_{4-} \\ v_{4+} \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} v_3 + v_5 \\ -3v_3 + 2v_4 + 2v_5 \end{Bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{Bmatrix} v_{4-} \\ v_{4+} \end{Bmatrix} = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 3 & -1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} v_3 + v_5 \\ -3v_3 + 2v_4 + 2v_5 \end{Bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} v_{4-} = \frac{1}{5}(6v_3 - 2v_4 + v_5) \\ v_{4+} = \frac{1}{5}(-v_3 + 2v_4 + 4v_5) \end{cases}$$

\Rightarrow diff. yhtälö pisteessä 7 on

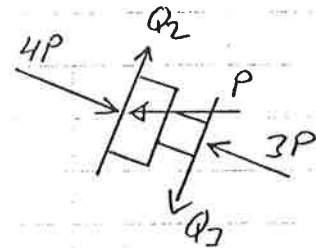
$$\frac{4}{5}v_1 + \left(\frac{4}{3}\lambda - \frac{14}{5}\right)v_2 + \left(\frac{28}{5} - \frac{8}{3}\lambda\right)v_3 + \left(\frac{4}{3}\lambda - \frac{14}{5}\right)v_4 + \frac{4}{5}v_5 = 0 \quad (3)$$

piste 4: (osalle 2) $v_2 + (\frac{4}{3}\lambda - 4)v_3 + (6 - \frac{8}{3}\lambda)v_4 + (\frac{4}{3}\lambda - 4)v_{4+} + v_{4++} = 0$

piste 4: (osalle 3) $v_{4--} + (\frac{3}{2}\lambda - 4)v_{4-} + (6 - 3\lambda)v_4 + (\frac{3}{2}\lambda - 4)v_5 + v_6 = 0$

$$\Rightarrow v_{4--} = (\frac{24}{5} - \frac{2}{5}\lambda)v_3 + (\frac{18}{5}\lambda - \frac{38}{5})v_4 + (\frac{24}{5} - \frac{2}{5}\lambda)v_5$$

v_{4++} voidaan lausua taipumien v_i avulla tarkastelemalla pisteeseen 4 tasapainoa oikeiden kuvan mukaisesti



$$Q_2 - P v'(2L) - Q_3 = 0$$

$$\Rightarrow -EI_2 v_2'''(2L) - P v_2'(2L) = -EI_3 v_3'''(2L)$$

$$\Rightarrow 3(-v_2 + 2v_3 - 2v_{4+} + v_{4++}) + \lambda(-v_3 + v_{4+}) = 2(-v_{4--} + 2v_{4-} - 2v_5)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow v_{4++} &= v_2 + (\frac{\lambda}{3} - 2)v_3 - \frac{4}{3}v_5 + \frac{4}{3}v_{4-} - (\frac{\lambda}{3} - 2)v_{4+} - \frac{2}{3}v_{4--} \\ &= v_2 + (\frac{24}{15}\lambda - 4)v_3 + (\frac{16}{3} - \frac{38}{15}\lambda)v_4 + (\frac{14}{15}\lambda - \frac{8}{3})v_5 \end{aligned}$$

\Rightarrow differenssilauseke pisteessä 4:

$$2v_2 + (\frac{4}{3}\lambda - \frac{36}{5})v_3 + (\frac{146}{15} - \frac{14}{3}\lambda)v_4 + (2\lambda - \frac{88}{15})v_5 = 0 \quad (4)$$

piste 5: $v_{4-} + (\frac{3}{2}\lambda - 4)v_4 + (6 - 3\lambda)v_5 - v_6 = 0$

$$\Rightarrow \frac{6}{5}v_3 + (\frac{3}{2}\lambda - \frac{22}{5})v_4 + (\frac{26}{5} - 3\lambda)v_5 = 0 \quad (5)$$

Kootaan nyt yhtälöt (1) ... (5) matriisimuotoon

$$\begin{bmatrix} \frac{26}{5}\lambda - 1 & \frac{1}{2}\lambda - \frac{22}{5} & \frac{6}{5} & 0 & 0 \\ 1 - \frac{4\lambda}{5} & \frac{23}{5} - 5\lambda & 4\lambda - \frac{57}{5} & 3 & 0 \\ 4 & 4 & 18 & 28 & 8\lambda \\ 5 & 5 & 5 & 5 & 3\lambda \\ 0 & 2 & \frac{8}{3}\lambda - \frac{36}{5} & \frac{146}{15} - \frac{14}{3}\lambda & 2\lambda - \frac{88}{15} \\ 0 & 0 & \frac{6}{5} & \frac{3}{2}\lambda - \frac{22}{5} & \frac{26}{5} - 3\lambda \end{bmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \end{pmatrix} = \vec{0}$$

lyhyesti merkittävä $\underline{K}\bar{v} = \bar{0}$, kerättimen kuormaparametri
 sen saadon ehdosta $\det \underline{K} = 0$, joka johtaa
 yleiskäynnin ominaisarvoprobleemaan

$$\underline{K}_1 \bar{v} = \lambda \underline{K}_2 \bar{v} \quad (*)$$

jonka alin ominaisarvo λ_{min} antaa kriittisen kuorman.

Nyt

$$\underline{K}_1 = \begin{bmatrix} 26/5 & -22/5 & 6/5 & 0 & 0 \\ -44/5 & 73/5 & -54/5 & 3 & 0 \\ 4/5 & -18/5 & 28/5 & -18/5 & 4/5 \\ 0 & 2 & -36/5 & 146/15 & -88/15 \\ 0 & 0 & 6/5 & -22/5 & 26/5 \end{bmatrix}$$

$$\underline{K}_2 = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 5 & -4 & 0 & 0 \\ 0 & -4/3 & 8/3 & -4/3 & 0 \\ 0 & 0 & -8/3 & 14/3 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & -3/2 & 3 \end{bmatrix}$$

Ratkaistaan ominaisarvotehtävä pienellä ohjelmakäyttökä
 (sivu 7), joka käyttää NAG aliohjelmakirjaston ruturia
 F02BJF, joka ratkaisee yleistetyn ominaisarvokäytävän
 reaalisille matriisille \underline{K}_1 ja \underline{K}_2 .

Alin ominaisarvo $\lambda_{min} = 0,309361 \Rightarrow P_{cr} = 1,2374 \frac{EI}{L^2}$

nurjahdusmuoto l.
 ominaisarvo λ_{min}
 vastaava
 ominaisvektori

$$\bar{v} = \begin{Bmatrix} 0,262 \\ 0,462 \\ 0,566 \\ 0,535 \\ 0,734 \end{Bmatrix}$$

Differenssimenetelmäs voidaan soveltaa myös siten, että jatkuvuus- ja tasapainoehtoja ei huomioida polhin kentässä kohdissa, joissa on taivutusjyrkkyyden tai puristavan voiman epäjatkuvuus. Koko polhille käytetään yhtälöä $v^{(4)} + k_i^2 v'' = 0$, jossa k_i on arvoksi epäjatkuvuuskohdassa käytetään viereisten hilapisteiden keskiarvoa (esim). Hilapistet voidaan myös valita siten, että ne eivät ole ko. epäjatkuvuuskohdissa. Oheisen pithien laskelmien jälkeen tunnetut ns. matavat polhin järkevämmitra (= väheimmien matat).

Ratkaistaan nyt tehtävä em. tavalla käyttäen samaa differenssihilaa.

$$\begin{aligned} \text{piste 1: } \lambda_1 &= \frac{1}{2} \lambda \\ 2: \lambda_2 &= \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \lambda + \frac{4}{3} \lambda \right) = \frac{11}{12} \lambda \\ 3: \lambda_3 &= \frac{4}{3} \lambda \\ 4: \lambda_4 &= \frac{1}{2} \left(\frac{4}{3} \lambda + \frac{3}{2} \lambda \right) = \frac{17}{12} \lambda \\ 5: \lambda_5 &= \frac{3}{2} \lambda \end{aligned}$$

Differenssiyhtälöt:

$$\text{piste 1: } (5-\lambda)v_1 + \left(\frac{1}{2}\lambda - 4\right)v_2 + v_3 = 0$$

$$\text{piste 2: } \left(\frac{11}{12}\lambda - 4\right)v_1 + \left(6 - \frac{11}{6}\lambda\right)v_2 + \left(\frac{11}{12}\lambda - 4\right)v_3 + v_4 = 0$$

$$\text{piste 3: } v_1 + \left(\frac{4}{3}\lambda - 4\right)v_2 + \left(6 - \frac{4}{3}\lambda\right)v_3 + \left(\frac{4}{3}\lambda - 4\right)v_4 + v_5 = 0$$

$$\text{piste 4: } v_2 + \left(\frac{17}{12}\lambda - 4\right)v_3 + \left(6 - \frac{17}{6}\lambda\right)v_4 + \left(\frac{17}{12}\lambda - 4\right)v_5 = 0$$

$$\text{piste 5: } v_3 + \left(\frac{3}{2}\lambda - 4\right)v_4 + (5 - 3\lambda)v_5 = 0$$

Josta saadaan taas ominaisarvoongelma $\underline{K}_1 \bar{v} = \lambda \underline{K}_2 \bar{v}$

$$\underline{K}_1 = \begin{bmatrix} 5 & -4 & 1 & 0 & 0 \\ -4 & 6 & -4 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 6 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & -4 & 6 & -4 \\ 0 & 0 & 1 & -4 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\underline{K}_2 = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 0 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{6} & -\frac{1}{12} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{8}{3} & -\frac{4}{3} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{17}{12} & \frac{17}{6} & -\frac{17}{12} \\ 0 & 0 & 0 & -\frac{3}{2} & 3 \end{bmatrix}$$

Alin ominaisarvo on $\lambda_{cr} = 0,220265 \Rightarrow P_{cr} = 0,8811 \frac{EI}{L^2}$

Ominaisvektori:

$$\bar{v} = \begin{Bmatrix} 0,277 \\ 0,490 \\ 0,578 \\ 0,570 \\ 0,298 \end{Bmatrix}$$



Elementtimenetelmällä käytteen koko palkille 30 Timoshenkon palkkielementtiä, saadaan $P_{cr} = 1,232 \frac{EI}{L^2}$
Tuloksen pitäisi olla riittävästi elementtiverkosta johtuen melko tarkka.