

كتاب التصميم بمساعدة الحاسوب

الفصل الأول

أسلوب العنصر المحدد (F. E. M.)

(Finite Element Method)

تأليف:

د. أسامة محمد المرضي سليمان خيال

Dr. Osama Mohammed Elmardi Suleiman Khayal

قسم الهندسة الميكانيكية

كلية الهندسة والتقنية

جامعة وادي النيل

عظبرة، السودان

الطبعة الأولى ديسمبر 1998م

الطبعة الثانية يناير 2019م

الفصل الأول

أسلوب العنصر المحدد (F. E. M.)

(Finite Element Method)

1.1 مقدمة: (Introduction)

أسلوب العنصر المحدد هو الأسلوب المباشر لحساب التفاوتات للوصول إلى الحل التقريبي للمسائل المتصلة المعقدة (الحلول التقريبية للمعادلات التفاضلية العادية والجزئية). وهذا يتم بتحويل المسائل المتصلة المعقدة (continuum) بدرجة حريتها اللانهائية إلى المسائل بديلة لها درجة حرية محددة خواصها قريبة من النموذج الأصلي.

يستخدم أسلوب العنصر المحدد لحل المسائل ذات الشكل الهندسي المعقد التي لا يمكن حلها بالأساليب التحليلية القياسية. ولكن عندما يكون الشكل الهندسي المراد حساب التفاوتات فيه معقداً فإن المهمة تصبح أكثر تعقيداً وصعوبة. في طريقة العناصر المحددة يمكن تقادي هذه المصاعب بتخيل أن الجسم المصمت المراد إجراء هذه الطريقة عليه يمكن تقسيمه إلى عدد من التقسيمات المحددة لتسهيل حله.

1.2 الفكرة الأساسية لأسلوب العنصر المحدد:

أفترض أنه يُراد إيجاد توزيع درجة الحرارة للحالة المستقرة في لوحة. الفكرة الأساسية هي تقسيم الشكل الهندسي للوحة إلى عقد (nodes) وعناصر (elements).

من بعد يتم إفتراض أنّ مجال درجة الحرارة يتفاوت بصيغة بسيطة خلال أي عنصر محدّد (عادة يتم استخدام التفاوت الخطي أو متعدّد الحدود الثنائي لاستكمال مجال المتغير).

يقود

إجراء التقسيم هذا لنظام معادلات جبرية خطية يمكن حلها بسهولة على حاسوب رقمي.

1.3 فحص جبر المصفوفات: (Review of Matrix Algebra)

يتم تعريف المصفوفة كصفوف وأعمدة $m \times n$ من الأعداد، حيث:

$$m = \text{عدد الصفوف.}$$

$$n = \text{عدد الأعمدة.}$$

يُرمز لعنصر من المصفوفة ك A_{ij} ، حيث:

$$i = \text{صف.}$$

$$j = \text{عمود.}$$

A_{ij} هو العنصر أو العدد الذي يحتل الصف i والعمود j .

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ A_{m1} & A_{m2} & \cdots & A_{mn} \end{bmatrix}$$

تُسمى المصفوفة مصفوفة مربعة (Square Matrix) إذا كان $m = n$. إذا كان $m = 1$

تُسمى المصفوفة مصفوفة صف، وإذا كانت $n = 1$ تُسمى المصفوفة مصفوفة عمود أو

متجه.

ترميز: (Notation)

A: مصفوفة (حروف كبيرة).

a: متجه (حروف صغيرة).

C: قياسي (ليس تحته خط).

الضرب بواسطة مقدار قياسي: (Multiplication of a scalar)

إذا كان $\underline{C} = \alpha \underline{A}$ ، بالتالي $C_{ij} = \alpha A_{ij}$.

تحويل المصفوفة: (Transpose of a matrix)

يتم الحصول على تحويل المصفوفة بتبادل الصفوف والأعمدة.

مثال:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 3 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

2×3

$$A^T = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

3×2

إذا كان $\underline{A} = \underline{A}^T$ ، بالتالي فإن A يقال عنها مصفوفة متماثلة (symmetric). فقط

تكون المصفوفات المربعة متماثلة.

جمع المصفوفات: (matrix addition)

إذا كان $\underline{C} = \underline{A} + \underline{B}$ ، بالتالي فإن $C_{ij} = A_{ij} + B_{ij}$.

يتم تعريف جمع المصفوفة عاليه عندما يكون B, A, C جميعها بنفس الرتبة i.e. جميعها

لها نفس عدد الصفوف والأعمدة.

$$\frac{C}{m \times n} = \frac{A}{m \times n} + \frac{B}{m \times n}$$

حاصل ضرب المتجه القياسي: (vector scalar product)

حاصل ضرب متجهين \underline{a} ، \underline{b} يكون مقداراً قياسياً α

$$\underline{a} \cdot \underline{b} = \underline{a}^T \underline{b} = \underline{b}^T \underline{a} = \sum_{i=1}^m a_i b_i$$

مثال:

$$\underline{a} = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \underline{b} = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix}$$

$$\underline{a}^T \underline{b} = [3 \quad 2 \quad 1] \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} = 12 + 0 + 2 = \underline{\underline{14}}$$

ضرب المصفوفة: (matrix multiplication)

$$\frac{C}{m \times n} = \frac{A}{m \times q} + \frac{B}{q \times n} \text{ اجعل}$$

$$C_{ij} = \sum_{k=1}^q A_{ik} B_{kj}, \text{ بالتالي،}$$

يتم تعريف حاصل ضرب المصفوفة عندما يكون عدد الأعمدة في \underline{A} مساوٍ لعدد الصفوف

في \underline{B} .

مثال:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix}, \quad \underline{B} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 1 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\underline{AB} = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ -1 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 1 \\ 4 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -3 & -4 \end{bmatrix}$$

عموماً، يكون ضرب المصفوفة غير قابل للتبديل i.e.

$$\underline{AB} \neq \underline{BA}$$

$$\underline{(AB)^T} = \underline{B^T A^T}.$$

مصفوفة الوحدة: (unit or identity matrix)

المكونات δ_{ij} لمصفوفة الوحدة I يتم تعريفها كـ

$$\delta_{ij} \begin{cases} 0 & \text{if } i \neq j \\ 1 & \text{if } i = j \end{cases}$$

δ_{ij} تُسمى بدلتا كرونكر (kronecker delta).

$$I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\underline{AI} = \underline{IA} = \underline{A}$$

محددة المصفوفة: (determinant of a matrix)

يتم ترميز محددة مصفوفة \underline{A} كـ $\det(\underline{A})$ (يجب أن تكون \underline{A} مصفوفة مربعة).

$$\underline{\det(A)} = \sum_{j=1}^n A_{ij} C_{ij}$$

حيث C_{ij} هو العامل المرافق (cofactor) لـ A_{ij} .

معكوس المصفوفة: (Inverse of a matrix)

يتم تعريف معكوس مصفوفة بحيث أن حاصل ضرب مصفوفة A ومعكوسها A^{-1} ينتج

مصفوفة وحدة.

$$\underline{A A^{-1}} = I = \underline{A^{-1} A}$$

فقط يكون هنالك معكوساً للمصفوفة المربعة. معكوسة المصفوفات الصغيرة (كمثال حتى

رتبة 3×3) يمكن تحديده بالصيغة التالية،

$$\underline{A}^{-1} = \frac{\underline{C}^T}{\det(\underline{A})}$$

حيث \underline{C}^T هو تحويل مصفوفة العامل المرافق لـ \underline{A} .

المعادلات الجبرية الخطية: (Linear Algebraic Equation)

هي نظم لمعادلات تظهر فيها القيم الغير معلومة خطياً ولا يكون هنالك عوامل تفاضلية

أو تكاملية.

مثال:

$$-x_1 + 3x_2 - 2x_3 = -2$$

$$2x_1 - 4x_2 + 2x_3 = 1$$

$$4x_2 + x_3 = 3$$

المعادلات الثلاث عاليه يمكن كتابتها كمصفوفة كالاتي:

$$\begin{bmatrix} -1 & 3 & -2 \\ 2 & -4 & 2 \\ 0 & 4 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix}$$

$$\underline{A}x = \underline{b}$$

مثال:

أوجد الحل للنظام $\underline{A}x = \underline{b}$.

الحل:

أضرب مسبقاً بـ A^{-1}

$$\underline{A}^{-1} \underline{A}x = \underline{A}^{-1} \underline{b}$$

$$\underline{I}x = \underline{A}^{-1} \underline{b}$$

$$\Rightarrow \underline{x} = \underline{A}^{-1} \underline{b}$$

الصيغ التربيعية: (Quadratic forms)

إذا كانت \underline{A} مصفوفة مربعة و x متجه (بنفس عدد الصفوف كـ \underline{A})، بالتالي فإنَّ المقدار القياسي الناتج ،

$$\alpha = \frac{x^T}{1 \times n} \frac{A}{1 \times 1} \frac{x}{n \times 1}$$

$n \times n$

يسمي بالصيغة التربيعية. يُقال أنَّ المصفوفة A تكون:

1/ محدَّدة ايجابياً إذا كانت $\alpha > 0$ لكل قيم $\underline{x} \neq 0$.

2/ شبه محدَّدة ايجابياً إذا كانت $\alpha \geq 0$ لكل قيم $\underline{x} \neq 0$.

إذا كانت A محدَّدة ايجابياً (positive definite)، بالتالي فإنَّ لها معكوساً، و $\det(\underline{A}) \neq 0$

تفاضل وتكامل المصفوفات: (Differentiation and Integration of Matrices)

افتراض أنَّ مكونات مصفوفة \underline{A} هي دوال للمتغير x . تكامل المصفوفة \underline{A} هي مصفوفة بنفس الرتبة كـ A والتي يتم الحصول على مكوناتها بتكامل أي مكونة لـ \underline{A} على انفراد. وبالمثل، فإنَّ مشتقة المصفوفة \underline{A} هي مصفوفة بنفس الرتبة كـ \underline{A} والتي يتم الحصول على مكوناتها بتفاضل أي مكونة لـ \underline{A} .

مثال:

$$\underline{A} = \begin{bmatrix} 2x & 0 & x \\ 3 & x^2 & x^3 \\ x & x^3 & 2x \end{bmatrix}$$

$$\frac{d\underline{A}}{dx} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2x & 3x^2 \\ 1 & 3x^2 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\int_{-1}^1 \underline{A} dx = \begin{bmatrix} \int_{-1}^1 2x dx & \int_{-1}^1 0 dx & \int_{-1}^1 x dx \\ \int_{-1}^1 3 dx & \int_{-1}^1 x^2 dx & \int_{-1}^1 x^3 dx \\ \int_{-1}^1 x dx & \int_{-1}^1 x^3 dx & \int_{-1}^1 2x dx \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 6 & \frac{2}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

1.4 خطوات أسلوب العنصر المحدد:

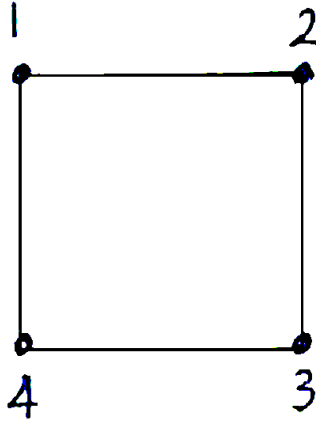
(Procedure of Finite Element Method)

1. التقسيم: (Discretization)

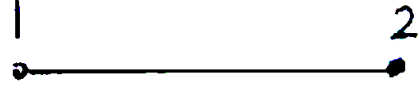
يُقصد به تقسيم نطاق الحل إلى عناصر محدّدة. هذه العناصر قد تكون ذات بعد واحد أو

بعدين أو ثلاثة اعتماداً على المسألة التي بأيدينا (شكل (1.1)). تُسمى النقاط التي تحد

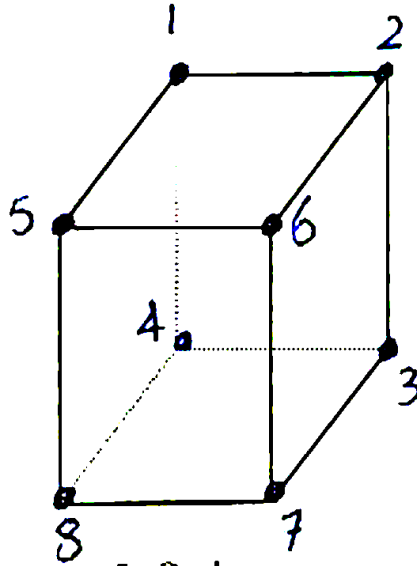
العنصر بالعقد (nodes). سيتم التعامل في هذه الدراسة بعنصر ذو بعد واحد.



2- D element



1- D element



3- D element

شكل (1.1)

2. معادلة العنصر: (Element Equation)

يتم تكوين معادلات لافتراض شكل الحل لكل عنصر على حده. هذا الإجراء يتم على

مرحلتين هما:

1/ اختيار دالة تقريبية لها معاملات مجهولة القيم.

2/ تحديد قيم لهذه المعاملات لإيجاد الحل لعنصر واحد.

في المرحلة (1) يتم اختيار دوال متعددة الحدود (polynomials). مثلاً لعنصر ذو بعد

واحد تكون الدالة من الرتبة الأولى (معادلة خط مستقيم) أي أن:

$$u(x) = a_0 + a_1 x \quad (1)$$

حيث $u(x)$ هي المتغير التابع، a_0 و a_1 هي معاملات مجهولة القيم، x هي المتغير

المستقل. بالإشارة للشكل (1.2)، تكتب المعادلة (1) لطرفي العنصر كالاتي:

$$\left. \begin{aligned} u_1 &= a_0 + a_1 x_1 \\ u_2 &= a_0 + a_1 x_2 \end{aligned} \right\} \quad (2)$$

حيث $u_1 = u(x_1)$ ، و $u_2 = u(x_2)$.

يمكن حل المعادلة (2) لتحديد a_0 و a_1 كما يلي:

$$\left. \begin{aligned} a_0 &= \frac{u_1 x_2 - u_2 x_1}{x_2 - x_1} \\ a_1 &= \frac{u_2 - u_1}{x_2 - x_1} \end{aligned} \right\} \quad (3)$$

بتعويض المعادلة (3) في المعادلة (1)،

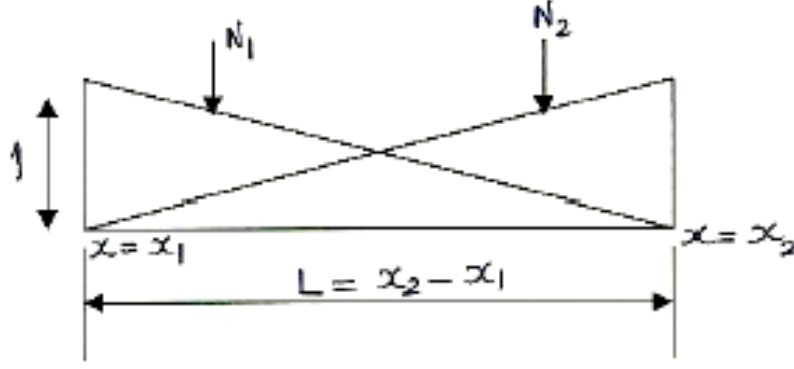
$$u = N_1 u_1 + N_2 u_2 \quad (4)$$

أو في شكل مصفوفة،

$$u = [N_1 \quad N_2] \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \quad (5)$$

حيث N_1 و N_2 تسميان بدوال الشكل (shape functions) وهما:

$$\left. \begin{aligned} N_1 &= \frac{x_2 - x}{x_2 - x_1} \\ N_2 &= \frac{x - x_1}{x_2 - x_1} \end{aligned} \right\} \quad (6)$$



شكل (1.2)

من المعادلة (6)، عندما $x = x_1$ ،

$$N_1 = 1$$

$$N_2 = 0$$

وعندما $x = x_2$ ،

$$N_1 = 0$$

$$N_2 = 1$$

أيضاً يمكن وضع N_1 و N_2 في صورة دالة متعددة الحدود،

$$N_i = a_i + b_i x \quad (7)$$

قيم a_i و b_i تعتمدان على رتبة العنصر وشروطه الحدية. مثلاً للعنصر الأول:

$$x_2 = L, \quad x_1 = 0$$

$$\text{عندما } i=1: a_1 = 1, b_1 = -\frac{1}{L}$$

$$\text{عندما } i=2: a_2 = 0, b_2 = \frac{1}{L}$$

حيث L هو طول العنصر ويُعطي بالعلاقة: $L = x_2 - x_1$

بالتعويض في المعادلة (7)،

$$\left. \begin{aligned} N_1 &= 1 - \frac{x}{L} \\ N_2 &= \frac{x}{L} \end{aligned} \right\} \quad (8)$$

بهذه الطريقة يمكن إيجاد دالة الشكل لأي عنصر. الجدول (1.1) أدناه يبين قيم a_i و b_i للأربع عناصر الأولي عندما تكون متساوية الطول.

جدول رقم (1.1)

b_2	b_1	a_2	a_1	العنصر
1/L	-1/L	0	1	1
1/L	-1/L	-1	2	2
1/L	-1/L	-2	3	3
1/L	-1/L	-3	4	4

يلاحظ من الجدول (1.1) أعلاه أنَّ القيم العمومية لهذه الثوابت هي:

$$\left. \begin{aligned} a_1 &= n \\ a_2 &= 1 - n \\ b_1 &= -\frac{1}{L} \\ b_2 &= \frac{1}{L} \end{aligned} \right\} \quad (9)$$

حيث n هي رتبة العنصر.

بتعويض المعادلة (9) في المعادلة (7)،

$$N_i = a_i + b_i x \quad (7)$$

$$\left. \begin{aligned} N_1 &= n - \frac{x}{L} \\ N_2 &= (1 - n) + \frac{x}{L} \end{aligned} \right\} \quad (10)$$

بتفاضل المعادلة (10)،

$$\left. \begin{aligned} \frac{dN_1}{dx} &= -\frac{1}{L} \\ \frac{dN_2}{dx} &= \frac{1}{L} \end{aligned} \right\} \quad (11)$$

معادلات العناصر الناتجة تتكون من مجموعة معادلات جبرية خطية يمكن وضعها على هيئة معادلة مصفوفة كالآتي:

$$[k][u] = [m] \quad (12)$$

حيث $[k]$ هي مصفوفة كزازة العنصر (element stiffness matrix)، و $[u]$ هي مصفوفة من عمود واحد بها الكميات المراد تحديدها و $[m]$ هي مصفوفة الكتلة للعنصر (element mass matrix) وهي أيضاً من عمود واحد.

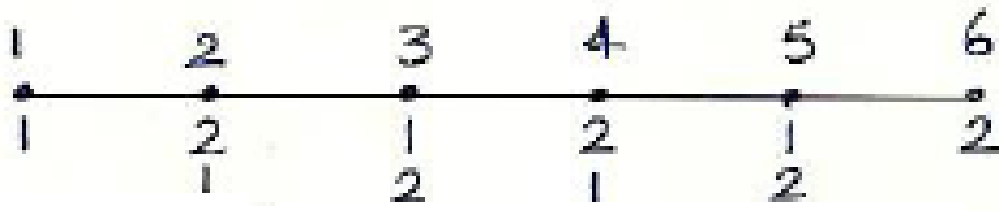
3. التجميع: (Assembly)

هي عملية لربط معادلات العناصر لتحديد السلوك الموحد للنظام ككل، ويراعي فيه مبدأ الاستمرار، أي أن نهاية عنصر هي بداية عنصر جديد. تُعرف إحداثيات عقد كل عنصر على حدة بالإحداثيات الموضعية (Local co-ordinates) و إحداثيات عقد النظام بالكامل بالإحداثيات الكونية (Global co-ordinates) الشكل (1.3) أدناه يوضح هاتين التسميتين.

بعد عملية التجميع يتم الحصول على معادلة المصفوفة الكونية كما يلي:

$$[k] [u'] = [M] \quad (13)$$

حيث $[k]$ هي مصفوفة الكزازة، $[u']$ هي مصفوفة من عمود واحد بها الكميات المراد تحديدها للنظام كله و $[M]$ هي مصفوفة الكتلة للنظام وهي أيضاً من عمود واحد.



شكل (1.3)، التسميتان الموضعية والكونية للعناصر

4. الشروط الحدودية: (Boundary Conditions)

قبل حل المعادلة (13) يجب تعديلها لتستوعب الشروط الحدودية لنطاق الحل. هذه الشروط الحدودية تُمثل قيم الحل في بداية العنصر الأول ونهاية العنصر الأخير. هذه التعديلات تقود للمعادلة:

$$[\bar{k}][\bar{u}'] = [\bar{M}] \quad (14)$$

5. يتم حل المعادلة (14) لإيجاد قيم المجاهيل في المصفوفة $[u']$ بعدة طرق، منها تفكيك معادلة المصفوفة إلى معادلات أنية ثم حلها. تستخدم هذه الطريقة عندما يكون عدد العناصر بسيطاً (أقل من 5 مثلاً). أما في حالة أن يكون عدد العناصر كبيراً، فلا بد من استخدام الحاسوب في الحل. يستخدم الحاسوب لإيجاد مقلوب مصفوفة الكرازة وضربه في معادلة الكتلة. أي أن:

$$[\bar{u}'] = [\bar{k}]^{-1} [\bar{M}] \quad (15)$$

الكتب والمراجع

الكتب والمراجع العربية:

1. د. أسامة محمد المرضي سليمان ، "مذكرة محاضرات التصميم بمساعدة الحاسوب" ، جامعة وادي النيل ، كلية الهندسة والتقنية ، قسم الهندسة الميكانيكية، ديسمبر 1998م.
2. بروفيسور محمود يس عثمان، "مذكرة محاضرات أسلوب العناصر المحددة (F.E.M) في حل مسائل ميكانيكا المصمتات" ، جامعة وادي لنيل ، كلية الهندسة والتقنية ، قسم الهندسة الميكانيكية، مارس 1990م.

الكتب والمراجع الإنجليزية

1. Alexandre Ern, Jean – Luc Guermond, "Theory and practice of finite elements", springer, New York, (2008), ISBN 0-387-20574-8.
2. Patricia L. Smith, Tillman J. Ragan, "Instructional design 3rd edition", (2004).
3. Narayan K. Lalit, "Computer aided design and manufacturing", New Delhi, Prentice Hall of India, (2008).
4. Daryl L. Lohan, "A first course in the finite element method", Cengage learning, (2011), ISBN 978 – 0495668251.
5. Ready J. N., "An introduction to finite element method 3rd edition", McGraw-Hill, (2006), ISBN 9780071267618.
6. Strang Gilbert, Fix George, "An analysis of the finite element method", Prentice Hall, (1973), ISBN 0 – 13 – 032946 – 0.
7. Zienkiewicz O. C., Taylor R. L., Zhu J. Z., "The finite element method: its basis and fundamentals sixth edition", Butterworth – Heinemann, (2005), ISBN 0750663200.

8. Bathe K. J., "Finite element procedures", Cambridge, (2006), ISBN 097900490X.
9. Smith I.M., Griffiths D. V., Margetts L., "Programming the finite element method fifth edition", Wiley, ISBN 978 – 1 – 119 – 97334 – 8.
10. Arregui Mena J. D., Margetts L., et al., "Practical application of the stochastic finite element method", Archives of computational methods in engineering, 23(1), PP. (171 – 190), (2014).
11. Arregui Mena J. D., et al., "Characterization of the spatial variability of material properties of gilso carbon and NBG – 18 using random fields", Journal of nuclear materials, 511, PP. (91 – 108), (2018).
12. Osama Mohammed Elmardi Suleiman, " lecture notes on computer aided design using finite element method ", Nile valley university, faculty of engineering and technology, department of mechanical engineering, (2002).
13. Osama Mohammed Elmardi Suleiman, " lecture notes on computer aided design using dynamic relaxation method coupled with finite differences ", Nile valley university, faculty of engineering and technology, department of mechanical engineering, (2002).

نبذة عن المؤلف:



أسامة محمد المرضي سليمان وُلِدَ بمدينة عطبرة بالسودان في العام 1966م. حاز على دبلوم هندسة ميكانيكية من كلية الهندسة الميكانيكية - عطبرة في العام 1990م. تحصّل أيضاً على درجة البكالوريوس في الهندسة الميكانيكية من جامعة السودان للعلوم والتكنولوجيا - الخرطوم في العام 1998م ، كما حاز على درجة الماجستير في تخصص ميكانيكا المواد من

جامعة وادي النيل - عطبرة في العام 2003م ودرجة الدكتوراه من جامعة وادي النيل في العام 2017م. قام بالتدريس في العديد من الجامعات داخل السودان، بالإضافة لتأليفه لأكثر من ثلاثين كتاباً باللغة العربية ولعشرة كتب باللغة الإنجليزية بالإضافة لخمسين ورقة علمية منشورة في دور نشر ومجلات عالمية إلى جانب إشرافه على أكثر من ثلاثمائة بحث تخرج لكل من طلاب الماجستير، الدبلوم العالي، البكالوريوس، والدبلوم العام. يشغل الآن وظيفة أستاذ مساعد بقسم الميكانيكا بكلية الهندسة والتقنية - جامعة وادي النيل. بالإضافة لعمله كاستشاري لبعض الورش الهندسية بالمنطقة الصناعية عطبرة. هذا بجانب عمله كمدير فني لمجموعة ورش الكمالي الهندسية لخرطة أعمدة المرافق واسطوانات السيارات والخرطة العامة وكبس خراطيش الهيدروليك.