IGAによるポテンシャル流れ解析

中央大学大学院	学生員	○ 吉田	也真都
中央大学	正会員	樫山	和男
日本大学	正会員	長谷音	阝 寛

1. はじめに

土木分野において,流体-構造連成解析に関する研 究は盛んに行われており,その解析手法の一つとして CAD で描かれた構造物の曲線形状を完全に表現できる IGA^{1) 2)} (Isogeometric Analysis) が近年注目されている.

そこで、本研究では IGA の基礎研究として、CAD で曲 線や曲面の表現に用いられる NURBS 関数を用いた IGA と従来の有限要素法 (FEM) との解析手順の違いを示し、二 次元ポテンシャル流れ問題へ IGA の適用を行った.

2. 数值解析手法

(1) NURBS

形状関数に用いる NURBS 関数について述べる前に NURBS 関数の基本となる B-Spline 基底関数について述 べる. B-Spline 基底関数は式 (1) より決定される.

$$N_{i,0}(\xi) = \begin{cases} 1 & \xi_i \leq \xi < \xi_{i+1} \\ 0 & \pm \exists \exists \exists \forall \not h \end{cases} \quad (p = 0)$$
$$N_{i,p}(\xi) = \frac{\xi - \xi_i}{\xi_{i+p} - \xi_i} N_{i,p-1}(\xi) \\ + \frac{\xi_{i+p+1} - \xi}{\xi_{i+p+1} - \xi_{i+1}} N_{i+1,p-1}(\xi) \quad (p = 1, 2, 3, \cdots) \end{cases}$$
(1)

ここで,*i*は制御点の番号,*p*は B-Spline 基底関数の次数, ξ_i はパラメータ空間の座標であるノットを表す.ノットと は B-Spline 基底関数を決定するパラメータで,そのノット の並び, $\Xi = \{\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_{n+p+1}\}$ をノットベクトルとい う.このノットベクトルは CAD で描いた形状から得られ る数列である.式(1)を用いて IGA で解析領域を表現する NURBS 曲面,形状関数となる NURBS 基底関数は式(2), 式(3)のように表される.

$$\mathbf{S}(\xi,\eta) = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{m} R_{i,j}^{p,q}(\xi,\eta) \mathbf{B}_{i,j}$$
(2)

$$R_{i,j}^{p,q}(\xi,\eta) = \frac{N_{i,p}(\xi)M_{j,q}(\eta)w_{i,j}}{\sum_{\hat{i}=1}^{n}\sum_{\hat{j}=1}^{m}N_{\hat{i},p}(\xi)M_{\hat{j},q}(\eta)w_{\hat{i},\hat{j}}}$$
(3)

ここで, **B**_{*i,j*} は制御点, *w*_{*i,j*} は各制御点の重みを表す. (2) 有限要素法との違い

二次元ポテンシャル問題を例として Galerkin 法に基づく FEM と比較して IGA の解析手法を記す.基本的に解析手 順は FEM と同様で,支配方程式である Laplace 方程式に 対して重み付き残差法により弱形式を導き,各要素で形状 関数を用いてポテンシャルと重み関数を補間し,係数行列 を求め,連立一次方程式を解くことでポテンシャルを求め

表-1 FEM と IGA の異なる点

	FEM	IGA
要素	メッシュ(低次の多角形)	ノットベクトルの区間
形状関数	多項式の基底関数	NURBS基底関数
自由度	節点が持つ	制御点が持つ



るのだが、その過程で異なる部分を表-1に示す.

a) IGA における要素

IGA においては、CAD データから得られるノットベク トルの非ゼロ区間によって要素が定義される.ここで非ゼ ロ区間というのは図-1 に示すようなノットの空間でみたと き、ノットの値が変化する部分のことである.

b) IGA における写像

IGA では形状関数である NURBS 基底関数がノット (ξ, η) から決定される関数であるため,物理空間 $\Omega_e(x, y)$ からパラメータ空間 $\tilde{\Omega}_e(\xi, \eta)$ へ変数変換を行う必要があ る.しかし,パラメータ空間での積分が複雑であるため, 数値積分を行うためにパラメータ空間 $\tilde{\Omega}_e(\xi, \eta)$ から親要素 $\bar{\Omega}_e(\bar{\xi}, \bar{\eta})$ へ変数変換を行い,親要素上で数値積分すること で係数行列を求める.このように IGA では変数変換を二回 施す必要がある (図-2).

c) 自由度を持つ点

IGA では自由度を制御点 \mathbf{B}_i が持つことである. このために,結果の可視化の際にはひと手間加える必要がる. IGA では要素の速度ポテンシャルは式 (4) のように補間される.

$$\phi_e^h(\xi,\eta) = \sum_{I=1}^{n_{cp}} R_I(\xi,\eta)\phi_I \tag{4}$$

ここで、 n_{cp} は制御点の数を、添え字Iは式 (3) における添 え字i, jをまとめて表している.可視化の際には、式 (4) の

KeyWords: IGA, NURBS, ポテンシャル流れ

連絡先: 〒112-8551 東京都文京区春日 1-13-27 TEL. 03-3817-1815 Email: a16.yhft@g.chuo-u.ac.jp

通り,各制御点において求まった速度ポテンシャルと各制 御点の NURBS 基底関数をある ξ, η において求め,そのあ る ξ, η に相当する物理空間 (x 座標, y 座標)上で速度ポテン シャルを可視化する必要がある.

3. 数值解析例

数値解析例として,二次元ポテンシャル流れ問題を取り 上げる.

(1) 解析条件

解析領域は図-3 に示す四分の一円の解析領域で,境界条件として円の直線部分に Dirichlet境界条件,曲線部分に Neumann境界条件を定める.図-4 には図-3 に示した解析領域を ξ 方向 1 次, η 方向 2 次の NURBS 曲面で表現するためのノットベクトル,制御点,制御点にかかる重み,制御点を結んでできるコントロールネットを示す.図-4 に示すノットベクトルから,本解析では要素数が1となる.つまり,図-3 に示した解析領域そのものが本解析のメッシュとなる.そして制御点の数は 6 であり,係数行列の大きさは 6×6 となる.

本解析では比較対象として FEM で図-5 に示す粗いメッシュ (要素サイズ約 0.3, 要素数 51) と細かいメッシュ (要素 サイズ約 0.1, 要素数 504) を用いて解析を行った.

(2) 解析結果

IGA の可視化にあたっては ξ, η をそれぞれ 100 分割して 結果を出力した.その際の格子と IGA と FEM での解析結 果を図-6 に示す.ここで注意されたいのは、図-6(a) で示し ている格子は解析に用いた格子ではなく、結果を出力する ための格子である.一般的な可視化ソフトでは NURBS に よる補間ができないために、任意形状を表現するには何ら かの工夫を施す必要がある.また、図-6(b)~(c) を比較する と、IGA では要素数が1 であるが、細かいメッシュを用い た FEM と比べても速度ポテンシャルの分布がきれいに出 ていることが確認できる.

4. おわりに

本研究では IGA の解析手順を FEM と比較し、二次元ポ テンシャル流れ問題へ適用したことで、以下の結論を得た.

- IGA では有限要素法に比べ,任意形状に対して少な い要素でも精度の高い解析が行える.
- 可視化の際に工夫が必要となる.

今後の課題としては,任意形状の解析領域での解析と,三 次元解析への拡張があげられる.

参考文献

- T.J.R.Hughes, J.A.Cottrell and Y.Bazilevs, Isogeometric analysis : CAD, finite elements, NURBS, exact geometry and mesh refinement, Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering, Vol.194, pp.4135-4195, 2005.
- J.A.Cottrell, T.J.R Hughes and Y.Bazilevs, Isogeometric analysis : Toward integration of CAD and FEA, Wiley Publishing, 335p, 2009.







図-4 各パラメータ





(a) 粗いメッシュ

(b) 細かいメッシュ

図-5 比較対象



(a)IGA の可視化に用いる格子







(c)FEM(粗いメッシュ)
(d)FEM(細かいメッシュ)
図-6 IGA と FEM による解析結果の違い