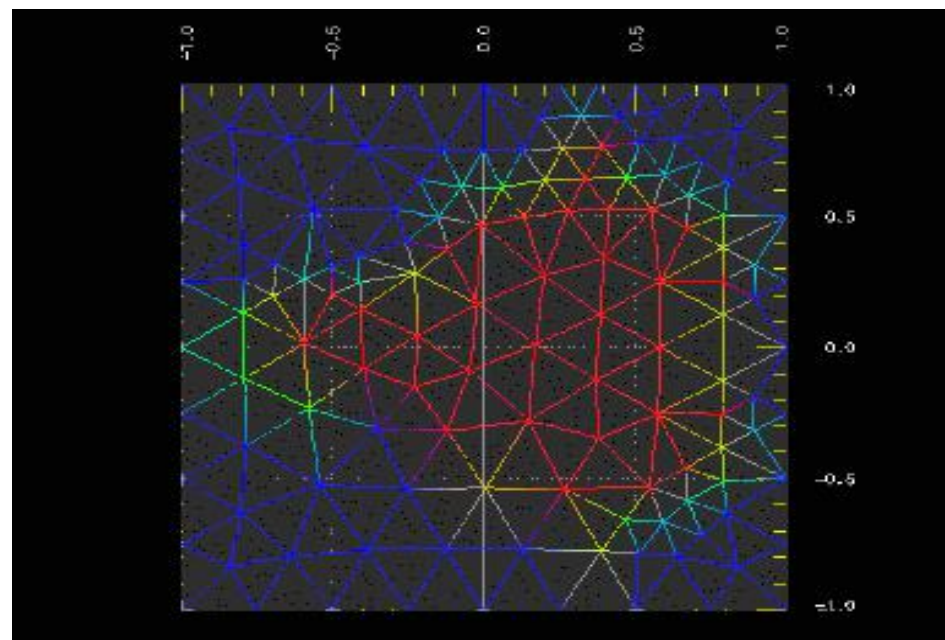
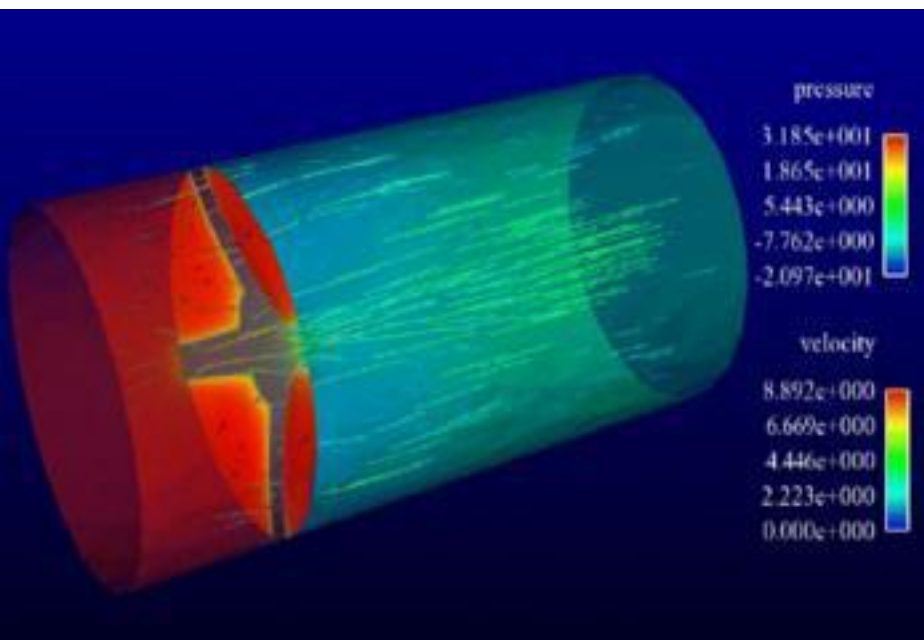


## 9.5 自适应网格的生成方法



胡茂彬

<http://staff.ustc.edu.cn/~humaobin>

/

[humaobin@ustc.edu.cn](mailto:humaobin@ustc.edu.cn)

# 自适应网格概述

- **动态网格：**与求解过程结合起来
- **根据解的分布特性生成网格：**解的梯度大的地方网格自动加密，解的梯度小的地方网格自动变疏
- **优点：**改进计算精度，并使数值误差分布均匀

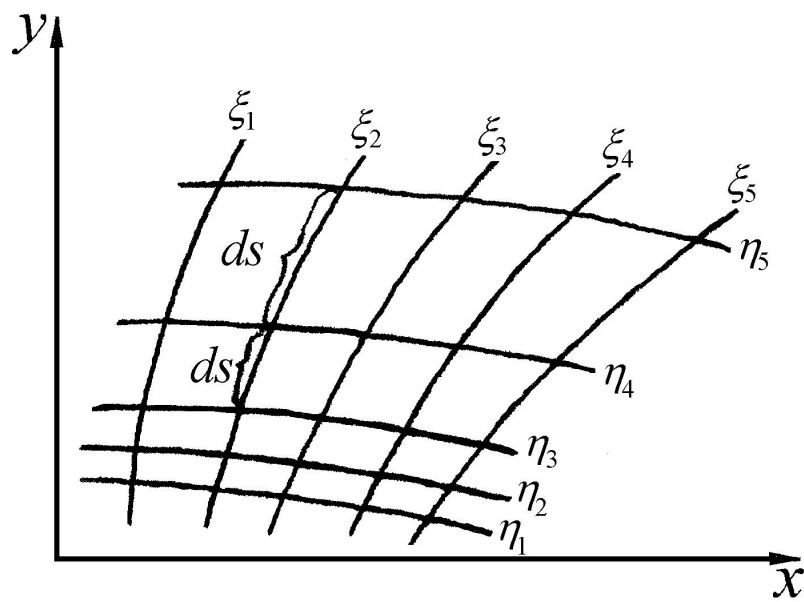
# 网格自适应化的方法

- 网格细化法 ( $h$ 型方法): 通过网格的进一步细化来实现自适应目标
- 重新分布法 ( $r$ 型方法): 保持单元或节点数不变, 而通过重新分布节点位置实现
  - (1) 均匀分布法
  - (2) 变分法

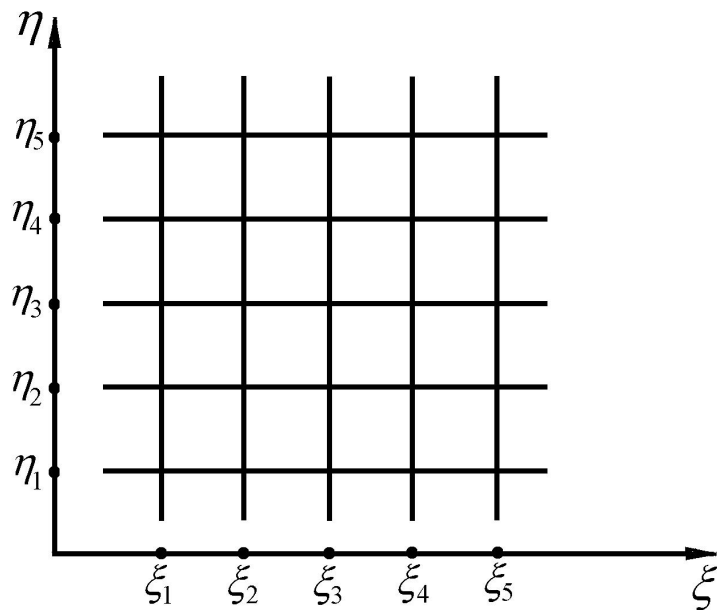
## 9.5.1 均匀分布法

# 1 基本思想

- 根据解的分布，调整物理平面上网格点的位置，不改变节点数量
- 使网格线间的差值  $d\eta$ ，以及求解变量的差值  $d\phi$  同时保持均匀



(a)



(b)

- 函数梯度:  $\partial\phi/\partial s$
- 函数的变化:  $d\phi = (\partial\phi/\partial s) \cdot ds$
- 梯度大  $\rightarrow$  要求弧长小; 梯度小  $\rightarrow$  弧长大
- 同时要满足计算平面内网格均匀

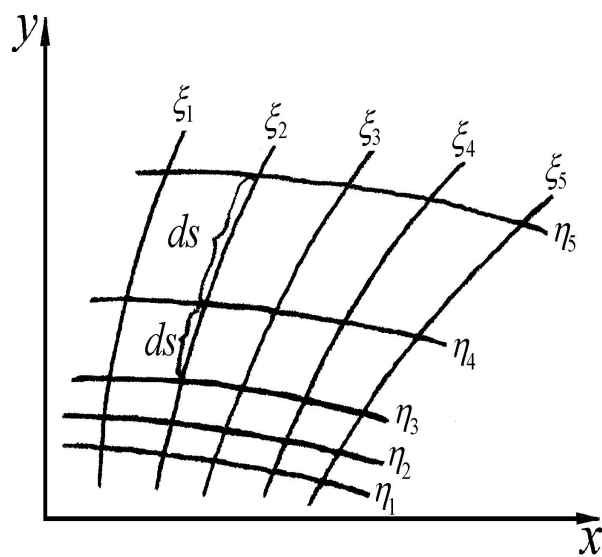
$$\frac{d\phi}{d\eta}$$

# 自适应网格要求

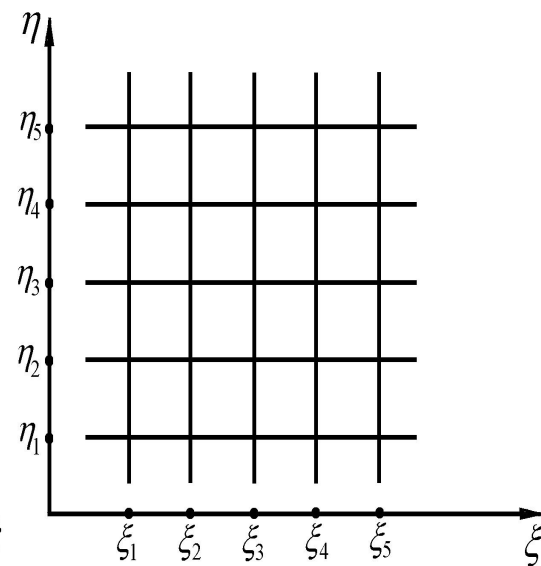
$$d\eta \propto \left| \frac{\partial \phi}{\partial s} \right| \cdot ds = \text{const}$$

普通网格:

$$d\eta \propto ds$$



(a)



(b)

# 考虑一般情况

$$d\eta = \left( 1 + b \left| \frac{\partial \phi}{\partial s} \right| \right) \cdot ds = \text{const}$$

权函数:

$$W(s)$$



# 两个方向都进行自适应调整

- 要求:

$$d\eta = W(s) \cdot ds = \text{const}$$

$$d\xi = W(s) \cdot ds = \text{const}$$

## 2 权函数的选取

(1) 取关键求解变量的梯度型函数

$$W(s) = 1 + b \left| \frac{\partial \phi}{\partial s} \right|$$

Dwyer H A, Kee R J, Sandert B R, Adaptive grid method for problems in fluid mechanics and heat transfer, AIAA J. 18(10): 1205-1210 (1980).

## (2) 取关键求解变量的一阶导数与二阶导数的线性组合

$$W(s) = 1 + b \left| \frac{\partial \phi}{\partial s} \right| + c \left| \frac{\partial^2 \phi}{\partial s^2} \right|$$

Dwyer H A, Grid adaption for problem in fluid dynamics. AIAA J 22(2): 1705-1712 (1984).

### (3) 取变量一阶导数的线性组合， 并取各向异性权函数

- 流场计算时，网格取权函数：

$\xi$ 方向：
$$W_1(s) = 1 + \left| \frac{\partial p}{\partial s} \right|$$

$\eta$ 方向：
$$W_2(s) = 1 + \left| \frac{\partial u}{\partial s} \right| + \left| \frac{\partial v}{\partial s} \right|$$

Shyy W, An adaptive grid method for Navier-Stokes flow computation. Appl. Math. Comput. 21, 201-219 (1987).

### 3 均匀分布法的实施

自适应网格要求:

$$d\xi = W(s) \cdot ds = \text{const}$$

$$ds = \frac{d\xi}{W_1(s)}$$

关键是根据 权重 调整 弧长

# 弧长的计算

起点处:  $\xi = 0$       $s = 0$

由起点出发作定积分:

$$\frac{s}{s_{\max}} = \frac{\int_0^{\xi} \frac{d\xi}{W_1(s)}}{\int_0^{\xi_{\max}} \frac{d\xi}{W_1(s)}}$$

根据上式确定  $\xi = const$  线上的弧长和位置

# 另一方向的定积分

确定  $\eta = \text{const}$  线上的 弧长 和 位置

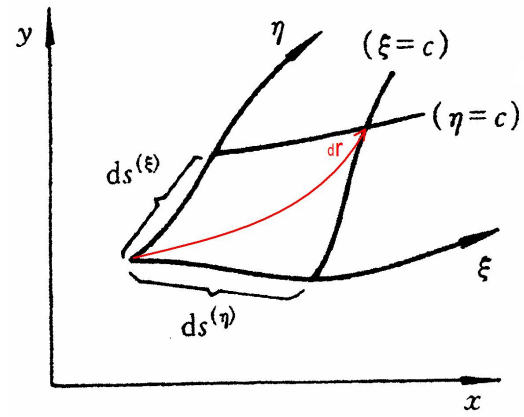
$$\frac{s}{s_{\max}} = \frac{\int_0^{\eta} \frac{d\eta}{W_2(s)}}{\int_0^{\eta_{\max}} \frac{d\eta}{W_2(s)}}$$

# 具体实施步骤

- 在计算平面上取  $\Delta\xi = \Delta\eta = 1$
- 映射到物理平面上得到弧长增量  $\Delta s_1$   $\Delta s_2$
- 物理平面上网格点位置的变动:

$$\Delta x = \frac{x_\xi}{s_\xi} \Delta s_1 + \frac{x_\eta}{s_\eta} \Delta s_2, \quad \Delta y = \frac{y_\xi}{s_\xi} \Delta s_1 + \frac{y_\eta}{s_\eta} \Delta s_2$$

$$s_\xi = \sqrt{\gamma} = \sqrt{x_\xi^2 + y_\xi^2}, \quad s_\eta = \sqrt{\alpha} = \sqrt{x_\eta^2 + y_\eta^2}$$





## 9.5.2 生成自适网格的变分法

光顺、正交、网格加密

Brackbill J U, Coordinate system control: adaptive meshes. In: Thompson J F, ed. Numerical grid generation. Elsevier, NY, 277-294 (1982).

# Jacobi 因子的特点

- **J**: 坐标转换的**物理平面**与**计算平面**面积的比值（**3D**情况是体积比）

$$dxdy = |J|d\xi d\eta$$

- **J** 的值反映物理空间中**控制容积**的变化，**|J|** 反映物理空间**网格密集程度**

# 反映网格分布疏密度的度量参数

- Density Index

$$I_D = \iint_D W(x, y) \cdot J \cdot dx dy$$

权函数

# 网格均匀性及光顺性的度量参数

- Smooth Index

$$I_S = \iint_D \left[ \underbrace{(\nabla \xi)^2}_{\substack{\xi \text{ 方向} \\ \text{均匀性}}} + \underbrace{(\nabla \eta)^2}_{\substack{\eta \text{ 方向} \\ \text{均匀性}}} \right] dx dy$$

# 网格正交性的度量参数

网格正交时:  $\nabla\xi \cdot \nabla\eta = 0$

Orthogonal Index

$$I_o = \iint_D (\nabla\xi \cdot \nabla\eta)^2 \cdot J^3 \cdot dx dy$$

综合考虑网格疏密、光顺、正交

$$I = \overset{\text{Smooth}}{\lambda_S I_S} + \overset{\text{Orthogonal}}{\lambda_O I_O} + \overset{\text{Density}}{\lambda_D I_D}$$

Index → 泛函

# 变分方法

- 泛函：是函数的函数

$$I = \lambda_S I_S + \lambda_O I_O + \lambda_D I_D$$

- 变分法：是泛函取极值的方法

# 计算平面内计算三个Index

- Smooth: 
$$I_S = \iint_{D^*} \frac{x_\xi^2 + x_\eta^2 + y_\xi^2 + y_\eta^2}{J} d\xi d\eta$$
- Orthogonal: 
$$I_O = \iint_{D^*} (x_\xi x_\eta + y_\xi y_\eta)^2 d\xi d\eta$$
- Density: 
$$I_D = \iint_{D^*} W \cdot J^2 \cdot d\xi d\eta$$



# 该泛函取极值的Euler方程

$$b_1 x_{\xi\xi} + b_2 x_{\xi\eta} + b_3 x_{\eta\eta} + a_1 y_{\xi\xi} + a_2 y_{\xi\eta} + a_3 y_{\eta\eta} = -J^2 \frac{\lambda_D}{2} W \frac{\partial W}{\partial x}$$

$$a_1 x_{\xi\xi} + a_2 x_{\xi\eta} + a_3 x_{\eta\eta} + c_1 y_{\xi\xi} + c_2 y_{\xi\eta} + c_3 y_{\eta\eta} = -J^2 \frac{\lambda_D}{2} W \frac{\partial W}{\partial y}$$

Thompson J F, Warsi Z U A, Mastin C W, Numerical grid generation, foundation and applications. North-Holland, NY (1985).

# 变分法生成自适应网格

- 有坚实的数学基础，理论严格
- 计算工作量大

