

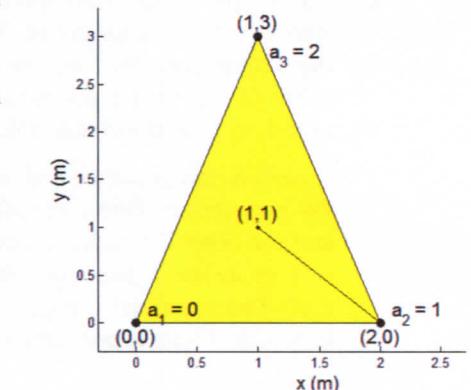
1. Selitä lyhyesti:
 - a) jaksollisuusehto,
 - b) isoparametrisen elementti,
 - c) Newton-Raphson-menetelmä,
 - d) skalaari- ja vektoripotentiaalit,
 - e) Dirichlet'n ja Neumannin reunaehdot.
2. Oikealla oleva kuva esittää lineaarista kolmioelementtiä, jota käytetään kaksiulotteisen magneettikentän laskentaan. Vektoripotentiaalin solmuarvot a_1 , a_2 ja a_3 näkyvät myös kuvassa. Laske vektoripotentiaali ja vuontiheyden x - ja y -komponentit kolmion keskipisteessä (1,1).
 Mittakäämi asetetaan siten, että sen sivut kulkevat z -suuntaan. Toinen sivu kulkee keskipisteen (1,1) kautta ja toinen solmun (2,0) kautta. Mittakäämin z -suuntainen pituus on 1 m. Mikä on mittakäämin käämivuo? Koordinaatit on annettu metreissä (m), vektoripotentiaalin arvot yksiköissä Wb/m. Mittakäämissä on yksi johdinkierros.
 3. Määritellään funktio $f(x, y) = 2xy$. Halutaan laskea integraali

$$I = \int_{\Omega} |\nabla f(x, y)|^2 d\Omega,$$

missä Ω on tehtävän 2 kuvassa oleva kolmioelementti, ja $|\cdot|$ esittää vektorin normia. Määritä integraalin I arvo numeerisesti käyttäen kolmipisteistä Gaussian menetelmää. Referenssilelementti ($\xi \geq 0, \eta \geq 0, \xi + \eta \leq 1$) integrointipisteet (ξ, η) ja -painot w on annettu oheisessa taulukossa. Lineaarisen kolmioelementin koordinaatistomuunnon on

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} + \mathbf{J}^T \begin{bmatrix} \xi \\ \eta \end{bmatrix}, \text{ missä } \mathbf{J} = \begin{bmatrix} x_2 - x_1 & y_2 - y_1 \\ x_3 - x_1 & y_3 - y_1 \end{bmatrix}$$

ja (x_i, y_i) , $i = 1, \dots, 3$ ovat solmupisteiden koordinaatit.



Integrointipisteet ja -painot		
ξ	η	w
1/6	1/6	1/6
1/6	2/3	1/6
2/3	1/6	1/6

4. Kaksiulotteista pyörrevirtatehtävää ratkaistaan elementtimenetelmällä. Vektoripotentiaalin solmuarvovektorille \mathbf{a} saadaan differentiaaliyhtälö $\mathbf{S}\mathbf{a} + \mathbf{T}\dot{\mathbf{a}} + \mathbf{f} = \mathbf{0}$. Johda yhtälöt solmuarvovektorin ratkaisemiseksi, kun

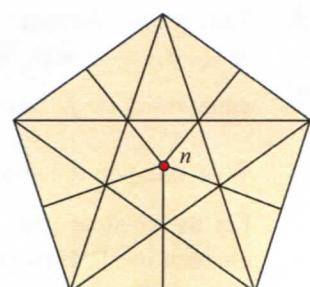
- a) suureiden sinimuotoista aikariippuvuutta mallinnetaan kompleksiluvuilla,
- b) soveltamalla aikariippuvuuteen trapetsimenetelmää

$$\mathbf{a}^k = \mathbf{a}^{k-1} + \frac{1}{2} (\dot{\mathbf{a}}^k + \dot{\mathbf{a}}^{k-1}) \Delta t$$

5. Oheisen kuvan mukaista elementtiverkkoa käytetään yhtälön $\nabla \cdot (\nu \nabla A) - J = 0$ ratkaisemiseen. Elementtimenetelmän mukainen diskretointi johtaa matriisiyhtälöön $\mathbf{S}\mathbf{a} = \mathbf{f}$. Matriisin \mathbf{S} alkiot ovat muotoa $S_{ij} = \int_{\Omega} \nu \nabla N_i \cdot \nabla N_j d\Omega$.

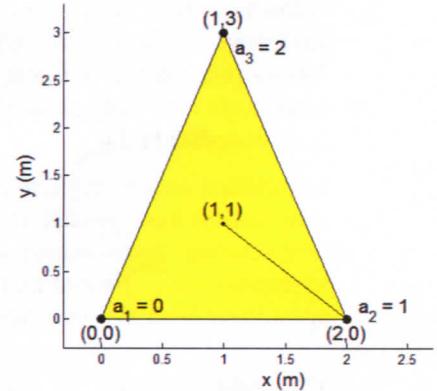
Mitä voit kertoa matriisin \mathbf{S} ominaisuuksista ja rakenteesta?

Tarkastellaan elementtiverkon solmuun n (kuva) liittyvä matriisin riviä n . Kuinka monta nollasta poikkeavaa alkiota riville n muodostuu, kun käytetään a) lineaarisia kolmioelementtejä, b) toisen asteen kolmioelementtejä? Perustele.



1. Explain briefly what mean
 - a) periodicity condition,
 - b) isoparametric element,
 - c) Newton-Raphson method,
 - d) scalar and vector potentials,
 - e) Dirichlet and Neumann boundary conditions.
2. The figure on the right presents a linear triangular finite element which is used in magnetic field computation. The nodal values of the vector potential, a_1 , a_2 and a_3 , are also given. Calculate the value of the vector potential and the x- and y-components of the flux density in the center point (1,1).

A search coil is positioned so that its two coil sides are oriented in the z-direction. One coil side goes through the center point (1,1) and the other through the node (2,0). The length of the search coil is 1 m in the z-direction. What is the flux linkage of the search coil? The coordinates are in meters (m), the vector potential values in Wb/m. There is one turn in the search coil.



3. Let's define a function $f(x, y) = 2xy$. We want to calculate the integral

$$I = \int_{\Omega} |\nabla f(x, y)|^2 d\Omega,$$

in which Ω is the triangular element of the figure of Question 2, and $|\cdot|$ denotes the vector norm. Calculate the value of integral I numerically using the three-point Gaussian integration. The integration points (ξ, η) and weights w in the reference element ($\xi \geq 0$, $\eta \geq 0$, $\xi + \eta \leq 1$) are given in the adjacent table. The coordinate transformation of the triangular element is

$$\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix} + \mathbf{J}^T \begin{bmatrix} \xi \\ \eta \end{bmatrix}, \text{ in which } \mathbf{J} = \begin{bmatrix} x_2 - x_1 & y_2 - y_1 \\ x_3 - x_1 & y_3 - y_1 \end{bmatrix}$$

and (x_i, y_i) , $i = 1, \dots, 3$ are the nodal point coordinates.

Integration points and weights		
ξ	η	w
1/6	1/6	1/6
1/6	2/3	1/6
2/3	1/6	1/6

4. A two-dimensional eddy-current problem is solved using finite element method. The differential equation obtained for the vector of nodal values \mathbf{a} is $\mathbf{S}\mathbf{a} + \mathbf{T}\dot{\mathbf{a}} + \mathbf{f} = \mathbf{0}$. Derive an equation for solving the nodal values,
 - a) when the sinusoidal time-variation of the nodal values is modelled using phasor quantities,
 - b) the time dependence is modelled by the trapezoidal (or Crank-Nicolson) rule:

$$\mathbf{a}^k = \mathbf{a}^{k-1} + \frac{1}{2} (\dot{\mathbf{a}}^k + \dot{\mathbf{a}}^{k-1}) \Delta t$$

5. The finite element mesh on the right is used for solving equation $\nabla \cdot (\nu \nabla A) - J = 0$. The finite element discretization leads to a matrix equation $\mathbf{S}\mathbf{a} = \mathbf{f}$, where the matrix elements S_{ij} are $S_{ij} = \int_{\Omega} \nu \nabla N_i \cdot \nabla N_j d\Omega$.

What can you tell about the characteristics and structure of matrix \mathbf{S} ?

Let us consider row n of the matrix associated with node n of the finite element mesh. How many non-zero matrix elements there will be on row n when a) first-order finite elements are used, b) second-order finite elements are used? Justify the numbers of non-zero matrix elements.

