



## บทที่ 4

### ระเบียบวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์สำหรับการไหลแบบหนืด

ในบทนี้จะเป็นการนำระเบียบวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์ มาประยุกต์ใช้ในการวิเคราะห์ปัญหาการไหลแบบหนืดแต่ไม่อัดตัวที่สภาวะอยู่ตัว โดยใช้เอลิเมนต์สามเหลี่ยมแบบสามจุดต่อ โดยจะเริ่มอธิบายตั้งแต่ขั้นตอนการสร้างสมการไฟไนต์เอลิเมนต์สำหรับสมการโมเมนต์ทั้งสองสมการ จากนั้นจะได้กล่าวถึงรายละเอียดของสมการไฟไนต์เอลิเมนต์สำหรับตัวแปรความดัน และอธิบายถึงขั้นตอนการคำนวณโดยใช้สมการไฟไนต์เอลิเมนต์ที่ได้ประดิษฐ์ขึ้น สุดท้ายจะแสดงไฟไนต์เอลิเมนต์เมตริกซ์ที่สามารถนำไปใช้ในการประดิษฐ์โปรแกรมคอมพิวเตอร์ได้โดยตรง

#### 4.1 สมการไฟไนต์เอลิเมนต์สำหรับปัญหาการไหลแบบหนืด

จากสมการโมเมนต์ทั้งสองสมการ ซึ่งได้แก่

$$\rho u \frac{\partial u}{\partial x} + \rho v \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial p}{\partial x} + \mu \left[ \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right) \right] \quad (2.22ก)$$

$$\rho u \frac{\partial v}{\partial x} + \rho v \frac{\partial v}{\partial y} = -\frac{\partial p}{\partial y} + \mu \left[ \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial v}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial v}{\partial y} \right) \right] \quad (2.22ข)$$

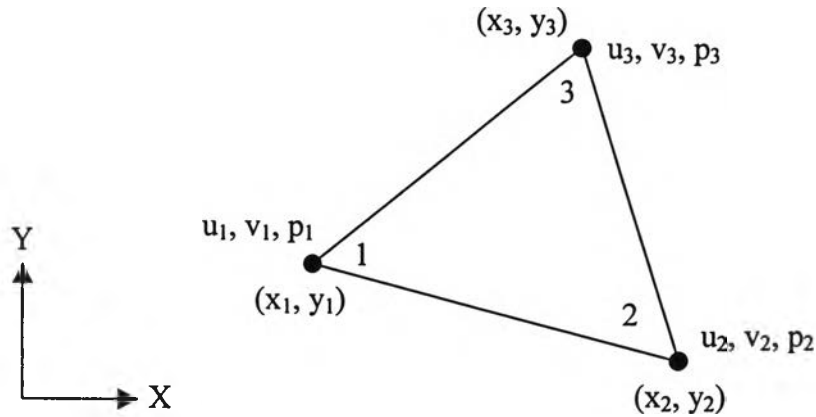
จากที่ได้กล่าวไปแล้วในหัวข้อที่ 3.1 ว่าการนำเอาระเบียบวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์ มาประยุกต์ใช้ในการแก้ปัญหา ขั้นแรกจะต้องทำการแบ่งขอบเขตของปัญหาออกเป็นเอลิเมนต์ย่อยๆ โดยในการทำวิทยานิพนธ์ในครั้งนี้เลือกใช้เอลิเมนต์แบบสามเหลี่ยมสามจุดต่อ ดังแสดงในรูปที่ 4.1 ซึ่งประกอบไปด้วยตัวไม่ทราบค่าของความเร็วในทิศทางของแกน x, ตัวไม่ทราบค่าของความเร็วในทิศทางของแกน y และตัวไม่ทราบค่าของความดัน p ที่จุดต่อทั้งสามที่มุมของเอลิเมนต์สามเหลี่ยมนั้น จากนั้นกำหนดให้ลักษณะการกระจายของผลเฉลยโดยประมาณของความเร็วและความดันบนเอลิเมนต์มีลักษณะดังนี้

$$u(x, y) = [N] \{u\} \quad (4.1ก)$$

$$v(x, y) = [N] \{v\} \quad (4.1ข)$$

$$p(x, y) = [N] \{p\} \quad (4.1ค)$$

โดยที่ฟังก์ชันการประมาณภายใน  $[N]$  ของทั้งความเร็วและความดันเป็นชนิดเดียวกันซึ่งอยู่ในรูปแบบดังต่อไปนี้



รูปที่ 4.1 การแบ่งลักษณะของปัญหาออกเป็นเอลิเมนต์สามเหลี่ยมแบบสามจุดต่อ

$$[N] = [N_1(x,y) \quad N_2(x,y) \quad N_3(x,y)]$$

$$N_i(x,y) = \frac{1}{2A}(a_i + b_i x + c_i y) \quad i = 1, 2, 3 \quad (4.2)$$

โดย A คือ พื้นที่ของเอลิเมนต์สามเหลี่ยม

$$A = \frac{1}{2}[x_2(y_3 - y_1) + x_1(y_2 - y_3) + x_3(y_1 - y_2)] \quad (4.3)$$

$$\begin{aligned} a_1 &= x_2 y_3 - x_3 y_2 & b_1 &= y_2 - y_3 & c_1 &= x_3 - x_2 \\ a_2 &= x_3 y_1 - x_1 y_3 & b_2 &= y_3 - y_1 & c_2 &= x_1 - x_3 \\ a_3 &= x_1 y_2 - x_2 y_1 & b_3 &= y_1 - y_2 & c_3 &= x_2 - x_1 \end{aligned} \quad (4.4)$$

จากนั้นทำการประดิษฐ์สมการของเอลิเมนต์โดยใช้ระเบียบวิธีถ่วงน้ำหนักเศษตคก้างดังที่ได้อธิบายไว้แล้วในบทที่ 3 กับสมการอนุรักษโมเมนตัมทั้งสองสมการ แต่สำหรับในที่นี้จะได้อธิบายวิธีการประยุกต์กับสมการการอนุรักษโมเมนตัมในแกน x เท่านั้นซึ่งมีรายละเอียดดังนี้

ทำการประยุกต์ระเบียบวิธีถ่วงน้ำหนักเศษตคก้างกับสมการอนุรักษโมเมนตัมในแกน x จะได้

$$\int_{\Omega} N \left( \rho u \frac{\partial u}{\partial x} + \rho v \frac{\partial u}{\partial y} \right) d\Omega = - \int_{\Omega} N \frac{\partial P}{\partial x} d\Omega + \int_{\Omega} N \left( \mu \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right) + \mu \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right) \right) d\Omega \quad (4.5)$$

โดยที่พจน์ทางด้านซ้ายมือของสมการ (4.5) นั้นจะได้น่าระเบียบวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์สตรีมไลน์อัปวินด์ที่ได้กล่าวถึงรายละเอียดแล้วในบทที่ 3 มาประยุกต์ใช้ ส่วนพจน์ของการแพร่ (พจน์ที่

สองทางด้านขวามือของสมการ (4.5) นั้นจะใช้การอินทิเกรตโดยทฤษฎีบทของเกาส์ (Gauss's theorem) ดังอธิบายไว้ในบทที่ 3 แล้วเช่นกัน

ซึ่งภายหลังจากการจัดพจน์ต่างๆแล้ว สมการของเอลิเมนต์สำหรับการอนุรักษ์โมเมนตัมในแกน x สามารถเขียนให้อยู่ในรูปแบบของเมตริกซ์ได้ดังนี้

$$[A]\{u\} = \{R_u\} + \{R_{p_x}\} \quad (4.6)$$

โดยที่เมตริกซ์สัมประสิทธิ์  $[A]$  ของสมการ (4.6) ประกอบไปด้วยพจน์จากการพาที่ใช้ระเบียบวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์สตรีมไลน์อ็อปวินต์ในการจัด และพจน์ที่ได้จากพจน์ของการแพร่ดังที่ได้แสดงไว้ในพจน์ที่สองทางด้านขวาของสมการ (3.9) ส่วนอีกสองพจน์ทางด้านขวาของสมการ (4.6) นั้นมีรายละเอียดดังนี้

$$\{R_u\} = \mu \int_{\Gamma} \{N\} \left[ \frac{\partial u}{\partial x} n_x + \frac{\partial u}{\partial y} n_y \right] d\Gamma \quad (4.7)$$

$$\{R_{p_x}\} = - \int_{\Omega} \{N\} \frac{\partial p}{\partial x} d\Omega \quad (4.8)$$

สำหรับสมการอนุรักษ์โมเมนตัมในแกน y ก็สามารถทำได้เช่นเดียวกันซึ่งจะได้รูปแบบดังนี้

$$[A]\{v\} = \{R_v\} + \{R_{p_y}\} \quad (4.9)$$

และเช่นเดียวกันกับสมการ (4.6) เมตริกซ์สัมประสิทธิ์  $[A]$  นั้นประกอบไปด้วยพจน์ของการพาและพจน์ของการแพร่ โดยที่พจน์ทั้งสองทางด้านขวาของสมการ (4.9) มีรายละเอียดดังนี้

$$\{R_v\} = \mu \int_{\Gamma} \{N\} \left[ \frac{\partial v}{\partial x} n_x + \frac{\partial v}{\partial y} n_y \right] d\Gamma \quad (4.10)$$

$$\{R_{p_y}\} = - \int_{\Omega} \{N\} \frac{\partial p}{\partial y} d\Omega \quad (4.11)$$

เนื่องจากสมการเชิงอนุพันธ์ของปัญหาการไหลแบบหนืดชนิดไม่อัดตัวที่สภาวะอยู่ตัวที่จะทำการวิเคราะห์นี้มีทั้งหมด 3 สมการด้วยกัน ซึ่งได้แก่สมการอนุรักษ์โมเมนตัมสองสมการ และสมการอนุรักษ์มวลอีกหนึ่งสมการ ประกอบกับมีตัวไม่ทราบค่า 3 ตัวเช่นเดียวกันด้วย นั่นคือความเร็วในแนวแกนทั้งสองและความดัน ถ้ากำหนดให้สมการอนุรักษ์โมเมนตัมทั้งสองสมการใช้ในการแก้หาค่าความเร็วในแนวแกนทั้งสองแล้ว ดังนั้นก็จะเหลือสมการอนุรักษ์มวลที่ต้องนำไปใช้ในการแก้หาค่าความดัน แต่จะเห็นได้ว่าในสมการอนุรักษ์มวลนั้นไม่ปรากฏตัวแปรความดันอยู่เลย ดังนั้นจะต้องใช้ความสัมพันธ์ระหว่างความเร็วกับความดันที่มีอยู่ในสมการโมเมนตัมมาประยุกต์ร่วมกับสมการอนุรักษ์มวลเพื่อใช้ในการสร้างสมการสำหรับความดัน โดยสามารถทำได้ดังนี้

ในการประดิษฐ์สมการไฟไนต์เอลิเมนต์สำหรับความดันนั้น สามารถทำได้โดยเริ่มจากการประยุกต์ใช้ระเบียบวิธีถ่วงน้ำหนักเศษตคก้างกับสมการการอนุรักษ์มวลก่อน ซึ่งจะได้สมการสำหรับเอลิเมนต์ดังนี้

$$\int_{\Omega} N_i \left( \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} \right) d\Omega = - \int_{\Omega} \left( \frac{\partial N_i}{\partial x} u + \frac{\partial N_i}{\partial y} v \right) d\Omega + \int_{\Gamma} N_i (u n_x + v n_y) d\Gamma = 0 \quad (4.12)$$

นำสมการ (4.6) และ (4.9) มาจัดรูปใหม่ได้ดังนี้

$$A_{ii} u_i = - \sum_{j \neq i} A_{ij} u_j + f_i^u - \int_{\Omega} N_i \frac{\partial p}{\partial x} d\Omega \quad (4.13)$$

$$A_{ii} v_i = - \sum_{j \neq i} A_{ij} v_j + f_i^v - \int_{\Omega} N_i \frac{\partial p}{\partial y} d\Omega \quad (4.14)$$

โดยที่  $f_i^u$  และ  $f_i^v$  คือพจน์เงื่อนไขขอบเขตตคก้างแสดงในสมการ (4.7) และ (4.10) ตามลำดับ

จากนั้นสมมติให้การเปลี่ยนแปลงของความดันตลอดภายในเอลิเมนต์มีค่าคงที่ ดังนั้นสามารถเขียนสมการใหม่ได้ดังนี้

$$u_i = \hat{u}_i - K_{pi} \frac{\partial p}{\partial x} \quad (4.15)$$

$$v_i = \hat{v}_i - K_{pi} \frac{\partial p}{\partial y} \quad (4.16)$$

โดยที่

$$\hat{u}_i = \frac{- \sum_{j \neq i} A_{ij} u_j + f_i^u}{A_{ii}} \quad (4.17)$$

$$\hat{v}_i = \frac{- \sum_{j \neq i} A_{ij} v_j + f_i^v}{A_{ii}} \quad (4.18)$$

$$K_{pi} = \frac{\int_{\Omega} N_i d\Omega}{A_{ii}} \quad (4.19)$$

ต่อมานำฟังก์ชันการประมาณภายในของ  $u$  และ  $v$  จากสมการ (4.1ก) และ (4.1ข) แทนลงในสมการ (4.12) จะได้ว่า

$$-\int_{\Omega} \frac{\partial N_i}{\partial x} \left( \sum_j N_j u_j \right) d\Omega - \int_{\Omega} \frac{\partial N_i}{\partial y} \left( \sum_j N_j v_j \right) d\Omega + \int_{\Gamma} N_i (u n_x + v n_y) d\Gamma = 0 \quad (4.20)$$

จากนั้นแทนค่า  $u_i$  และ  $v_i$  จากสมการ (4.15) , (4.16) ลงในสมการ (4.20) แล้วจัดพจน์ใหม่

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \frac{\partial N_i}{\partial x} \left( \sum_j N_j K_{p_j} \right) \frac{\partial p}{\partial x} d\Omega + \int_{\Omega} \frac{\partial N_i}{\partial y} \left( \sum_j N_j K_{p_j} \right) \frac{\partial p}{\partial y} d\Omega &= \int_{\Omega} \frac{\partial N_i}{\partial x} \left( \sum_j N_j \hat{u}_j \right) d\Omega \\ + \int_{\Omega} \frac{\partial N_i}{\partial y} \left( \sum_j N_j \hat{v}_j \right) d\Omega - \int_{\Gamma} N_i (u n_x + v n_y) d\Gamma & \quad (4.21) \end{aligned}$$

สุดท้ายแทนฟังก์ชันการประมาณภายในของความดัน (สมการ (4.1ค)) ลงในสมการ (4.21) และจัดพจน์ใหม่ จะสามารถเขียนสมการเอลิเมนต์ของความดันในรูปเมตริกซ์ได้ดังนี้

$$[K_x + K_y] \{p\} = \{R_u\} + \{R_v\} + \{R_b\} \quad (4.22)$$

โดยที่

$$[K_x] = \int_{\Omega} \left\{ \frac{\partial N}{\partial x} \right\} \left( \sum_j N_j K_j \right) \left[ \frac{\partial N}{\partial x} \right] d\Omega \quad (4.23)$$

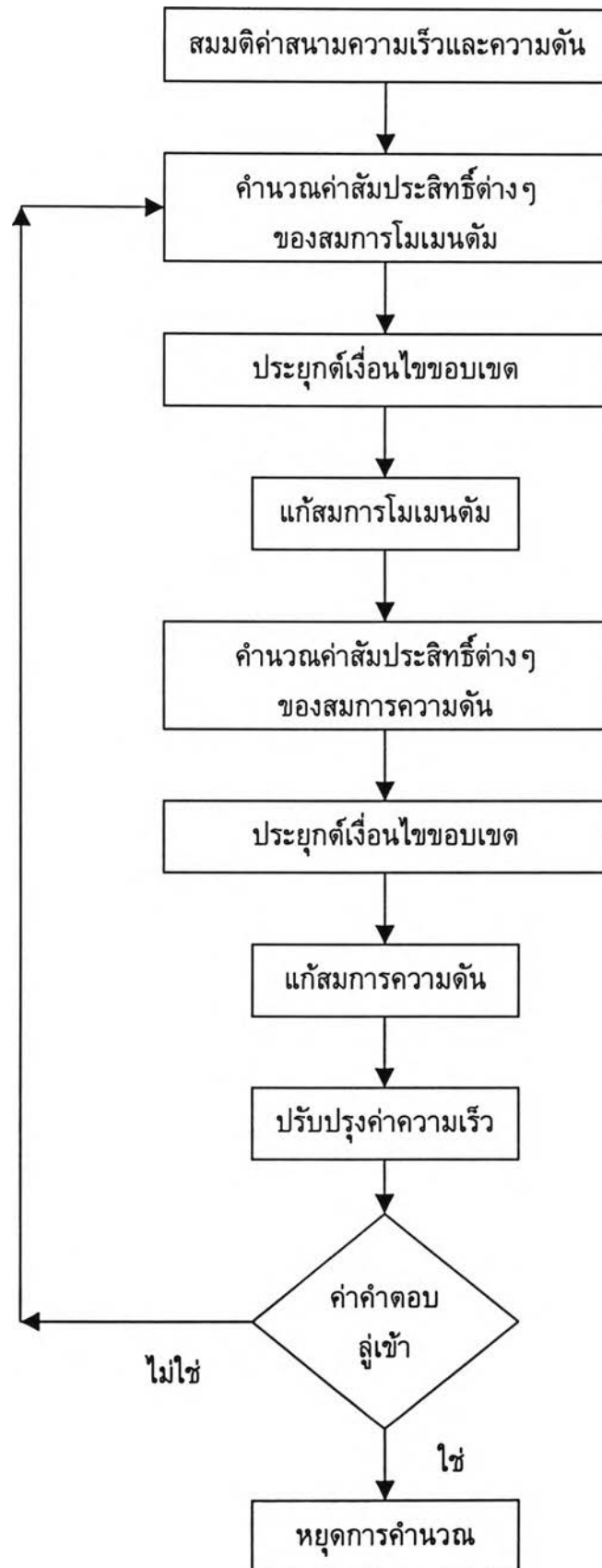
$$[K_y] = \int_{\Omega} \left\{ \frac{\partial N}{\partial y} \right\} \left( \sum_j N_j K_j \right) \left[ \frac{\partial N}{\partial y} \right] d\Omega \quad (4.24)$$

$$\{R_u\} = \int_{\Omega} \left( \sum_j N_j \hat{u}_j \right) \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial x} \right\} d\Omega \quad (4.25)$$

$$\{R_v\} = \int_{\Omega} \left( \sum_j N_j \hat{v}_j \right) \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial y} \right\} d\Omega \quad (4.26)$$

$$\{R_b\} = - \int_{\Gamma} \{N\} (u n_x + v n_y) d\Gamma \quad (4.27)$$

สำหรับขั้นตอนในการวิเคราะห์ปัญหาการไหลโดยใช้สมการต่าง ๆ ข้างต้นได้แสดงไว้ในรูปที่ 4.2 ซึ่งจะเริ่มต้นจากการสมมติค่าสนามความเร็วและความดัน จากนั้นคำนวณหาค่าความเร็วที่แต่ละจุดต่อโดยใช้สมการ (4.6) และ (4.9) เมื่อได้ค่าความเร็วที่แต่ละจุดต่อแล้วนำค่าเหล่านี้ไปคำนวณหาค่าความดันค่าใหม่ที่แต่ละจุดต่อโดยใช้สมการ (4.22) สุดท้ายใช้ค่าความดันใหม่ที่ได้มาทำการปรับปรุงค่าความเร็วที่แต่ละจุดต่อโดยใช้สมการ (4.13) และ (4.14) ขั้นตอนการคำนวณดังกล่าวจะดำเนินซ้ำเป็นวงรอบจนกว่าค่าของคำตอบที่ต้องการจะลู่เข้า



รูปที่ 4.2 ขั้นตอนในการคำนวณ

## 4.2 การประดิษฐ์ไฟไนต์เอลิเมนต์เมตริกซ์

สมการไฟไนต์เอลิเมนต์ และค่าสัมประสิทธิ์ต่างๆตั้งในสมการที่ได้แสดงข้างต้นนั้นสามารถประดิษฐ์ขึ้นได้โดยง่าย วิธีการดังกล่าวจะได้แสดงในหัวข้อนี้

### 4.2.1 เอลิเมนต์เมตริกซ์สำหรับสมการโมเมนต์

เริ่มจากสมการของโมเมนต์ทั้งสองสมการ นั่นคือจากสมการ (4.6) และ (4.9)

$$[A]\{u\} = \{R_u\} + \{R_{px}\} \quad (4.6)$$

$$[A]\{v\} = \{R_v\} + \{R_{py}\} \quad (4.9)$$

สำหรับเมตริกซ์สัมประสิทธิ์  $[A]$  ของทั้งสองสมการนั้นประกอบไปด้วยพจน์การพาและพจน์จากการแพร่ นั่นคือ

$$[A] = [A_{conv}] + [A_{diff}]$$

โดยที่  $[A_{conv}]$  = สามารถหาได้จากวิธีไฟไนต์เอลิเมนต์สตรีมไลน์อับวินต์ในบทที่ 3

$$[A_{diff}] = \mu \int_{\Omega} \left[ \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial x} \right\} \left[ \frac{\partial N_i}{\partial x} \right] + \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial y} \right\} \left[ \frac{\partial N_i}{\partial y} \right] \right] d\Omega$$

$$\text{เนื่องจาก } \left. \begin{array}{l} \frac{\partial N_i}{\partial x} = \frac{b_i}{2A} \\ \frac{\partial N_i}{\partial y} = \frac{c_i}{2A} \end{array} \right\} i=1, 2, 3 \quad \text{ดังนั้น}$$

$$\begin{aligned} [A_{diff}] &= \mu \left( \frac{1}{4A^2} \right) \int_{\Omega} \left[ \begin{array}{l} \left\{ \begin{array}{l} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{array} \right\} [b_1 \quad b_2 \quad b_3] + \left\{ \begin{array}{l} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{array} \right\} [c_1 \quad c_2 \quad c_3] \end{array} \right] d\Omega \\ &= \mu \frac{1}{4A} \begin{bmatrix} b_1^2 + c_1^2 & b_1 b_2 + c_1 c_2 & b_1 b_3 + c_1 c_3 \\ & b_2^2 + c_2^2 & b_2 b_3 + c_2 c_3 \\ \text{Sym} & & b_3^2 + c_3^2 \end{bmatrix} \quad (4.28) \end{aligned}$$

ส่วนทางด้านขวามือของสมการ (4.6) และ (4.9) นั้นสามารถหาค่าได้ดังนี้

$$\{R_{px}\} = - \int_{\Omega} \{N\} \frac{\partial p}{\partial x} d\Omega = - \int_{\Omega} \begin{Bmatrix} N_1 \\ N_2 \\ N_3 \end{Bmatrix} \left[ \frac{\partial N_1}{\partial x} \quad \frac{\partial N_2}{\partial x} \quad \frac{\partial N_3}{\partial x} \right] d\Omega \begin{Bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{Bmatrix}$$

$$\begin{aligned}
&= -\frac{1}{2A} \int_{\Omega} \begin{Bmatrix} N_1 \\ N_2 \\ N_3 \end{Bmatrix} [b_1 \quad b_2 \quad b_3] d\Omega \begin{Bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{Bmatrix} \\
&= -\frac{1}{2A} \int_{\Omega} \begin{bmatrix} N_1 b_1 & N_1 b_2 & N_1 b_3 \\ N_2 b_1 & N_2 b_2 & N_2 b_3 \\ N_3 b_1 & N_3 b_2 & N_3 b_3 \end{bmatrix} d\Omega \begin{Bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{Bmatrix}
\end{aligned}$$

$$\because \int_{\Omega} N_i d\Omega = \frac{A}{3} \text{ จะได้}$$

$$= -\frac{1}{2A} \frac{A}{3} \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & b_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{Bmatrix}$$

$$= -\frac{1}{6} \begin{Bmatrix} b_1 p_1 + b_2 p_2 + b_3 p_3 \\ b_1 p_1 + b_2 p_2 + b_3 p_3 \\ b_1 p_1 + b_2 p_2 + b_3 p_3 \end{Bmatrix}$$

$$\{R_{px}\} = -\frac{b_1 p_1 + b_2 p_2 + b_3 p_3}{6} \begin{Bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{Bmatrix} \quad (4.29)$$

ส่วนพจน์  $\{R_{py}\}$  หรือ  $-\int_{\Omega} \{N\} \frac{\partial p}{\partial y} d\Omega$  ทางด้านขวาของสมการ (4.9) ก็สามารถประดิษฐ์  
 เอลิเมนต์เมตริกซ์ได้ด้วยวิธีเดียวกันซึ่งจะได้เมตริกซ์ลักษณะดังนี้

$$\{R_{py}\} = -\frac{c_1 p_1 + c_2 p_2 + c_3 p_3}{6} \begin{Bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{Bmatrix} \quad (4.30)$$

สำหรับพจน์อินทิเกรตขอบเขตทางด้านขวาของสมการ (4.6) และ (4.9) ( $\{R_u\}, \{R_v\}$ ) นั้น  
 ภายในขอบเขตของปัญหาพจน์เหล่านี้จะตัดกันหมดไปจึงไม่จำเป็นต้องหาค่า

#### 4.2.2 เอลิเมนต์เมตริกซ์สำหรับสมการความดัน

จากสมการ (4.22)

$$[K_x + K_y] \{p\} = \{R_u\} + \{R_v\} + \{R_b\} \quad (4.22)$$

เมตริกซ์สัมประสิทธิ์ของความดันสามารถหาค่าได้ดังนี้



$$\begin{aligned}
[\mathbf{K}] &= [\mathbf{K}_x] + [\mathbf{K}_y] \\
&= \int_{\Omega} \left[ \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial x} \right\} (N_j K_j) \left[ \frac{\partial N_i}{\partial x} \right] + \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial y} \right\} (N_j K_j) \left[ \frac{\partial N_i}{\partial y} \right] \right] d\Omega \\
&= \frac{1}{4A^2} \begin{bmatrix} b_1^2 + c_1^2 & b_1 b_2 + c_1 c_2 & b_1 b_3 + c_1 c_3 \\ \text{Sym} & b_2^2 + c_2^2 & b_2 b_3 + c_2 c_3 \\ & & b_3^2 + c_3^2 \end{bmatrix} \int_{\Omega} (N_1 K_1 + N_2 K_2 + N_3 K_3) d\Omega \\
&= \frac{1}{4A^2} \frac{A}{3} (K_1 + K_2 + K_3) \begin{bmatrix} b_1^2 + c_1^2 & b_1 b_2 + c_1 c_2 & b_1 b_3 + c_1 c_3 \\ \text{Sym} & b_2^2 + c_2^2 & b_2 b_3 + c_2 c_3 \\ & & b_3^2 + c_3^2 \end{bmatrix} \\
[\mathbf{K}] &= \left( \frac{K_1 + K_2 + K_3}{3} \right) \frac{1}{4A} \begin{bmatrix} b_1^2 + c_1^2 & b_1 b_2 + c_1 c_2 & b_1 b_3 + c_1 c_3 \\ \text{Sym} & b_2^2 + c_2^2 & b_2 b_3 + c_2 c_3 \\ & & b_3^2 + c_3^2 \end{bmatrix} \quad (4.31)
\end{aligned}$$

การสร้างเมตริกซ์ต่างๆทางด้านขวาของสมการ (4.22) มีขั้นตอนดังนี้  
พจน์  $\{R_u\}$  สามารถหาได้ดังนี้

$$\begin{aligned}
\{R_u\} &= \int_{\Omega} \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial x} \right\} (N_j \hat{u}_j) d\Omega \\
&= \frac{1}{2A} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \int_{\Omega} (N_1 \hat{u}_1 + N_2 \hat{u}_2 + N_3 \hat{u}_3) d\Omega \\
&= \frac{1}{2A} \frac{A}{3} \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} (\hat{u}_1 + \hat{u}_2 + \hat{u}_3) \\
\{R_u\} &= \left( \frac{\hat{u}_1 + \hat{u}_2 + \hat{u}_3}{6} \right) \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} \quad (4.32)
\end{aligned}$$

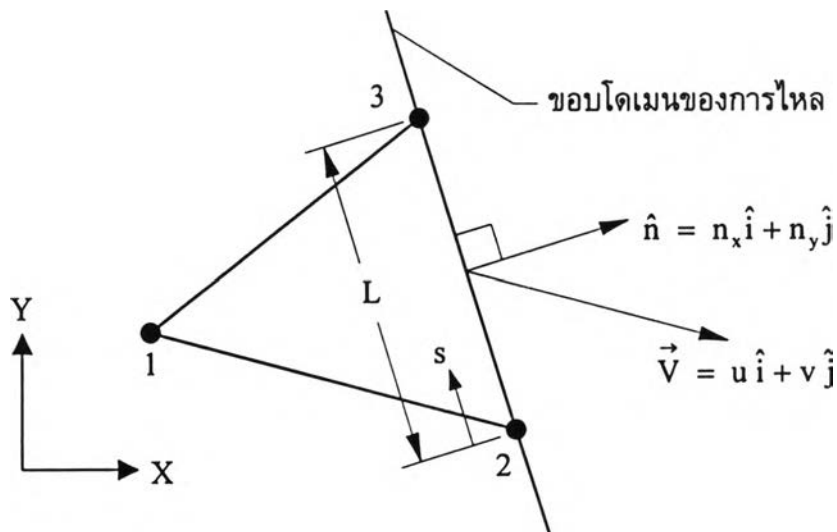
พจน์  $\{R_v\}$  สามารถหาค่าได้ดังนี้

$$\begin{aligned}
 \{R_v\} &= \int_{\Omega} \left\{ \frac{\partial N_i}{\partial y} \right\} (N_j \hat{v}_j) d\Omega \\
 &= \frac{1}{2A} \begin{Bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{Bmatrix} \int_{\Omega} (N_1 \hat{v}_1 + N_2 \hat{v}_2 + N_3 \hat{v}_3) d\Omega \\
 &= \frac{1}{2A} \frac{A}{3} \begin{Bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{Bmatrix} (\hat{v}_1 + \hat{v}_2 + \hat{v}_3) \\
 \{R_v\} &= \left( \frac{\hat{v}_1 + \hat{v}_2 + \hat{v}_3}{6} \right) \begin{Bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{Bmatrix} \tag{4.33}
 \end{aligned}$$

พจน์  $\{R_b\}$  สามารถหาได้ดังนี้

$$\{R_b\} = - \int_{\Gamma} \{N\} (u n_x + v n_y) d\Gamma$$

เนื่องจากเป็นพจน์การอินทิเกรตขอบเขต ดังนั้นภายในขอบเขตของปัญหา พจน์เหล่านี้จะตัดกันหมดไป เหลือที่จะต้องคำนวณเฉพาะบริเวณขอบเขตของโดเมนเท่านั้น หากพิจารณาเอลิเมนต์สามเหลี่ยมดังแสดงในรูปที่ 4.3 ซึ่งมีขอบที่ประกอบด้วยจุดต่อ 2-3 เป็นขอบโดเมนของการไหล และเนื่องจากลักษณะการกระจายของฟังก์ชันความเร็วสำหรับเอลิเมนต์สามเหลี่ยมจะอยู่ในลักษณะเชิงเส้นตามขอบที่ประกอบด้วยจุดต่อ 2-3 ซึ่งมีความยาว  $L$  ดังที่แสดงในรูปที่ 4.3 ดังนั้นพจน์  $\{R_b\}$  ในรูปแบบของสูตรอินทิเกรตสมการ (4.27) ที่สอดคล้องกับขอบนี้คือ



รูปที่ 4.3 การคำนวณพจน์  $\{R_b\}$  ที่บริเวณขอบของโดเมนการไหล

$$\begin{aligned}
-\int_0^L (un_x + vn_y) \left\{ \begin{array}{c} 1 - \frac{s}{L} \\ \frac{s}{L} \end{array} \right\} ds &= -(un_x + vn_y) \int_0^L \left\{ \begin{array}{c} 1 - \frac{s}{L} \\ \frac{s}{L} \end{array} \right\} ds \\
&= -(un_x + vn_y) \frac{L}{2} \left\{ \begin{array}{c} 1 \\ 1 \end{array} \right\}
\end{aligned}$$

ดังนั้นพจน์  $\{R_b\}$  สำหรับเอลิเมนต์สามเหลี่ยมที่มีขอบที่ประกอบด้วยจุดต่อ 2-3 ซึ่งมีความยาว  $L$  อยู่ติดขอบโดเมนของการไหลคือ

$$\{R_b\} = \left\{ \begin{array}{c} 0 \\ -(un_x + vn_y) \frac{L}{2} \\ -(un_x + vn_y) \frac{L}{2} \end{array} \right\} \quad (4.34)$$

ไฟไนต์เอลิเมนต์เมตริกซ์ต่างๆที่ได้แสดงในหัวข้อนี้ สามารถนำไปประดิษฐ์เป็นโปรแกรมคอมพิวเตอร์สำหรับการแก้ปัญหาการไหลแบบหนึ่งชนิดไม่อัดตัวที่สภาวะอยู่ตัวได้โดยตรง ซึ่งรายละเอียดของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ประดิษฐ์ขึ้นจะได้แสดงไว้ในบทที่ 6