



**Universidade Federal do Pará**

Coordenação do Programa de Pós-Graduação em Geofísica

# MÉTODOS DE ELEMENTOS FINITOS PARA AS EQUAÇÕES DE MAXWELL

Saulo Pomponet Oliveira

Departamento de Matemática, Universidade Federal do Paraná, Curitiba-PR



# Cronograma

22/08 : Equações de Maxwell

Métodos de elementos finitos para a equação do potencial

Equações de Maxwell no regime harmônico

Métodos de elementos finitos nodais

23/08 : Métodos de elementos finitos de aresta

Panorama da pesquisa na área

# Sumário - Quinta-feira 23/08

## Métodos de Elementos Finitos de Aresta

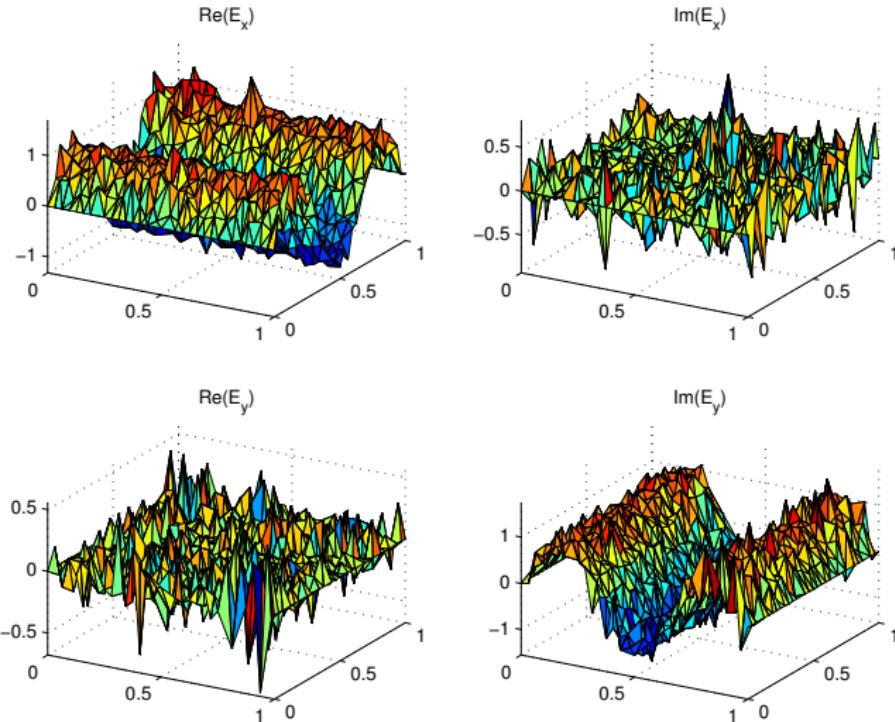
- Transformação para o domínio real
- Exemplos

## Parnorama da pesquisa na área

- Modos Espúrios
- Modelos gerais
- Referências Adicionais

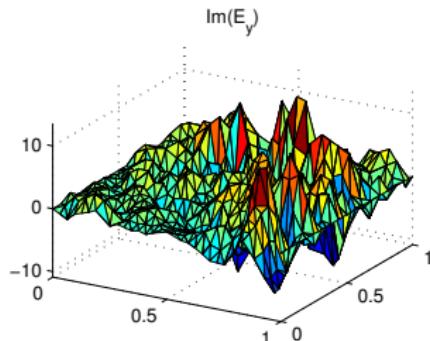
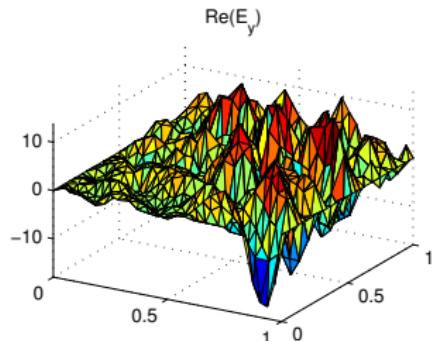
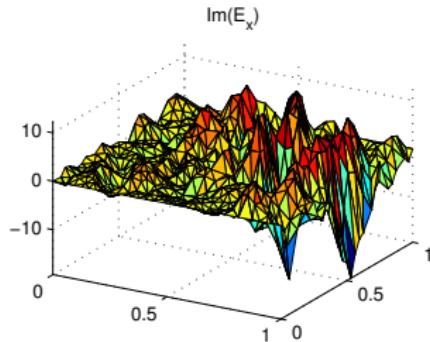
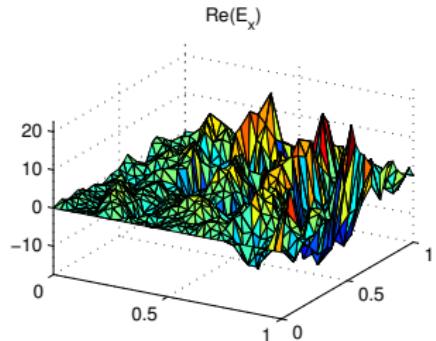
# Elementos Finitos Nodais/exemplo

$M = 3, \omega = 100, \sigma = 0$  (malha fina):



# Elementos Finitos Nodais/exemplo

$M = 3, \omega = 1, \sigma = 0$  (malha fina):



# Elementos Finitos de Aresta

## Métodos de Elementos Finitos de Aresta

Em vez de impor a continuidade de  $N_{2j-1}$  e  $N_{2j}$  nos vértices,

$$\mathbf{N}_{2j-1}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} N_j(\mathbf{x}) \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{N}_{2j}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 \\ N_j(\mathbf{x}) \end{pmatrix}, N_j(\mathbf{x}_k) = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

# Elementos Finitos de Aresta

## Métodos de Elementos Finitos de Aresta

Em vez de impor a continuidade de  $\mathbf{N}_{2j-1}$  e  $\mathbf{N}_{2j}$  nos vértices,

$$\mathbf{N}_{2j-1}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} N_j(\mathbf{x}) \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{N}_{2j}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 \\ N_j(\mathbf{x}) \end{pmatrix}, N_j(\mathbf{x}_k) = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

Impomos a continuidade de  $\mathbf{N}_j \times \mathbf{n}$  nas arestas da malha:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j(\mathbf{x}) \times \mathbf{n} \, d\Gamma = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

# Elementos Finitos de Aresta

## Métodos de Elementos Finitos de Aresta

Em vez de impor a continuidade de  $\mathbf{N}_{2j-1}$  e  $\mathbf{N}_{2j}$  nos vértices,

$$\mathbf{N}_{2j-1}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} N_j(\mathbf{x}) \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{N}_{2j}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 \\ N_j(\mathbf{x}) \end{pmatrix}, N_j(\mathbf{x}_k) = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

Impomos a continuidade de  $\mathbf{N}_j \times \mathbf{n}$  nas arestas da malha:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t} \, d\Gamma = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

# Elementos Finitos de Aresta

## Métodos de Elementos Finitos de Aresta

Em vez de impor a continuidade de  $\mathbf{N}_{2j-1}$  e  $\mathbf{N}_{2j}$  nos vértices,

$$\mathbf{N}_{2j-1}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} N_j(\mathbf{x}) \\ 0 \end{pmatrix}, \mathbf{N}_{2j}^v(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} 0 \\ N_j(\mathbf{x}) \end{pmatrix}, N_j(\mathbf{x}_k) = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

Impomos a continuidade de  $\mathbf{N}_j \times \mathbf{n}$  nas arestas da malha:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t} \, d\Gamma = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}$$

Estas bases são conhecidas como **elementos finitos de arestas**

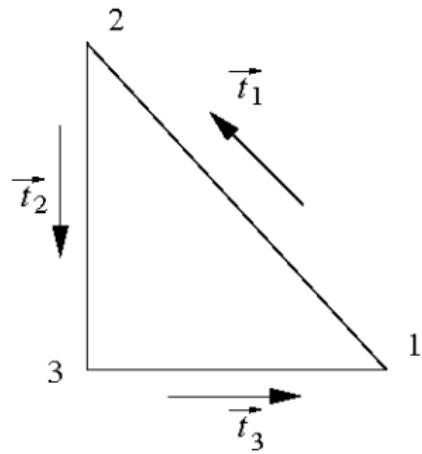
# Elementos Finitos de Aresta

Elementos de Whitney



Funções de base local em  $\hat{K}$ :

$$\int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}} \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$



# Elementos Finitos de Aresta

Elementos de Whitney



As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :

# Elementos Finitos de Aresta

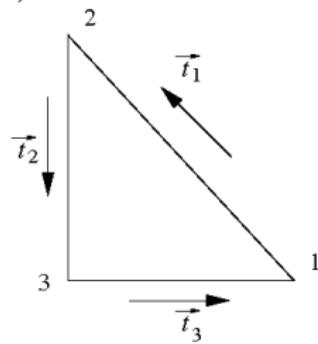
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t}_3 = a + c \hat{y}$$

# Elementos Finitos de Aresta

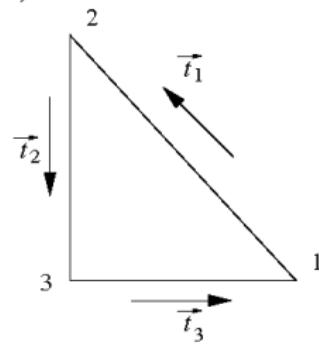
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t}|_{\gamma_3} = a + c \hat{0} = a$$

# Elementos Finitos de Aresta

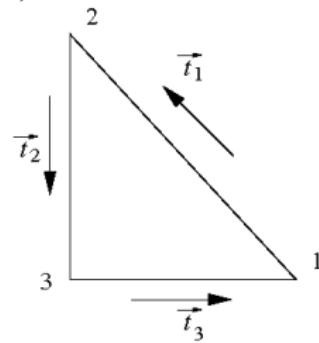
Elementos de Whitney

••

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\int_{\hat{\gamma}_3} \hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t} d\hat{\Gamma} = a = 0$$

# Elementos Finitos de Aresta

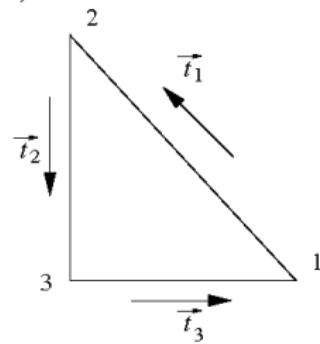
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$a = 0$$

# Elementos Finitos de Aresta

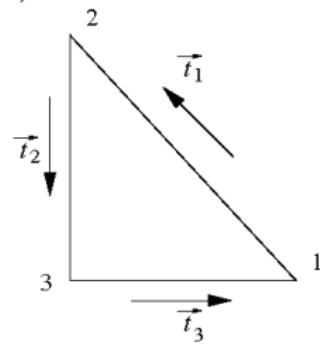
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t}_2 = -(b - c \hat{x})$$

# Elementos Finitos de Aresta

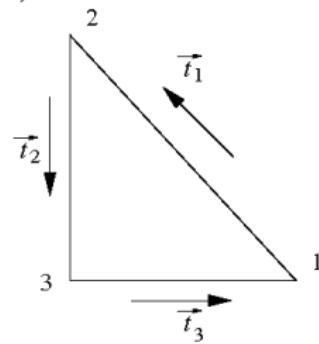
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t}|_{\gamma_2} = -(b - c\hat{0}) = -b$$

# Elementos Finitos de Aresta

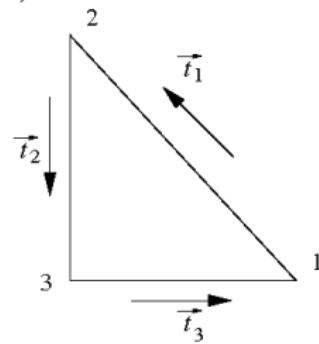
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\int_{\hat{\gamma}_2} \hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t} d\hat{\Gamma} = -b = 0$$

# Elementos Finitos de Aresta

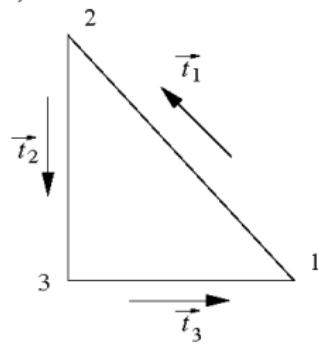
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$b = 0$$

# Elementos Finitos de Aresta

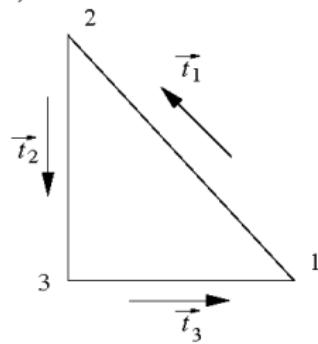
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t}_1 = \frac{-(a + c \hat{y}) + (b - c \hat{x})}{\sqrt{2}}$$

# Elementos Finitos de Aresta

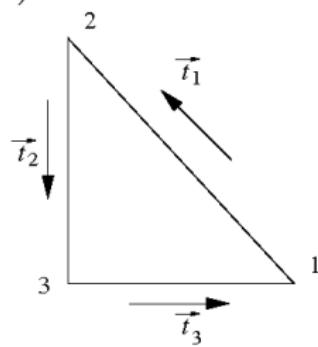
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t}_1 = \frac{-c(\hat{x} + \hat{y})}{\sqrt{2}}$$

# Elementos Finitos de Aresta

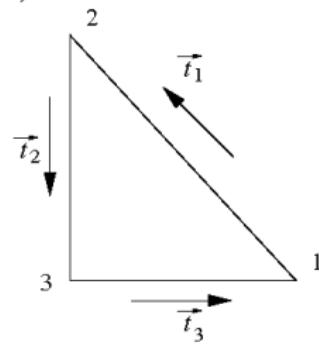
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t} |_{\gamma_1} = \frac{-c(1)}{\sqrt{2}} = \frac{-c}{\sqrt{2}}$$

# Elementos Finitos de Aresta

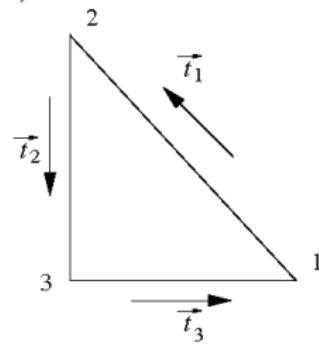
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\int_{\hat{\gamma}_1} \hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) \cdot \mathbf{t} d\hat{\Gamma} = -c = 1$$

# Elementos Finitos de Aresta

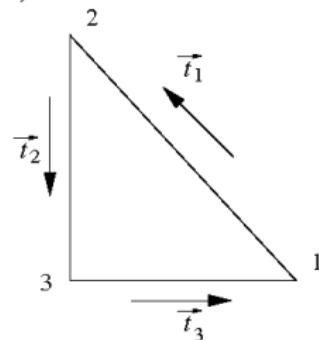
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



$$\begin{cases} a = 0 \\ b = 0 \\ c = -1 \end{cases} \implies \hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) = \begin{pmatrix} -\hat{y} \\ \hat{x} \end{pmatrix}$$

# Elementos Finitos de Aresta

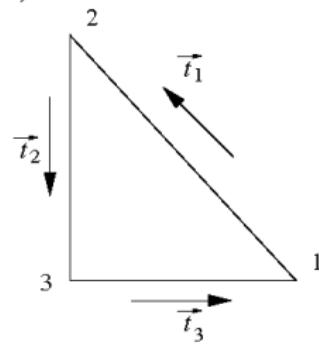
Elementos de Whitney

..

As funções de base são de grau 1 e constantes nas arestas:

$$\hat{\mathbf{N}}_j(\hat{x}, \hat{y}) = \begin{pmatrix} a + c\hat{y} \\ b - c\hat{x} \end{pmatrix}$$

Vamos encontrar  $\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x})$ :



Prosseguindo, encontramos (Schneebeli, 2003):

$$\hat{\mathbf{N}}_1(\hat{x}) = \begin{pmatrix} -\hat{y} \\ \hat{x} \end{pmatrix}, \quad \hat{\mathbf{N}}_2(\hat{x}) = \begin{pmatrix} -\hat{y} \\ \hat{x} - 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{\mathbf{N}}_3(\hat{x}) = \begin{pmatrix} 1 - \hat{y} \\ \hat{x} \end{pmatrix}.$$

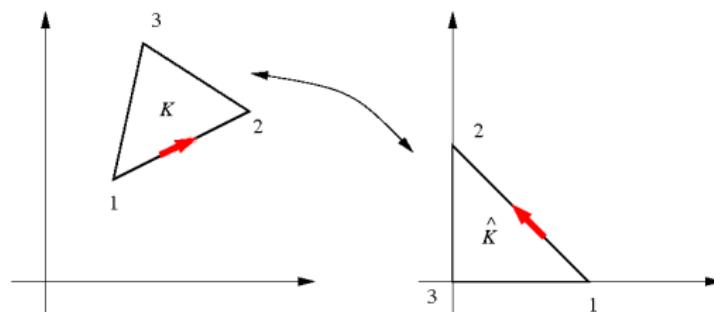


# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

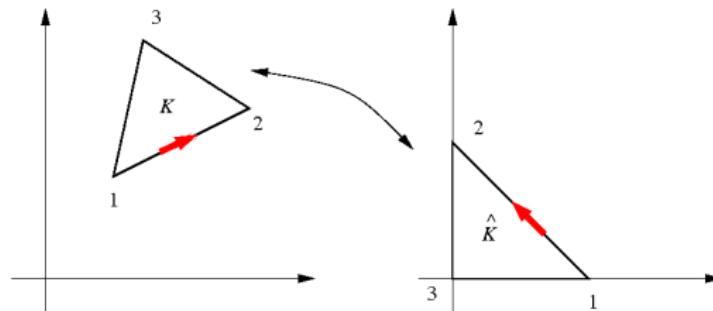
$$\hat{\gamma}_1(s) = \begin{pmatrix} 1-s \\ s \end{pmatrix} \quad (\text{sentido anti-horário})$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

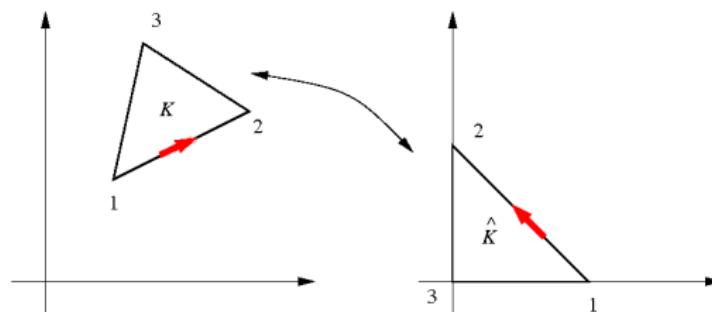
$$\hat{\gamma}'_1(s) = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

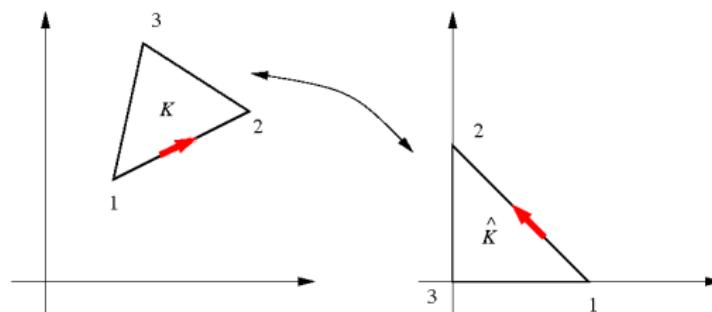
$$\frac{1}{\|\hat{\gamma}'_1(s)\|} \hat{\gamma}'_1(s) = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \hat{t}_1$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

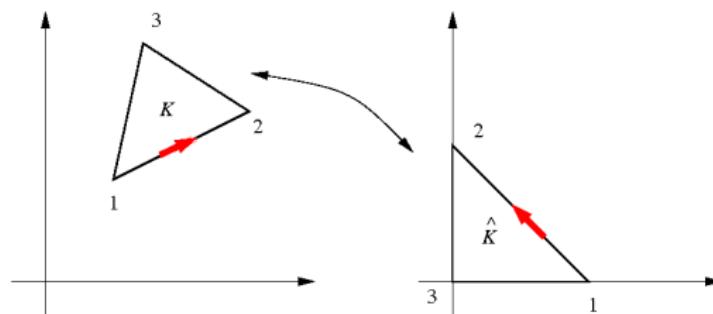
$$\hat{\mathbf{t}}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{\mathbf{t}}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

$$\mathbf{x}(\hat{\mathbf{x}}) = \mathbf{x}_1 \hat{N}_1(\hat{\mathbf{x}}) + \mathbf{x}_2 \hat{N}_2(\hat{\mathbf{x}}) + \mathbf{x}_3 \hat{N}_3(\hat{\mathbf{x}}) = \mathbf{J}_K \hat{\mathbf{x}} + \mathbf{x}_0$$

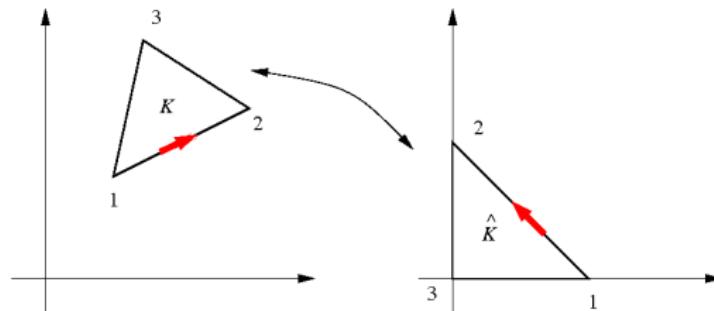


# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{\mathbf{t}}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

$$\gamma_j(s) = \mathbf{x}(\hat{\gamma}_j(s))$$

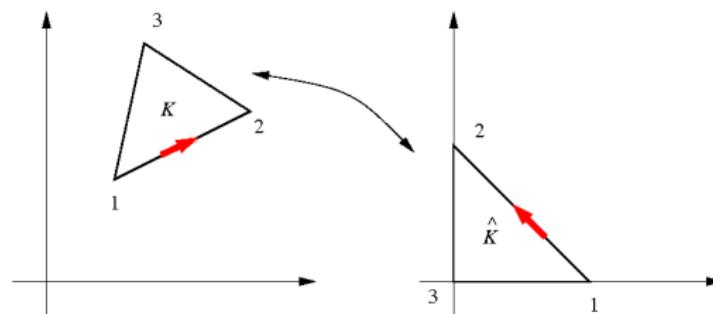


# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{t}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

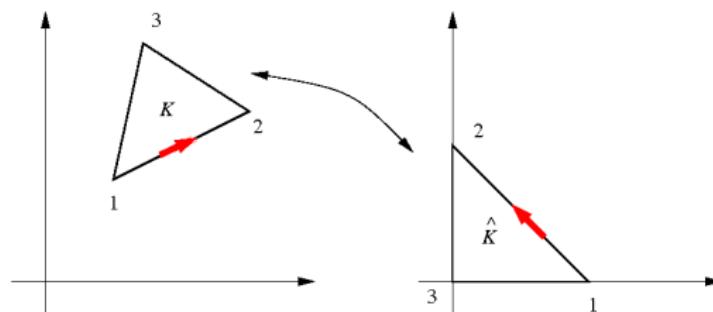
$$\gamma_j(s) = J_K \hat{\gamma}_j(s) + x_0$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{\mathbf{t}}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

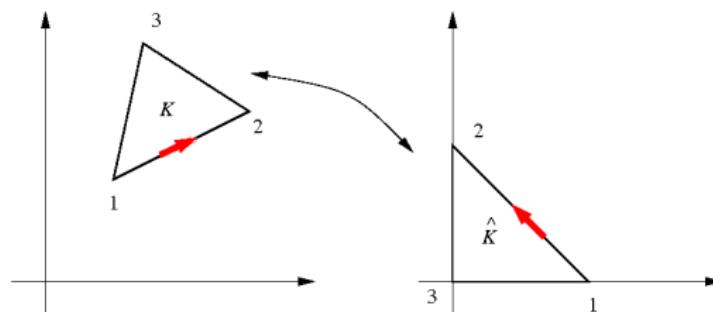
$$\gamma'_j(s) = \mathbf{J}_K \hat{\gamma}'_j(s)$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{\mathbf{t}}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

$$\mathbf{t}_j = \frac{1}{\|\gamma'_j(s)\|} \mathbf{J}_K \hat{\gamma}'_j(s)$$

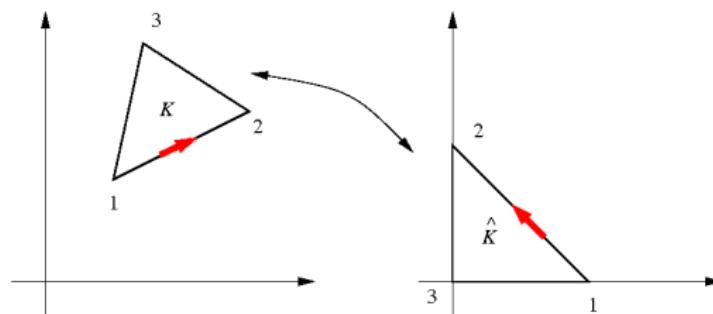


# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

•○

Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{t}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

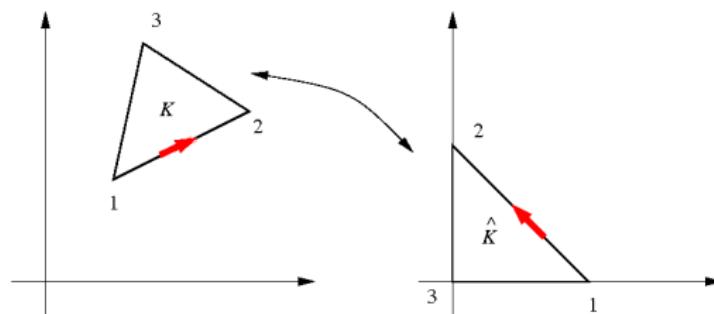
$$t_j = \frac{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|}{\|\gamma'_j(s)\|} \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} J_K \hat{\gamma}'_j(s)$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{t}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

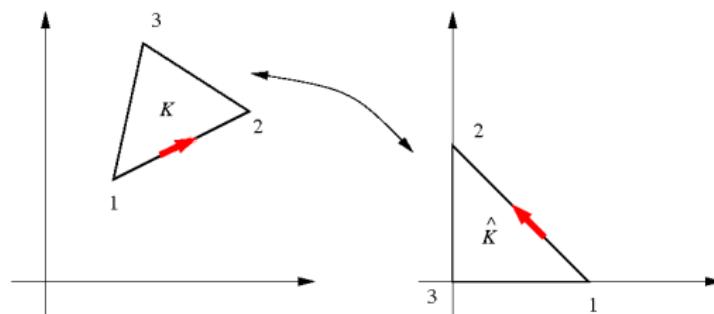
$$t_j = \frac{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|}{\|\gamma'_j(s)\|} J_K \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real



Relação entre os vetores tangentes nos dois elementos ?



Vetor tangente via derivada da parametrização:

$$\hat{t}_j = \frac{1}{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|} \hat{\gamma}'_j(s)$$

Nas coordenadas do elemento  $K$ ,

$$t_j = \frac{\|\hat{\gamma}'_j(s)\|}{\|\gamma'_j(s)\|} J_K \hat{t}_j$$



# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \mathbf{N}_j^e(\boldsymbol{\gamma}_k(s)) \cdot \mathbf{t}_k \| \boldsymbol{\gamma}'_k(s) \| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s))) \cdot \mathbf{t}_k \| \gamma'_k(s) \| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s))) \cdot \left( \frac{\|\hat{\gamma}'_k(s)\|}{\|\gamma'_k(s)\|} \mathbf{J}_K \hat{\mathbf{t}}_k \right) \|\gamma'_k(s)\| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s))) \cdot (\mathbf{J}_K \hat{\mathbf{t}}_k) \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

..

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 (\mathbf{J}_K \hat{\mathbf{t}}_k)^T \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s))) \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \hat{\mathbf{t}}_k^T \mathbf{J}_K^T \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s))) \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

..

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 (\mathbf{J}_K^T \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s)))) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 (\mathbf{J}_K^T \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s)))) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds$$

Para que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\gamma}_k(s)) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma},$$

# Elementos Finitos de Aresta

Transformação para o domínio real

••

Objetivo:

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma} = \begin{cases} 1, & j = k \\ 0, & j \neq k \end{cases}, \quad j = 1, 2, 3$$

Temos que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 (\mathbf{J}_K^T \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\gamma}_k(s)))) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds$$

Para que

$$\int_{\gamma_k} \mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}) \cdot \mathbf{t}_k \, d\Gamma = \int_0^1 \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\gamma}_k(s)) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \|\hat{\gamma}'_k(s)\| \, ds = \int_{\hat{\gamma}_k} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}}) \cdot \hat{\mathbf{t}}_k \, d\hat{\Gamma},$$

Transformação do tipo Piola

$$\mathbf{N}_j^e(\mathbf{x}(\hat{\mathbf{x}})) = \mathbf{J}_K^{-T} \hat{\mathbf{N}}_j(\hat{\mathbf{x}})$$



# Elementos Finitos de Aresta

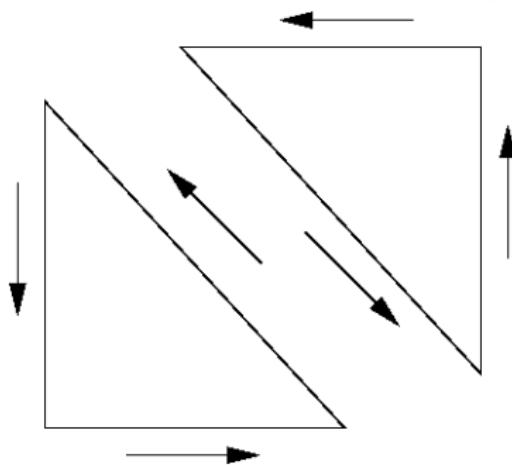
## Observações

- Precisamos de uma matriz de conectividade das arestas  
(convém usar a opção `-e` no aplicativo `triangle` )
- Devemos atribuir o sentido do vetor tangente a cada aresta

# Elementos Finitos de Aresta

## Observações

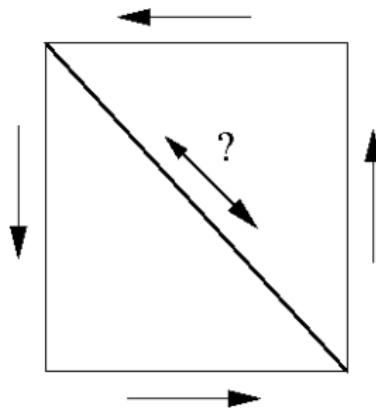
- Precisamos de uma matriz de conectividade das arestas  
(convém usar a opção `-e` no aplicativo `triangle`)
- Devemos atribuir o sentido do vetor tangente a cada aresta



# Elementos Finitos de Aresta

## Observações

- Precisamos de uma matriz de conectividade das arestas (convém usar a opção `-e` no aplicativo `triangle` )
- Devemos atribuir o sentido do vetor tangente a cada aresta



# Elementos Finitos de Aresta

## Observações

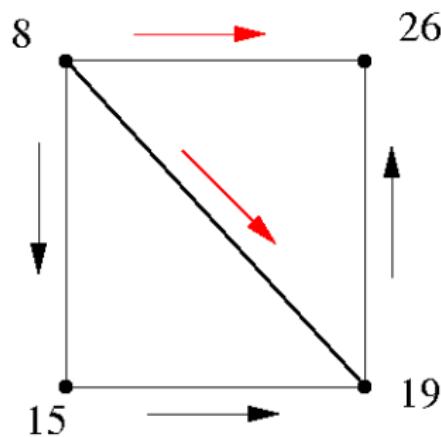
- Precisamos de uma matriz de conectividade das arestas (convém usar a opção `-e` no aplicativo `triangle` )
- Devemos atribuir o sentido do vetor tangente a cada aresta

Saída:  $t$  aponta para o vértice de maior índice (Jin, 2002)

# Elementos Finitos de Aresta

## Observações

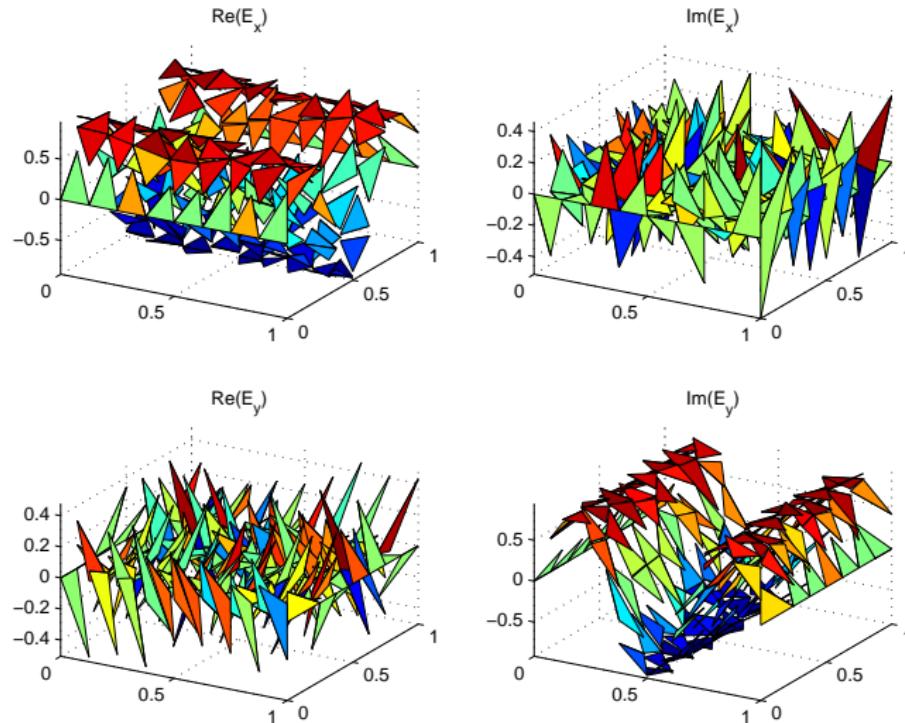
- Precisamos de uma matriz de conectividade das arestas (convém usar a opção `-e` no aplicativo `triangle` )
- Devemos atribuir o sentido do vetor tangente a cada aresta



# Elementos Finitos de Aresta

Exemplos ( $\sigma = 0$ )

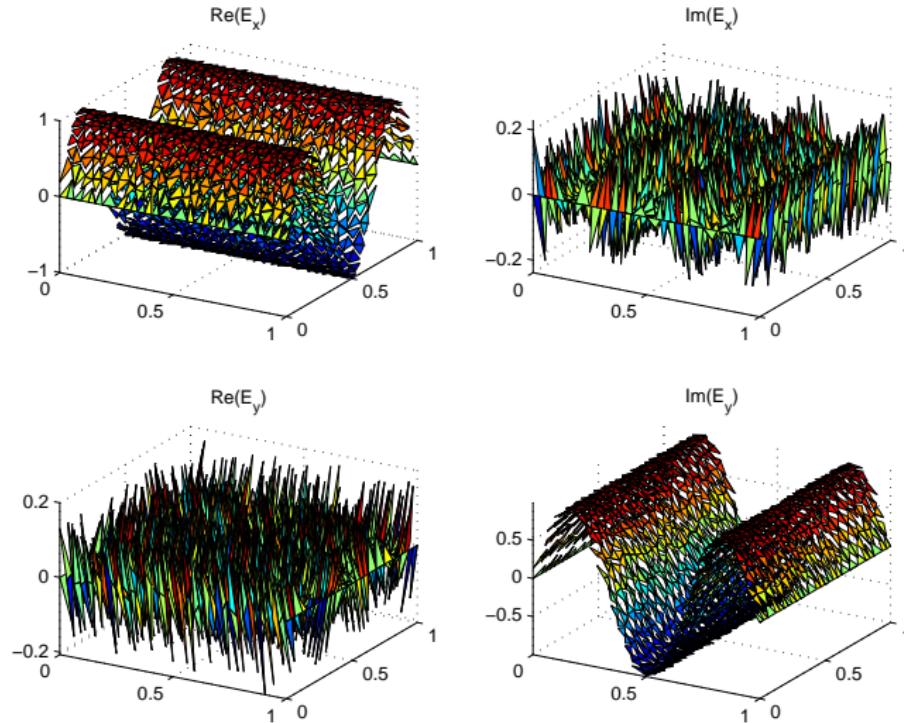
$M = 3, \omega = 100$  (malha grossa):



# Elementos Finitos de Aresta

Exemplos ( $\sigma = 0$ )

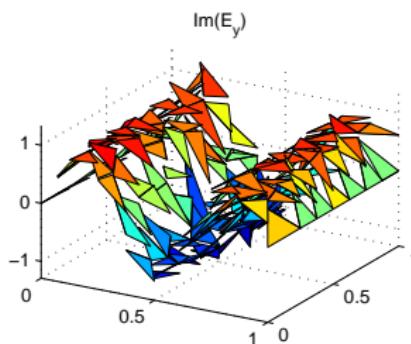
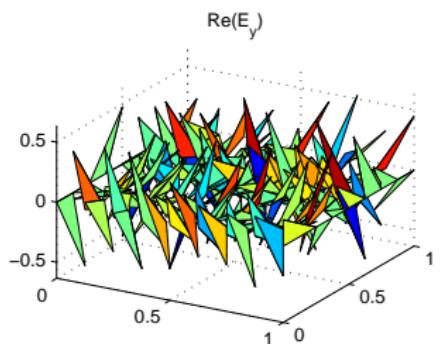
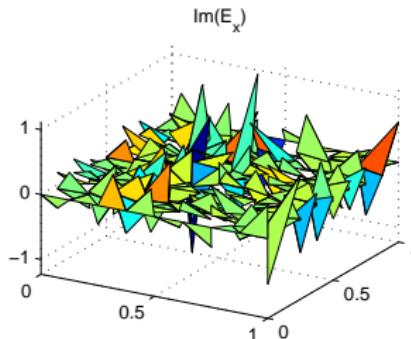
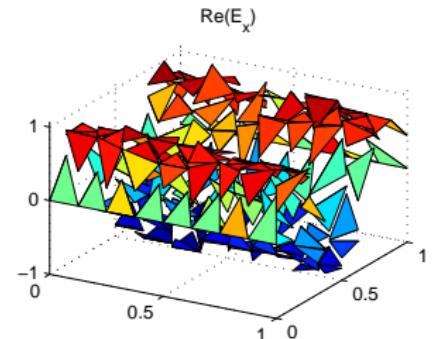
$M = 3, \omega = 100$  (malha fina):



# Elementos Finitos de Aresta

Exemplos ( $\sigma = 0$ )

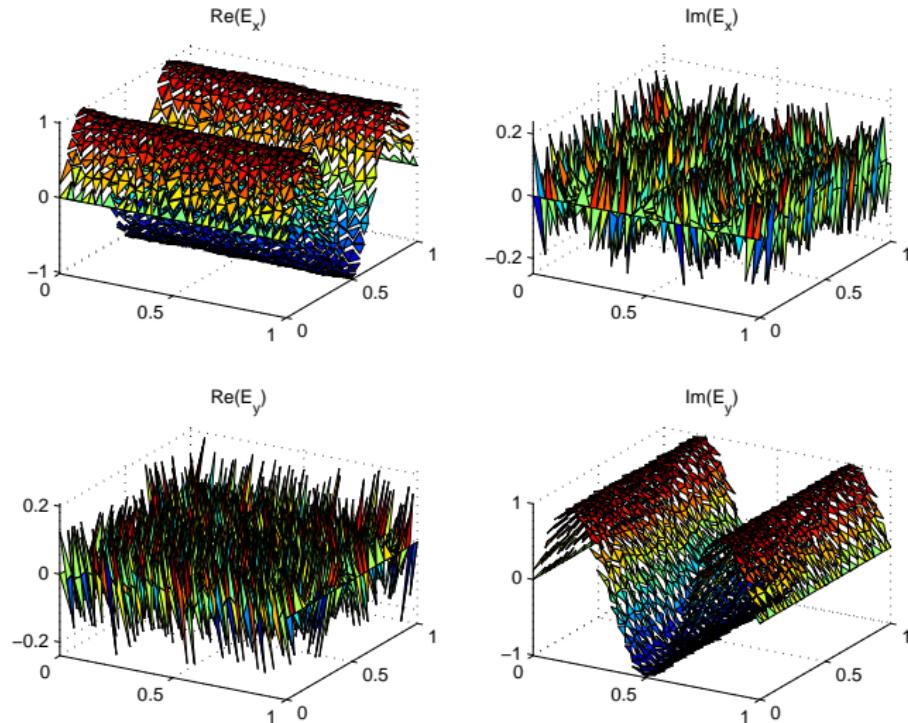
$M = 3, \omega = 10$  (malha grossa):



# Elementos Finitos de Aresta

Exemplos ( $\sigma = 0$ )

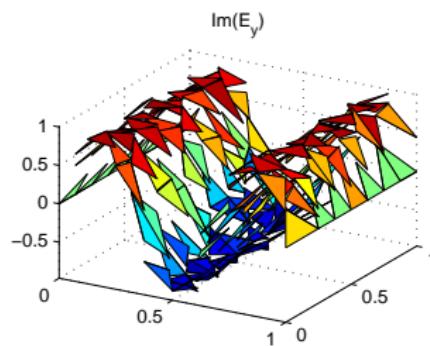
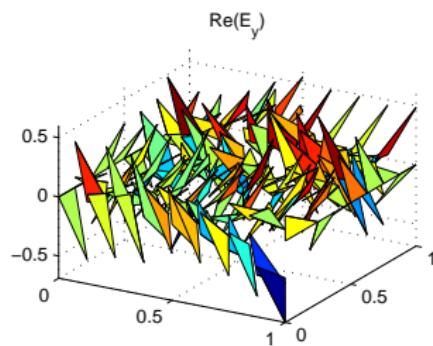
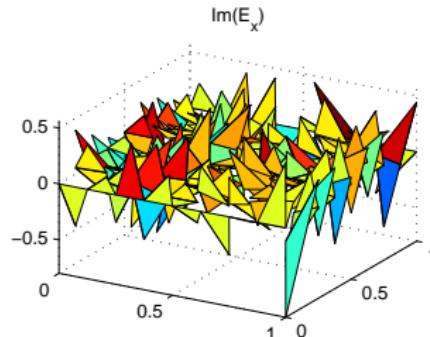
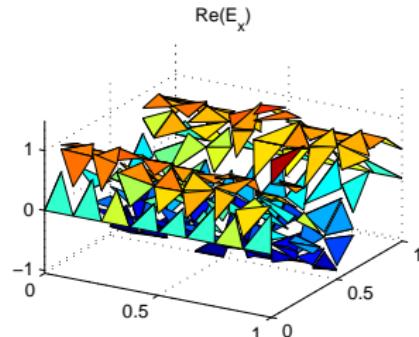
$M = 3, \omega = 10$  (malha fina):



# Elementos Finitos de Aresta

Exemplos ( $\sigma = 0$ )

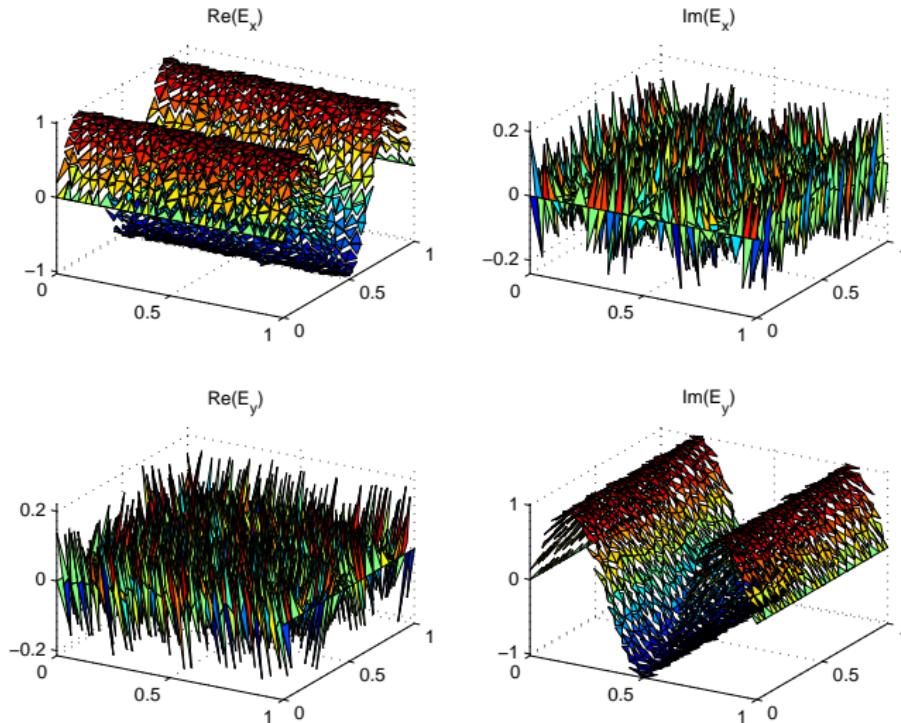
$M = 3, \omega = 1$  (malha grossa):



# Elementos Finitos de Aresta

Exemplos ( $\sigma = 0$ )

$M = 3, \omega = 1$  (malha fina):



# Panorama da Pesquisa na área

# Modos espúrios

## Histórico

- "Handwaving" (Lee et al., 1991; Mur, 1994; Hillion, 1997; Jiang et al., 1996; Schroeder and Wolff, 1994; Bossavit, 1990)
- Formulação aumentada (Assous et al., 1993)
- Compacidade discreta (Kikuchi, 1989; Boffi et al., 2006; Demkowicz et al., 2000)
- Métodos mistos (Boffi et al., 1999)

## Elementos de arestas

- Elemento de Whitney (Whitney, 1957)
- Nedelec (Nédélec, 1980, 1986)
- Bases mistas nodais e de arestas (Graglia et al., 1997)
- Caso particular: Método de Yee (Monk, 1993)

# Alternativas para os modos espúrios

- Formulação aumentada e quadrados mínimos (Assous et al., 1993; Jiang et al., 1996; Vardapetyan and Demkowicz, 1999)
- Interior penalty (Grote et al., 2008)
- Formulações aumentadas ponderadas (Costabel and Dauge, 2002; Bramble and Pasciak, 2004)

## Singularidades do domínio

- Elementos de arestas quadrilaterais (Boffi et al., 2006)
- Formulação aumentada com estabilização (Badia and Codina, 2011)

# Modelos Gerais

- Sistema de Primeira Ordem (Bramble et al., 2005; Maggio et al., 2004; Rieben et al., 2004; Zhao et al., 2009)
- Potenciais (Hiptmair et al., 2008; Biro and Preis, 1989; Badea et al., 2001)
- CSEM
  - Modos TM e TE (Key and Weiss, 2006)
  - Modelo 2.5D (Li and Key, 2007)
  - Meios anisotrópicos (Li and Key, 2007)
  - Modelo 3D no domínio da frequência / elementos de aresta  
Fatoração dos sistemas lineares (Silva et al., 2012)

# Modelos Gerais

## Domínio do Tempo

- Resenha dos métodos (Lee et al., 1997)
- Métodos simpléticos (Rieben et al., 2004; Zhao et al., 2009)
- Mass Lumping:
  - contra-exemplo no caso nodal (Lee et al., 1997)
  - combinação com elementos espetrais (Pernet et al., 2005; Cohen and Monk, 1999)

# Modelos Gerais

## Derivada Exterior

- Discretização de formas diferenciais (Whitney, 1957; Bossavit, 1998; He and Teixeira, 2007; Hiptmair, 2001, 2002)
- Elementos finitos para cálculo exterior (Arnold et al., 2010)
- Compacidade discreta e métodos hp (Boffi et al., 2011)
- Métodos miméticos (Brezzi and Buffa, 2010)

# Referências Adicionais

## Métodos de alta ordem

- Resenha dos Métodos (Hesthaven, 2003)
- Métodos hp (Vardapetyan and Demkowicz, 1999; Ainsworth and Coyle, 2001)
- Elementos espectrais (arestas)(Lee et al., 2006; Lee and Liu, 2007)
- Elementos espectrais / quadrados mínimos (nodais) (Maggio et al., 2004)
- Elementos espectrais com bases mistas (nodais+arestas) (Lin et al., 2007)
- Partition of Unity (Ledger et al., 2003)

# Referências Adicionais

## Textos Preliminares

- Introdução aos elementos de Nédélec (Schneebeli, 2003)
- Dissertação sobre elementos de Nédélec (Sebold, 2011)
- livros-texto (Jin, 2002; Monk, 2003)
- Resenha / Demkowicz (Demkowicz, 2004)
- Resenha / Hesthaven (Demkowicz, 2004)
- Mini-curso (Peter Monk) (Monk, 2010)

# Referências Adicionais

## Artigos Recomendados

- hp / formulação aumentada (Demkowicz and Vardapetyan, 1998)
- Elemento de aresta para quadriláteros em geral (Boffi et al., 2006)
- Elementos espectrais em  $H(\text{curl})$  (Lee et al., 2006)
- Elementos espectrais nodais (least squares) (Maggio et al., 2004)
- Formulação aumentada com norma negativa (Bramble et al., 2005)
- Formulação no domínio do tempo (Lee et al., 1997)

# Material disponível

Material disponível em

[www.ufpr.br/~saulopo/maxwell](http://www.ufpr.br/~saulopo/maxwell)

# Material disponível

Material disponível em

[www.ufpr.br/~saulopo/maxwell](http://www.ufpr.br/~saulopo/maxwell)

Obrigado!

- Ainsworth, M. and J. Coyle (2001). Hierachic  $hp$ -edge element families for Maxwell's equations on hybrid quadrilateral/triangular meshes. *Comput. Methods Appl. Mech. Eng.* 190(49-50), 6709–6733.
- Arnold, D. N., R. S. Falk, and R. Winther (2010). Finite element exterior calculus: From Hodge theory to numerical stability. *Bull. Am. Math. Soc., New Ser.* 47(2), 281–354.
- Assous, F., P. Degond, E. Heintze, P. Raviart, and J. Segre (1993). On a finite-element method for solving the three-dimensional Maxwell equations. *J. Comput. Phys.* 109(2), 222–237.
- Badea, E. A., M. E. Everett, G. A. Newman, and O. Biro (2001). Finite-element analysis of controlled-source electromagnetic induction using Coulomb-gauged potentials. *Geophysics* 66(3), 786–799.

- Badia, S. and R. Codina (2011). A combined nodal continuous-discontinuous finite element formulation for the Maxwell problem. *Applied Mathematics and Computation* 218(8), 4276–4294.
- Biro, O. and K. Preis (1989). On the use of the magnetic vector potential in the finite-element analysis of three-dimensional eddy currents. *IEEE Transactions on Magnetics* 25(4), 3145–3159.
- Boffi, D., M. Costabel, M. Dauge, and L. Demkowicz (2006). Discrete compactness for the  $hp$  version of rectangular edge finite elements. *SIAM Journal on Numerical Analysis* 44(3), 979–1004.
- Boffi, D., M. Costabel, M. Dauge, L. Demkowicz, and R. Hiptmair (2011). Discrete compactness for the  $p$ -version of discrete differential forms. *SIAM J. Numer. Anal.* 49(1), 135–158.

- Boffi, D., P. Fernandes, L. Gastaldi, and I. Perugia (1999). Computational models of electromagnetic resonators: Analysis of edge element approximation. *SIAM J. Numer. Anal.* 36(4), 1264–1290.
- Boffi, D., F. Kikuchi, and J. Schöberl (2006). Edge element computation of Maxwell's eigenvalues on general quadrilateral meshes. *Math. Models Methods Appl. Sci.* 16(2), 265–273.
- Bossavit, A. (1990). Solving Maxwell equations in a closed cavity, and the question of ‘spurious modes’. *Magnetics, IEEE Transactions on* 26(2), 702–705.
- Bossavit, A. (1998). Whitney forms: a class of finite elements for three-dimensional computations in electromagnetism. *IEE Proceedings 135*, 493–500.
- Bramble, J., T. Kolev, and J. Pasciak (2005). A least-squares

- approximation method for the time-harmonic Maxwell equations. *J. Numer. Math.* 13(4), 237–263.
- Bramble, J. H. and J. E. Pasciak (2004). A new approximation technique for div-curl systems. *Math. Comput.* 73(248), 1739–1762.
- Brezzi, F. and A. Buffa (2010). Innovative mimetic discretizations for electromagnetic problems. *J. Comput. Appl. Math.* 234(6), 1980–1987.
- Cohen, G. and P. Monk (1999). Mur-Nédélec finite element schemes for Maxwell's equations. *Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering* 169(3–4), 197–217.
- Costabel, M. and M. Dauge (2002). Weighted regularization of Maxwell equations in polyhedral domains. a rehabilitation of nodal finite elements. *Numer. Math.* 93(2), 239–277.
- Demkowicz, L. (2004). *Finite Element Methods for Maxwell Equations*, pp. 1–20. John Wiley & Sons, Ltd.

- Demkowicz, L., P. Monk, C. Schwab, and L. Vardapetyan (2000). Maxwell eigenvalues and discrete compactness in two dimensions. *Comput. Math. Appl.* 40(4–5), 589–605.
- Demkowicz, L. and L. Vardapetyan (1998). Modeling of electromagnetic absorption/scattering problems using  $hp$ -adaptive finite elements. *Comput. Methods Appl. Mech. Eng.* 152(1–2), 103–124.
- Graglia, R., D. Wilton, and A. Peterson (1997). Higher order interpolatory vector bases for computational electromagnetics. *Antennas and Propagation, IEEE Transactions on* 45(3), 329–342.
- Grote, M. J., A. Schneebeli, and D. Schötzau (2008). Interior penalty discontinuous Galerkin method for Maxwell's equations: Optimal  $l^2$ -norm error estimates. *IMA J. Numer. Anal.* 28(3), 440–468.

- He, B. and F. Teixeira (2007). Differential forms, galerkin duality, and sparse inverse approximations in finite element solutions of Maxwell equations. *IEEE Transactions on Antennas and Propagation* 55(5), 1359–1368.
- Hesthaven, J. (2003). *High-Order Accurate Methods in Time-Domain Computational Electromagnetics: A Review*, Volume 127, pp. 59–123. San Diego: Academic Press.
- Hillion, P. (1997). Beware of Maxwell's divergence equations. *J. Comput. Phys.* 132, 154–155.
- Hiptmair, R. (2001). Higher Order Whitney Forms. *Progress In Electromagnetics Research* 32, 271–299.
- Hiptmair, R. (2002). Finite elements in computational electromagnetism. *Acta Numerica* 11, 237–339.
- Hiptmair, R., F. Kramer, and J. Ostrowski (2008). A robust Maxwell formulation for all frequencies. *IEEE Transactions on Magnetics* 44(6), 682–685.

- Jiang, B.-n., J. Wu, and L. Povinelli (1996). The origin of spurious solutions in computational electromagnetics. *J. Comput. Phys.* 125(1), 104–123.
- Jin, J. (2002). *The Finite Element Method in Electromagnetism*, 2nd ed. New York: John Wiley and Sons.
- Key, K. and C. Weiss (2006). Adaptive finite-element modeling using unstructured grids: The 2D magnetotelluric example. *Geophysics* 71(6), G291–G299.
- Kikuchi, F. (1989). On a discrete compactness property for the Nedelec finite elements. *J. Fac. Sci., Univ. Tokyo, Sect. I A* 36(3), 479–490.
- Ledger, P., K. Morgan, O. Hassan, and N. Weatherill (2003). Plane wave  $\mathcal{H}(\text{curl};)$  conforming finite elements for Maxwell's equations. *Comput. Mech.* 31(3-4), 272–283.
- Lee, J., D. Sun, and Z. Cendes (1991). Tangential vector finite

- elements for electromagnetic field computation. *IEEE Transactions on Magnetics* 27(5), 4032–4035.
- Lee, J.-F., R. Lee, and A. Cangellaris (1997). Time-domain finite-element methods. *IEEE Transactions on Antennas and Propagation* 45(3), 430–442.
- Lee, J.-H. and Q. Liu (2007). A 3-D spectral-element time-domain method for electromagnetic simulation. *IEEE Transactions on Microwave Theory and Techniques* 55(5), 983–991.
- Lee, J.-H., T. Xiao, and Q. Liu (2006). A 3-D spectral-element method using mixed-order curl conforming vector basis functions for electromagnetic fields. *IEEE Transactions on Microwave Theory and Techniques* 54(1), 437–444.
- Li, Y. and K. Key (2007). 2D marine controlled-source electromagnetic modeling: Part 1 – an adaptive finite-element algorithm. *Geophysics* 72(2), WA51–WA62.

- Lin, X., L. Olson, and J. Jin (2007). An interpolatory spectral element method using curl-conforming vector basis functions on tetrahedra. In *Antennas and Propagation Society International Symposium, 2007 IEEE*, pp. 5095–5098.
- Maggio, F., G. Mazzarella, and C. Pitzianti (2004). Least squares spectral element method for 2D Maxwell equations in the frequency domain. *Int. J. Numer. Model.* 17(6), 509–522.
- Monk, P. (1993). An analysis of Nedelec's method for the spatial discretization of Maxwell's equations. *J. Comput. Appl. Math.* 47, 101–121.
- Monk, P. (2003). *Finite Element Methods for Maxwell's Equations*. New York: Oxford University Press.
- Monk, P. (2010). An  $H(\text{curl}; \Omega)$ -conforming FEM: Nédélec's elements of first type. XII-th Summer School in

Computational Mathematics and Scientific Computing,  
University of Durham.

- Mur, G. (1994). Edge elements, their advantages and their disadvantages. *IEEE Transactions on Magnetics* 30(5), 3552–3557.
- Nédélec, J. (1980). Mixed finite elements in  $R^3$ . *Numer. Math.* 35, 315–341.
- Nédélec, J. (1986). A new family of mixed finite elements in  $R^3$ . *Numer. Math.* 50, 57–81.
- Pernet, S., X. Ferrieres, and G. Cohen (2005). High spatial order finite element method to solve Maxwell's equations in time domain. *IEEE Transactions on Antennas and Propagation* 53(9), 2889–2899.
- Rieben, R., D. White, and G. Rodrigue (2004). High-order symplectic integration methods for finite element solutions to

- time dependent Maxwell equations. *IEEE Transactions on Antennas and Propagation* 52(8), 2190–2195.
- Schneebeli, A. (2003). An  $H(\text{curl}; \Omega)$ -conforming FEM: Nédélec's elements of first type.  
<http://www.dealii.org/developer/reports/nedelec/>.
- Schroeder, W. and I. Wolff (1994). The origin of spurious modes in numerical solutions of electromagnetic field eigenvalue problems. *Microwave Theory and Techniques, IEEE Transactions on* 42(4), 644–653.
- Sebold, J. (2011). Métodos de Elementos Finitos de Nédélec para as Equações de Maxwell Harmônicas no Tempo. Dissertação de Mestrado. Departamento de Matemática, Universidade Federal do Paraná.
- Silva, N., J. Morgan, L. MacGregor, and M. Warner (2012). A finite element multifrontal method for 3D CSEM modeling in the frequency domain. *Geophysics* 77(2), E101–E115.

Vardapetyan, L. and L. Demkowicz (1999). *hp*-adaptive finite elements in electromagnetics. *Comput. Methods Appl. Mech. Eng.* 169(3-4), 331–344.

Whitney, H. (1957). *Geometric integration theory*. Princeton: Princeton University Press.

Zhao, Y., G. Dai, Y. Tang, and Q. Liu (2009). Symplectic discretization for spectral element solution of Maxwell's equations. *Journal of Physics A: Mathematical and Theoretical* 42(32), 325203.