Titre : Structure de données sd_eigensolver

Responsable : BOITEAU Olivier

Date : 31/10/2014 Page : 1/5 Clé : D4.06.19 Révision

4be2bd9051de

Structure de données sd_eigensolver

Résumé:

Ce document décrit la structure de données EIGENSOLVER. Celle-ci explicite le problème modal traité (GEP et QEP) ainsi que les paramètres attenants au solveur modal choisi.



Code_Aster

Titre : Structure de données sd_eigensolver

Responsable : BOITEAU Olivier

Date : 31/10/2014 Page : 2/5 Clé : D4.06.19 Révision

4be2bd9051de

Table des Matières

1 Généralités	<u>3</u>
2 Arborescence	<u>3</u>
3 Contenu des objets de base	<u>3</u>
3.1 Vecteur ESVK	<u>3</u>
3.2 Vecteur ESVI	4
3.3 Vecteur ESVR	4

Titre: Structure de données sd eigensolver

Date: 31/10/2014 Page: 3/5 Révision Responsable: BOITEAU Olivier Clé: D4.06.19

4be2bd9051de

Généralités 1

Cet objet de type EIGENOLVER a pour fonction de stocker et de véhiculer entre les différentes routines du code (pour l'instant qu'en interne de la commande CALC MODES1), les informations décrivant un problème modal au sens Code Aster (GEP ou QEP) ainsi que les paramètres attenants au solveur modal choisi (SORENSEN, TRI DIAG, JACOBI ou QZ). Cet objet est créé sur la base volatile.

Il ne doit être créé et remplit que via VPINIS. La cohérence de ses paramètres et celles de certains objets sous-jacents (par ex. les matrices définissant le problème) sont contrôlées via VPVERS . Cette routine fait aussi intervenir, optionnellement, la définition au sens Python de cet objet (sd eigensolver.py) via un appel à la routine cheksd . Dans CALC MODES cette option est toujours activée.

D'autres routines dédiées (type « méthode » au sens C ++) permettent en outre de manipuler cet objet:

- Le relire entièrement et mettre à jour certaines variables auxiliaires : VPLECS .
- Lire un coefficient donné de cet objet : VPLECI .
- Ecrire un coefficient donné de cet objet : VPECRI .

Normalement, tous les champs de cet objet, une fois qu'ils ont été remplis et vérifiés, ne doit plus être modifiés . Les seules exceptions concernent, pour l'instant, dans CALC MODES:

- ESVK(2) et ESVK(3): afin d'intervertir les matrices de travail si OPTION='PLUS GRANDE',
- ESVI (1) et ESVI (2): recalcul/correction du nombre de modes et de la taille de l'espace de projection.

Lors d'une modification de cette structure de données il faut donc veiller à :

- mettre en cohérence, si nécessaire, les sources mentionnées ci-dessus.
- mettre à jour, si nécessaire, le catalogue sd eigensolver.py,
- mettre à jour les documentations (cette doc. D et si nécessaire les doc. U concernant le calcul modal).
- enrichir ou modifier, si nécessaire, quelques cas-tests.

2 Arborescence

```
SOLVEUR (K19)
                  ::=record
       '.ESVK'
                      OJB
                             S V K24 long=20 (initialisé à '')
                                        long=15 (initialisé à r8vide())
       '.ESVR'
                             S V R
                       OJB
                                        long=15 (initialisé à isnnem())
       '.ESVI'
                      OJB
                             SVI
```

Contenu des objets de base 3

3.1 Vecteur ESVK

ESVK :

Paramètres généraux décrivant le problème modal

```
ESVK(1): type de résultat ('DYNAMIQUE', 'MODE FLAMB' ou 'GENERAL').
```

ESVK(2): nom de la matrice fournie via le mot-clé MATR RIGI si DYNAMIQUE/MODE FLAMB, MATR A Si GENERAL.

ESVK(3) : nom de la matrice fournie via le mot-clé MATR MASS si DYNAMIQUE, MATR RIGI GEOM **Si** Mode flamb , matr b **Si** General .

Routine op0045.F90.

```
Titre: Structure de données sd eigensolver
                                                                   Date: 31/10/2014 Page: 4/5
                                                                                    Révision
Responsable: BOITEAU Olivier
                                                                   Clé: D4.06.19
                                                                                    4be2bd9051de
           ESVK(4): nom de la matrice fournie via le mot-clé matr amor si dynamique, matr b si
                      GENERAL.
           ESVK (5): type de calcul. Les valeurs possibles sont :
                       'PLUS PETITE', 'CENTRE', 'BANDE' OU 'TOUT'
                                                                              (Si MODE FLAMB
                      GENERAL),
                      ldem plus 'PLUS GRANDE' (si DYNAMIQUE).
           ESVK(6): nom du solveur modal ('SORENSEN', 'TRI DIAG', 'JACOBI' ou 'QZ').
           ESVK(7): valeur de l'option de pré-capture des modes rigides ('SANS' ou 'MODE RIGIDE').
           ESVK(8): comportement à adopter en cas de bande de calcul vide, option 'STOP BANDE VIDE'
                      ('OUI' ou 'NON').
                                    de
                                               table
                            nom
                                          la
                                                       générée
                                                                         INFO MODE
                                                                                             option
           ESVK(9)
                                                                  par
                      TABLE FREQ/TABLE CHAR CRIT ).
           ESVK(10) : c omportement à adopter en cas d'erreur, option ' STOP ERREUR '( 'OUI' ou'
           ESVK(11) : activation du test de Sturm , option ' STURM '( 'OUI' ou' NON ').
           ESVK (12) à ESVK (15): inutilisés.
       Paramètres spécifiques aux solveurs modaux (cf. ESVK (6) )
           ESVK(16): type d'approche en QEP ('R', 'I' ou 'C').
           Si ESVK(6) = 'QZ'
                      ESVK(17): type de méthode QZ ('QZ SIMPLE', 'QZ EQUI' ou 'QZ QR').
           Sinon:
                      ESVK (17) : inutilisé.
           ESVK(18) à ESVK(20) : inutilisés.
3.2
       Vecteur ESVI
       ESVI :
       Paramètres généraux décrivant le problème modal
```

```
ESVI (1): nombre de modes à calculer.
```

ESVI (2): valeur du paramètre DIM SOUS ESPACE.

ESVI (3): valeur du paramètre COEF DIM ESPACE.

ESVI(4): valeur du paramètre NMAX ITER SHIFT.

ESVI (5) : nombre de fréquences ou charges critiques saisies par l'utilisateur.

ESVI(6) à ESVI(10) : inutilisés.

Paramètres spécifiques aux solveurs modaux (cf. ESVK (6))

```
siesvk(6)='Tri diag'
          ESVI(11): valeur de NMAX ITER ORTHO.
          ESVI (12) : valeur de NMAX ITER QR .
          ESVI(13) à ESVI(15) : inutilisés.
Si ESVK (6) = 'JACOBI'
          ESVI(11): valeur de NMAX ITER BATHE.
          ESVI (12) : valeur de NMAX ITER JACOBI .
          ESVI(13) à ESVI(15) : inutilisés.
Si ESVK (6) = 'SORENSEN'
          ESVI(11): valeur de NMAX ITER SORENSEN.
          ESVI(12) à ESVI(15) : inutilisés.
Si ESVK (6) = 'QZ'
          ESVI(11) à ESVI(15) : inutilisés.
```

Vecteur ESVR 3.3

ESVR :

Titre : Structure de données sd_eigensolver

Responsable : BOITEAU Olivier Clé : D4.06.19

19 Révision 4be2bd9051de

Date: 31/10/2014 Page: 5/5

Paramètres généraux décrivant le problème modal

```
ESVR(1): première borne de recherche saisie par l'utilisateur (mot-clé FREQ ou CHAR_CRIT).

ESVR(2): deuxième borne de recherche saisie par l'utilisateur (mot-clé FREQ ou CHAR_CRIT).

ESVR(3): valeur du paramètre CALC_FREQ/PREC_SHIFT.

ESVR(4): valeur définissant le « zéro modal »: (2.pi.SEUIL_FREQ)**2 si DYNAMIQUE,

SEUIL_CHAR_CRIT sinon.

ESVR(5): valeur du paramètre VERI_MODE/PREC_SHIFT.

ESVR(6): valeur du paramètre VERI_MODE/SEUIL.

ESVR(7) à ESVR(10): inutilisés.
```

Paramètres spécifiques aux solveurs modaux (cf. ESVK (6))

```
Si ESVK(6) = 'TRI_DIAG'

ESVR(11) : valeur de PREC_ORTHO .

ESVR(12) : valeur de PREC_LANCZOS .

ESVR(13) à ESVR(15) : inutilisés.

Si ESVK(6) = 'JACOBI'

ESVR(11) : valeur de PREC_BATHE .

ESVR(12) : valeur de PREC_JACOBI .

ESVR(13) à ESVR(15) : inutilisés.

Si ESVK(6) = 'SORENSEN'

ESVR(11) : valeur de PREC_SOREN .

ESVR(12) : valeur de PREC_SOREN .

ESVR(13) à ESVR(15) : inutilisés.

Si ESVK(6) = 'QZ'

ESVR(11) à ESVR(15) : inutilisés.
```