

Vorlesung Numerik partieller Differentialgleichungen

Wintersemester 2018/2019

Vorlesung: Prof. Dr. Gunar Matthies
Mitschrift: Willi Sontopski & Robert Walter

8. Oktober 2018

Inhaltsverzeichnis

1	Die Finite-Elemente-Methode	2
1.0	Einleitung	2
1.0.1	Durchbiegung einer Membran	2
1.1	Sobolev-Räume	3

1 Die Finite-Elemente-Methode

1.0 Einleitung

In diesem Dokument werden folgende Notationen verwendet:

- $u_x := \frac{\partial u(x)}{\partial x}$ für eine diffbare Funktion $u, x \mapsto u(x)$
- $\frac{\partial u}{\partial n} := \nabla u \cdot n$ wobei n die Normale an u ist

1.0.1 Durchbiegung einer Membran

- Gegeben ist eine Membran als Graph der Funktion $u : \Omega \subseteq \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$
- Aus der Physik ist bekannt, dass die Deformationsarbeit proportional durch Flächenänderung ist. Die Flächenänderung ist

$$\frac{1}{2} \cdot \int_{\Omega} (u_x^2 + u_y^2) \, dx \, dy$$

- Die Energie des Systems ist

$$\frac{1}{2} \cdot \int_{\Omega} (u_x^2 + u_y^2) \, dx \, dy - \int_{\Omega} f \cdot u \, dx \, dy$$

wobei f eine von außen einwirkende Kraft ist

- Es wirkt das **physikalische Minimierungsprinzip**, d. h. das System strebt stets einen Zustand minimaler Gesamtenergie an. Gesucht ist also eine Funktion u derart, dass

$$\begin{aligned} E(u) &\leq E(v) \quad \forall v \in \tilde{V} \\ \Leftrightarrow E(u) &\leq E(u + t \cdot v) \quad \forall t \in \mathbb{R}, \forall v \in V \end{aligned}$$

Dabei ist V ein Funktionenraum, dessen Funktionen auf dem Rand verschwinden.

- Setze $\varphi(v, t) := E(u + t \cdot v)$, wobei v als Parameter und t als Variable aufgefasst wird. Somit lautet die notwendige Bedingung an das Energieminimum

$$\frac{d\varphi}{dt}(v, 0) = 0$$

Nachrechnen:

$$\begin{aligned}\frac{d\varphi}{dt}(v, t) &= \frac{d}{dt} E(u + t \cdot v) \\ &= \frac{d}{dt} \int_{\Omega} \left(\frac{1}{2} \cdot ((u + t \cdot v)_x^2 + (u + t \cdot v)_y^2) - f(u + t \cdot v) \right) dx dy \\ &= \int_{\Omega} ((u + t \cdot v)_x \cdot v_x + (u + t \cdot v)_y \cdot v_y - f \cdot v) dx dy\end{aligned}$$

Setze nun $t := 0$. Dann folgt aus der notwendigen Bedingung

$$0 = \int_{\Omega} (u_x \cdot v_x + u_y \cdot v_y - f \cdot v) dx dy$$

Es entsteht die Variationsaufgabe: Finde $u(t)$ so, dass

$$\int_{\Omega} u_x \cdot v_x + u_y \cdot v_y dx dy = \int_{\Omega} f \cdot v dx dy \quad \forall v \in V.$$

Durch partielle Integration erhält man aus dem linken Integral

$$\int_{\Omega} u_x \cdot v_x + u_y \cdot v_y dx dy \stackrel{?}{=} - \int_{\Omega} (u_{xx} + u_{yy}) \cdot v + \int_{\partial\Omega} \underbrace{u_x \cdot v \cdot n_x + u_y \cdot v \cdot n_y}_{=(\nabla u \cdot n) \cdot v = 0, \text{ da } v = 0 \text{ auf } \partial\Omega} d\gamma$$

Somit folgt:

$$\begin{aligned}- \int_{\Omega} \underbrace{(u_{xx} + u_{yy})}_{=\Delta u} \cdot v dx dy &= \int_{\Omega} f \cdot v dx dy \quad \forall v \in V \\ \implies -\Delta u &\equiv v \text{ auf } \Omega \implies \textbf{“Poisson-Gleichung”}\end{aligned}$$

1.1 Sobolev-Räume

Bezeichnungen für dieses Kapitel:

- $d \geq 1$ sei die Raumdimension
- $\Omega \subseteq \mathbb{R}^d$ sei offen und beschränkt
- $p \in [1, \infty)$ reelle Zahl
- $q \in (1, \infty]$ mit $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = 1$ **konjugierter** / **dualer Exponent**

- $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_d) \in \mathbb{N}_0^d$ Multiindex mit

$$|\alpha| := \alpha_1 + \dots + \alpha_d$$

$$D^\alpha \varphi := \frac{\partial^{|\alpha|} \varphi}{\partial x_1^{\alpha_1} \dots \partial x_d^{\alpha_d}}$$

- $L^p(\Omega) := \left\{ f : \Omega \rightarrow \mathbb{R} : f \text{ messbar und } \int_\Omega |f(x)|^p \, d\mathcal{L}(x) < \infty \right\}$ Lebesgue-Räume

Bemerkungen.

1. Da Ω beschränkt ist, gilt $L^p(\Omega) \subseteq L^1(\Omega)$ und die kanonische Injektion ist stetig.
2. Es gilt die Gauß-Formel:

$$\int_\Omega \varphi \cdot D^\alpha \psi \, dx = (-1)^{|\alpha|} \cdot \int_\Omega \psi \cdot D^\alpha \varphi \, dx \quad \forall \varphi, \psi \in C_0^\infty(\Omega) \quad (1.1)$$

Definition 1.1.1 (schwache Ableitung) Seien $\varphi, \psi \in L^1(\Omega)$ und sei $\alpha \in \mathbb{N}_0^d$ ein Multiindex. Dann heißt ψ die **schwache Ableitung** von φ : \Leftrightarrow

$$\forall v \in C_0^\infty(\Omega) : \int_\Omega \varphi \cdot D^\alpha v \, dx = (-1)^{|\alpha|} \cdot \int_\Omega \psi \cdot v \, dx$$

Kurzschreibweise: $\psi = D^\alpha \varphi$

Bemerkungen.

1. Die α -te schwache Ableitung ist eindeutig bestimmt im Sinne des L^1 (also bis auf Lebesgue-Nullmengen).
2. Ist $\varphi \in C^{|\alpha|}(\Omega)$, dann existiert die schwache α -te Ableitung, die mit der klassischen Ableitung übereinstimmt.

Beispiel. $d = 1, \Omega = (-1, 1), \varphi(x) := |x|$

Behauptung: $\varphi'(x) = \begin{cases} -1, & \text{falls } -1 < x < 0 \\ 1, & \text{falls } 0 \leq x < 1 \end{cases}$

Die schwache Ableitung existiert also und der Wert an der Stelle 0 ist egal.

Beweis. Robert-ToDo

□

Definition 1.1.2 (Sobolev-Räume) Für $k \in \mathbb{N}_0, p \in [1, \infty)$ definieren wir den **Sobolev-**

Raum

$$W^{k,p}(\Omega) := \left\{ \varphi \in L^p(\Omega) : D^\alpha \varphi \text{ (schwache Ableitung) existiert und erfüllt } D^\alpha \varphi \in L^p(\Omega) \ \forall |\alpha| \leq k \right\} \quad (1.2)$$

Als Norm vereinbaren wir

$$\|\varphi\|_{k,p,\Omega} := \left(\sum_{|\alpha| \leq k} \|D^\alpha \varphi\|_{L^p}^p \right)^{\frac{1}{p}} = \left(\sum_{|\alpha| \leq k} \int_{\Omega} |D^\alpha \varphi(x)|^p \, dx \right)^{\frac{1}{p}}$$

Durch

$$|\varphi|_{k,p,\Omega} := \left(\sum_{|\alpha|=k} \|D^\alpha \varphi\|_{L^p}^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

wird eine Halbnorm definiert.

Für $p = 2$ schreiben wir $H^k(\Omega) := W^{k,2}(\Omega)$.

Satz 1.1.3 (Eigenschaften der Sobolev-Räume) 1. $(W^{k,p}(\Omega), \|\cdot\|_{k,p,\Omega})$ ist ein Banachraum.

2. $C^\infty(\overline{\Omega})$ liegt dicht in $W^{k,p}(\Omega)$.

3. $H^k(\Omega)$ ist ein Hilbertraum mit dem Skalarprodukt

$$\langle \varphi, \psi \rangle_k := \sum_{|\alpha| \leq k} \int_{\Omega} D^\alpha \varphi \cdot D^\alpha \psi \, dx.$$