

# Darstellung von Differentialgleichungen als lineare Gleichungssysteme

Marisa Breßler und Anne Jeschke

29.11.2019

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Theorie</b>	<b>3</b>
2.1	Diskretisierung des Gebietes . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Experimente und Beobachtungen</b>	<b>4</b>
<b>4</b>	<b>Auswertung</b>	<b>5</b>
<b>5</b>	<b>Zusammenfassung und Ausblick</b>	<b>6</b>

# 1 Einleitung

## 2 Theorie

Im Allgemeinen betrachtet man bei der Lösung des Poisson-Problems ein Gebiet  $\Omega \subset \mathbb{R}^d$  und dessen Rand  $\partial\Omega$ . Auf diesem Gebiet sind die zwei Funktionen  $f \in C(\Omega; \mathbb{R})$  und  $g \in C(\partial\Omega; \mathbb{R})$  gegeben. Das Poisson-Problem beschreibt die Suche nach der Lösung  $u$  einer elliptischen partiellen Differentialgleichung (PDE) der Form

$$\begin{aligned} -\Delta u &= f \text{ in } \Omega \\ u &= g \text{ in } \partial\Omega \end{aligned}$$

Hierbei beschreibt  $\Delta u$  den Laplace-Operator, der für eine Funktion  $u \in C^2(\mathbb{R}^d; \mathbb{R})$  definiert ist durch

$$\Delta u := \sum_{l=1}^d \frac{\partial^2 u}{\partial x_l^2}$$

Das heißt für  $d = 1$  gilt  $\Delta u = u''$  und für  $d > 1$  ist der Laplace-Operator die Summe aller partiellen Ableitungen von  $u$  zweiter Ordnung, die zweimal nach der selben Variable ableiten.

Im Rahmen dieses Praktikums werden wir uns konzentrieren auf den Fall  $\Omega = (0, 1)^d$ ,  $g \equiv 0$  und  $d \in \{1, 2, 3\}$ , wobei sich unsere Ergebnisse auch verallgemeinern lassen auf  $d > 3$ .

Um das Problem mit den Mitteln der Numerik lösen zu können, diskretisieren wir sowohl das Gebiet  $\Omega$ , durch eine Auswahl von endlich vielen Punkten  $x_1$  bis  $x_N$ , an denen wir die Funktion approximieren wollen, als auch den Laplace-Operator, mithilfe von finiten Differenzen. Dadurch ergibt sich dann ein lineares Gleichungssystem  $A^{(d)}\hat{u} = b$ . Die linke Seite entspricht dann dem diskretisierten Laplace-Operator, wobei der Vektor  $\hat{u} \in \mathbb{R}^N$  die gesuchte Funktion  $u$  an den  $N$  ausgewählten Diskretisierungspunkten approximiert.

### 2.1 Diskretisierung des Gebietes

Da wir nur endlich viele Punkte auswerten können, müssen wir zuerst das Gebiet, das wir untersuchen, diskretisieren und nur bestimmte Stellen bestimmen, mit deren Hilfe wir die Lösung des Problems approximieren. Im eindimensionalen Fall teilen wir das Intervall  $\Omega = (0, 1)$  dafür äquidistant in  $n$  Teilintervalle der Länge  $h := \frac{1}{n}$  und erhalten somit die  $n - 1$  Diskretisierungspunkte in  $X_1 := \{\frac{j}{n} | 1 \leq j \leq n - 1\}$ .

Im mehrdimensionalen Fall  $d > 1$  untersuchen wir analog die Punkte des  $d$ -fachen kartesischen Produktes dieser Menge  $X_d := X_1^d$ . Im zweidimensionalen Fall also das uniforme Gitter  $X_2 := X_1^2 = \{(\frac{j}{n}, \frac{k}{n}) | 1 \leq j, k \leq n - 1\}$ .

Insgesamt erhalten wir in jeder Dimension  $(n - 1)^d$  Diskretisierungspunkte.

### 3 Experimente und Beobachtungen

## 4 Auswertung

## 5 Zusammenfassung und Ausblick