

Humboldt-Universität zu Berlin
Mathematisch-Naturwissenschaftliche Fakultät
Institut für Mathematik



Die Crouzeix-Raviart Finite-Elemente Methode für eine Minimierung im Raum der Funktionen von beschränkter Variation

Enrico Bergmann

Version: 17. März 2021

Inhaltsverzeichnis

Todo list	3
1 Einleitung	4
2 Theoretische Grundlagen	8
2.1 Vorausgesetztes Wissen	8
2.2 Notation	8
2.3 Benötigte Begriffe der Variationsrechnung in Banachräumen	9
2.4 Subdifferential	10
2.5 Funktionen Beschränkter Variation	11
3 Das kontinuierliche Problem	13
3.1 Formulierung	13
3.2 Existenz und Eindeutigkeit von Minimierern	13
4 Das diskrete Problem	18
4.1 Formulierung	18
4.2 Existenz und eindeutige Lösbarkeit	18
4.3 Zu untersuchende Raten (WIP Titel)	22
4.4 Verfeinerungsindikator und garantierte untere Energieschranke	23
5 Iterative Lösung	24
6 Implementierung	25
6.1 Algorithmus	25
6.2 Seitennummerierungskonvention lokal	28
6.3 Aufstellung des zu lösenden LGS	28
6.4 Berechnung der Werte einer CR Funktion auf einem Element in den Knoten	29
6.5 Berechnung der L1 Norm der Sprünge	29
6.6 Implementation der GLEB	30
6.7 Implementation des Refinement Indicators	30
6.8 Implementaiton der exakten Energie Berechnung	30
7 Nutzung des Programms	31
7.1 Erstellen eines lauffähigen Benchmarks (Minimalbeispiel)	31
7.2 Konstruktion eines Experiments mit exakter Lösung	31
7.3 Bilder als Input und Rauschverminderung	34
7.4 Alternative Kapitelstruktur: Anwendung am Beispiel der Benchmarks . . .	34
7.4.1 Experimente mit exakter Lösung: Benchmarks 'f01Bench' und 'f02'	
Bench	34
7.4.2 Bilder als Input und Rauschverminderung: 'cameramanBench' und	
.	34
8 Numerische Beispiele	35
9 Auswertung	36

Zusammenfassung

todo todo todo, vielleicht auch eher for dem Inhaltsverzeichnis?

Titelseite nach Vorgaben in Formalien-Lesezeichen-Ordner anpassen

Konvergenz im Fließtext nicht mit overset sondern das n to infty dahinter im Fließtext

Konvergenz Index überprüfen, n sollte nicht benutzt werden, da das schon die Dimension ist. Das heißt n zu k ändern und k zu j oder vielleicht, da unkomplizierter, d für die Dimension nutzen. Das gilt insbesondere für das ‚kontinuierliche Problem‘ Kapitel

ff. nicht benutzen, falls das nötig sein sollte, lieber die Seitenspanne angeben

Zeidler Pro Tipp S. 637 sind die Abkürzungen (B Space etc) erklärt und alle Symbole

1 Einleitung

In der Bildverarbeitung kann ein gegebenes Signal häufig nur durch eine unstetige Funktion dargestellt werden. Deshalb stellt sich zunächst die Frage, welcher Funktionenraum zum Beschreiben dieser Signale geeignet ist.

Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ ein beschränktes Lipschitz-Gebiet und $g : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ stelle ein gegebenes Signal auf Ω dar. Das Signal g könnte im Sobolev-Raum $W^{1,1}(\Omega)$ vermutet werden, da Elemente dieses Raums im Allgemeinen nicht stetig sein müssen. Allerdings lassen Sobolev-Funktionen die oftmals benötigten Sprünge über Teilmengen niedrigerer Dimension von Ω nicht zu [Bar15b, S. 297]. Dieses Problem kann gelöst werden, indem der Raum der Funktionen von beschränkter Variation $BV(\Omega)$ betrachtet wird. Dieser ist eine echte Obermenge von $W^{1,1}(\Omega)$ und hat sich als geeignet für die Modellierung von Signalen in der Bildverarbeitung und weitere Anwendungen erwiesen (cf. [ABM14, S. 393; AK06, S. 42; Bar15b, S. 297; Bra98, S. 1 f.]).

Eine mögliche Problemstellung in der Bildverarbeitung ist die Rauschunterdrückung, das heißt der Versuch unerwünschtes Rauschen in einem Signal zu verringern. In [ROF92] beschrieben Rudin, Osher und Fatemi 1992 das heute als ROF-Modell bekannte Minimierungsproblem dafür (cf. [Bar15a, S. 1217; CP10, S. 132; Get12, S. 74 f.]). Dabei ist für das gegebene Signal $g \in L^2(\Omega)$ und eine Funktion $v \in BV(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ die Minimierung der Summe der zwei folgenden Terme relevant. Der erste Term ist die Seminorm

$$|v|_{BV(\Omega)} := \sup_{\substack{\phi \in C_0^\infty(\Omega; \mathbb{R}^2) \\ |\phi| \leq 1}} \int_{\Omega} v \operatorname{div}(\phi) \, dx < \infty.$$

von v auf $BV(\Omega)$ [Bar12, S. 1162]. Diese entspricht der totalen Variation der distributionellen Ableitung Dv von v und ihre Minimierung verhindert Oszillationen in der Lösung, lässt aber Unstetigkeiten zu [Get12, S. 72]. Außerdem stimmt diese, falls $v \in W^{1,1}(\Omega)$, mit der Seminorm auf $W^{1,1}(\Omega)$ überein. Der zweite Term $\|v - g\|_{L^2(\Omega)}^2$ misst den Abstand von v und g in $L^2(\Omega)$. Die Minimierung dieses Terms bewirkt, dass die Lösung dem Eingangssignal ähnelt. Mit diesen Termen und mit einem positiven Parameter $\alpha \in \mathbb{R}_+$, der das Verhältnis zwischen Rauschverminderung und Ähnlichkeit der Lösung zum Eingangssignal gewichtet, sucht das ROF-Modell eine Funktion $u \in BV(\Omega) \cap L^2(\Omega)$, die das Funktional

$$I(v) := |v|_{BV(\Omega)} + \frac{\alpha}{2} \|v - g\|_{L^2(\Omega)}^2$$

unter allen $v \in BV(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ minimiert.

Wird hierbei α zu klein gewählt, führt das zu einer zu stark geglätteten, verwaschen aussehenden Lösung, zu sehen zum Beispiel in den Abbildungen 1.1c und 1.1d. Wird andererseits α zu groß gewählt, ist die Verminderung des Rauschens im Vergleich zum Eingangssignal g nur gering, zu sehen zum Beispiel in den Abbildungen 1.1f und 1.1g.

Für weitere Details und Referenzen zur Rauschunterdrückung und zur Wahl von α siehe [Get12].

Zur numerischen Behandlung dieses Problems gibt es bereits einige Ansätze. Dazu gehören die Regularisierung der Seminorm $|\cdot|_{BV(\Omega)}$, indem die Betragsfunktion $|\cdot|$ durch eine stetig differenzierbare Approximation $|\cdot|_\varepsilon$ ersetzt wird, und die Nutzung von höheren Ableitungen in der Definition von $|\cdot|_{BV(\Omega)}$. Vor- und Nachteile dieser Ansätze und entsprechende Referenzen werden in [Bar12, S. 1165] zusammengefasst. Außerdem wird ebenda

auf Arbeiten verwiesen, in denen verschieden iterative Lösungsmethoden für das ROF-Modell-Problem diskutiert werden.

Professor Bartels selbst untersucht in [Bar15b, Kapitel 10.2] eine $W^{1,1}$ -konforme Diskretisierung des ROF-Modells mit der Courant-Finite-Elemente-Methode. Zur numerischen Lösung dieser diskreten Formulierung nutzt er eine primale-duale Iteration, welche motiviert ist durch Betrachtung der primalen und der dualen Formulierung des Minimierungsproblems. Eine Regularisierung oder die Nutzung höherer Ableitungen für die BV-Seminorm werden dabei nicht benötigt.

Quelle?

In dieser Arbeit möchte wir die Anwendung dieser primalen-dualen Iteration auf eine nichtkonforme Formulierung des ROF-Modells und einer Diskretisierung mit der Crouzeix-Raviart-Finite-Elemente-Methode untersuchen. Dabei nutzen wir einen von Professor Carstensen zur Verfügung gestellten Verfeinerungsindikator, um die Iteration sukzessiv auf einer Folge von uniform oder adaptiv verfeinerten Netzen anzuwenden. Außerdem erlaubt uns die nichtkonforme Formulierung die Betrachtung einer garantierten unteren Energieschranke, welche ebenfalls von Professor Carstensen zur Verfügung gestellt wurde.

Die Implementation des adaptiven Algorithmus basiert auf dem Matlab-Softwarepaket [Car09a].

Abschließend sei angemerkt, dass wir folgende, leicht andere Formulierung des ROF-Modells betrachten. Wir minimieren das Funktional


$$E(v) := \frac{\alpha}{2} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \int_{\Omega} f v \, dx$$

unter allen $v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$. Für $f = \alpha g$ und alle $v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ gilt dann $I(v) = E(v) - \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} + \frac{\alpha}{2} \|g\|_{L^2(\Omega)}^2$. Der Zusammenhang mit dem ROF-Modell ist, aufgrund der Konstanz des Terms $\frac{\alpha}{2} \|g\|_{L^2(\Omega)}^2$, folglich, dass die Funktionale E und I die gleichen Minimierer in $\{v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega) \mid \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} = 0\}$ besitzen.

Die Struktur dieser Arbeit ist wie folgt. Nachdem in Kapitel 2 zunächst die Notationen eingeführt und die theoretischen Grundlagen aus der Optimierung und zu den Funktionen beschränkter Variation zusammengetragen wurden, wird in Kapitel 3 bewiesen, dass für unsere Formulierung des ROF-Modells ein eindeutiger Minimierer existiert. Anschließend folgt in Kapitel 4 die nichtkonforme Formulierung und Diskretisierung des Minimierungsproblems. Mithilfe der Sattelpunktsformulierung des diskreten Problems werden äquivalente Charakterisierungen, Existenz und Eindeutigkeit für den diskreten Minimierer bewiesen. Außerdem werden die zu untersuchenden Konvergenzraten, der Verfeinerungsindikator und die garantierte untere Energieschranke aufgeführt. In Kapitel 5 wird die primale-duale Iteration formuliert und bewiesen, dass diese gegen den diskreten Minimierer konvergiert. Es folgen in Kapitel 6 Hinweise zur Benutzung des Programms und Details zur Implementation des Algorithmus und schließlich in Kapitel 8 die Darstellung der Experimente und deren Auswertung in Kapitel 9.



Abbildung 1.1: Originalbild¹(a) und Originalbild mit additiven weißen gaußschen Rauschen (b) mit einem Signal-Rausch-Verhältnis (eng. signal-to-noise ratio, SNR) von 10, jeweils mit nachträglich hinzugefügten graduellen Übergang zu schwarzen Rand, um Nullranddaten zu garantieren. Außerdem fünf Ergebnisse (c)-(g) des adaptiven Algorithmus mit verschiedenen Werten von α .

¹  <https://homepages.cae.wisc.edu/~ece533/images/cameraman.tif>

Experimente länger rechnen und vielleicht 6 (bzw so vielen wie möglich, sodass die Figure UND Fußnote auf eine Seite können und diese ausfüllen) Wahlen für alpha mit einem ernsthaften Versuch, ein gut aussehendes entraushtes Bild zu bekommen. Formatierung des Figure und die Captions hier überarbeiten und überlegen, wie die Bildquelle sinnvoll zitiert werden kann (mglw. als Fußnote).

2 Theoretische Grundlagen

2.1 Vorausgesetztes Wissen

In dieser Arbeit werden Kenntnisse zu Banach- und Hilberträumen sowie zu Lebesgue- und Sobolev-Räumen vorausgesetzt. Dazu gehören insbesondere grundlegende Einbettungssätze, die Dualraumtheorie auf diesen Räumen, der Rieszsche Darstellungssatz und Aussagen zur schwachen Konvergenz.

Grundlegende Aussagen zu Banach- und Hilberträumen können beispielsweise in [Zei86] und alles Weitere eben genannte in [Zei90a] und [Zei90b] nachgeschlagen werden. Dabei eignet sich der Index von [Zei90b] hervorragend zum schnellen Auffinden von Begriffen in allen eben aufgeführten Referenzen.

Falls in den Räumen noch weitere Begriffe benötigt werden, dann oben ergänzen. Zeidler II B kann mit Steuerung+F und Appendix eigentlich alles finden in den Zeidler Werken, wenn nötig. Mit Suche findet man da alles, auch Young sehr Allgemein, CSU (dort nur Schwarzsche Ungleichung) usw.

2.2 Notation

Wir wählen für die natürlichen Zahlen die Konvention $\mathbb{N} = \{1, 2, 3, \dots\}$ und $\mathbb{N}_0 = \mathbb{N} \cup \{0\}$. Die Menge der positiven reellen Zahlen notieren wir mit \mathbb{R}_+ .

Um auszudrücken, dass eine Menge A Teilmenge einer Menge B ist, schreiben wir $A \subseteq B$. Ist A sogar eine echte Teilmenge von B , so schreiben wir $A \subset B$.

Sollte die Dimension eines endlichdimensionalen Vektorraums V nicht explizit bestimmt sein, so bezeichnen wir diese in der Regel mit $d \in \mathbb{N}$.

Für das euklidische Skalarprodukt zweier Vektoren $v, w \in \mathbb{R}^d$ schreiben wir $v \cdot w$.

Für den Rest dieses Abschnitts seien $k, m \in \mathbb{N}$, $p \in [1, \infty]$ und U eine offene Teilmenge von \mathbb{R}^d .

Mit der Menge $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ bezeichnen wir stets ein polygonal berandetes Lipschitz-Gebiet. Den Rand von Ω notieren wir dabei mit $\partial\Omega$.

Weiterhin nutzen wir die Notation \mathcal{T} für eine reguläre Triangulierung von Ω im Sinne von Philippe Ciarlet in eine Menge von abgeschlossenen Dreiecken (cf. [Car09b, Kapitel 1.3.1]). Die Menge der stückweisen konstanten Funktionen auf der Triangulierung \mathcal{T} mit Werten in \mathbb{R}^m notieren wir dann mit $\mathbb{P}_0(\mathcal{T}, \mathbb{R}^m)$ und die Menge der stückweisen affinen Funktionen auf \mathcal{T} mit Werten in \mathbb{R}^m mit $\mathbb{P}_1(\mathcal{T}, \mathbb{R}^m)$. Für ein Dreieck $T \in \mathcal{T}$ sei der Mittelpunkt $\text{mid}(T)$ und die längste Seitenlänge h_T . Damit können wir die stückweise konstante Funktion $h_{\mathcal{T}} \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T})$ für alle $T \in \mathcal{T}$ durch $h_{\mathcal{T}}|_T := h_T$ definieren. Die Menge der Knoten der Triangulierung sei \mathcal{N} , wobei die Menge der inneren Knoten mit $\mathcal{N}(\Omega)$, die Menge der Randknoten mit $\mathcal{N}(\partial\Omega)$ und die Menge der Knoten eines Dreiecks $T \in \mathcal{T}$ mit $\mathcal{N}(T)$ bezeichnet werde. Für die Kanten der Triangulierung seien die Mengen \mathcal{F} , $\mathcal{F}(\Omega)$, $\mathcal{F}(\partial\Omega)$ und $\mathcal{F}(T)$ analog definiert. Der Normaleneinheitsvektor auf dem Rand eines Dreiecks $T \in \mathcal{T}$ sei ν_T und der Normaleneinheitsvektor auf einer Kante $F \in \mathcal{F}$ sei ν_F . Für eine Innenkante $F \in \mathcal{F}(\Omega)$ bezeichnen wir dann die beiden Dreiecke, die F als gemeinsame Kanten haben, so mit T_+ und T_- , dass ν_{T_+} und ν_F gleichorientiert sind, also $\nu_{T_+} \cdot \nu_F = 1$. Damit können wir den Sprung entlang einer Innenkante $F \in \mathcal{F}(\Omega)$ definieren als $[\cdot]_F := \cdot|_{T_+} - \cdot|_{T_-}$. Für eine Randkante $F \in \mathcal{F}(\partial\Omega)$ definieren wir $[\cdot]_F := \cdot|_F$.

nnötig, raus-
nehmen und
ochmal sinnvoll
bearbeiten

2.3 Benötigte Begriffe der Variationsrechnung in Banachräumen

Mit $|\cdot|$ bezeichnen wir, je nach Argument, die euklidische Norm eines Vektors $v \in \mathbb{R}^m$, den Inhalt eines Dreiecks $T \in \mathcal{T}$ oder die Länge einer Kante $F \in \mathcal{F}$.

Ist V ein normierter Vektorraum, so bezeichnen wir die entsprechende Norm mit $\|\cdot\|_V$. Falls V sogar ein Prähilbertraum ist, bezeichnen wir das Skalarprodukt, welches $\|\cdot\|_V$ induziert, mit $(\cdot, \cdot)_V$.

Weiterhin benutzen wir die übliche Notation für Lebesgue-Räume $L^p(U; \mathbb{R}^m)$ und die Sobolev-Räume $W^{k,p}(U, \mathbb{R}^m)$ und $H^k(U; \mathbb{R}^m) := W^{k,2}(U; \mathbb{R}^m)$.

Betrachten wir einen Funktionenraum mit Werten in \mathbb{R} , so verzichten wir auf \mathbb{R} beim Schreiben des Funktionenraums. Zum Beispiel notieren wir $L^p(U) := L^p(U; \mathbb{R})$.

Hier noch Sachen ergänzen die doch nochmal vorkommen bzw. nochmal durchgehen, ob alle hier aufgeführten Sachen tatsächlich vorkommen. Sicherghen, dass Sobolev und Lebesgue-Funktionen in dieser Arbeit wirklich ausschließlich nach \mathbb{R} gehen

nochmal nachgucken, ob das mit U so in Zeidler hin- kommt

2.3 Benötigte Begriffe der Variationsrechnung in Banachräumen

im Zeidler lokal konvex Raum. Das irgendwie noch ausdrücken und die Aussage, dass B-spaces lokal konvex sind, einmal rechtzeitig erwähnen.

Die folgenden Aussagen basieren auf [Zei85, S. 189-192]. Wir betrachten einen Banachraum X , eine Teilmenge $V \subseteq X$ und ein Funktional $F : V \rightarrow \mathbb{R}$. Sei u ein innerer Punkt von V . Außerdem definieren wir für $h \in X$ die Funktion $\varphi_h : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ durch $\varphi_h(t) := F(u + th)$ für alle $t \in \mathbb{R}$.

Definition 2.1 (n -te Variation). Die n -te Variation von F an der Stelle u in Richtung $h \in X$ ist

$$\delta^n F(u; h) := \varphi_h^{(n)}(0) = \left. \frac{d^n F(u + th)}{dt^n} \right|_{t=0},$$

falls $\varphi_h^{(n)}(0)$ existiert. Wir schreiben δ für δ^1 .

Definition 2.2 (Gâteaux- und Fréchet-Differential). F heißt Gâteaux-differenzierbar an der Stelle u , falls ein Funktional $F'(u) \in X^*$ existiert mit

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{F(u + th) - F(u)}{t} = \langle F'(u), h \rangle \quad \text{für alle } h \in X.$$

$F'(u)$ heißt dann Gâteaux-Differential von F an der Stelle u .

F heißt Fréchet-differenzierbar an der Stelle u , falls ein Funktional $F'(u) \in X^*$ existiert, sodass

$$\lim_{\|h\|_X \rightarrow 0} \frac{|F(u + th) - F(u) - \langle F'(u), h \rangle|}{\|h\|_X} = 0.$$

$F'(u)$ heißt dann Fréchet-Differential von F an der Stelle u . Das Fréchet-Differential von F an der Stelle u in Richtung $h \in X$ ist definiert durch $dF(u; h) := \langle F'(u), h \rangle$.

Die wichtigsten Eigenschaften sind noch einmal in folgender Bemerkung zusammengefasst.

Bemerkung 2.3. • Existiert das Fréchet-Differential $F'(u)$ von F an der Stelle u , so ist $F'(u)$ auch das Gâteaux-Differential von F an der Stelle u und es gilt

$$\delta F(u; h) = dF(u; h) = \langle F'(u), h \rangle \quad \text{für alle } h \in X.$$

Damit können wir eine wichtige Aussage der Variationsrechnung formulieren, basierend auf [Zei85, S. 193ff., Theorem 40.A, Theorem 40.B].

Theorem 2.4 (Notwendige Optimalitätsbedingung erster Ordnung). *Sei $u \in \text{int}(V)$ lokaler Minimierer von F , das heißt es existiere eine Umgebung*

Definiere Umgebung so wie in Zeidler 'neighborhood', [Zei86, S. 751, (5)] (also es gibt eine offene Menge in der Umgebung, die den Punkt enthält

U von u , so dass $F(v) \geq F(u)$ für alle $v \in U$. Dann gilt für alle $h \in X$, dass $\delta F(u; h) = 0$, falls diese Variation für alle $h \in X$ existiert, beziehungsweise $F'(u) = 0$, falls $F'(u)$ als Gâteaux- oder Fréchet-Differential existiert.

2.4 Subdifferential

In diesem Abschnitt trage ich die in dieser Arbeit benötigten Eigenschaften des Subdifferentials eines Funktional $F : X \rightarrow [-\infty, \infty]$ auf einem Banachraum $(X, \|\cdot\|_X)$ und die dafür benötigten Begriffe zusammen.

Zunächst eine grundlegende Definition.

Definition 2.5 ([Zei85, S. 245, Definition 42.1]). Sei X ein Vektorraum, $M \subseteq X$ und $F : M \rightarrow \mathbb{R}$.

Dann heißt die Menge M konvex, wenn für alle $u, v \in M$ und alle $t \in [0, 1]$ gilt $(1 - t)u + tv \in M$.

Ist M konvex, so heißt F konvex, falls für alle $u, v \in M$ und alle $t \in [0, 1]$ gilt $F((1 - t)u + tv) \leq (1 - t)F(u) + tF(v)$.

In [Zei85] werden einige der folgenden Aussagen auf reellen lokal konvexen Räumen X formuliert. Da nach [Zei86, S. 781, (43)] alle Banachräume (in [Zei86] und [Zei85] genannt „B-spaces“, [Zei86, S. 786]) lokal konvex sind und in dieser Arbeit die Aussagen nur auf Banachräumen benötigt werden, beschränke ich die folgenden Aussagen, falls nicht anders spezifiziert, wie folgt. Sei $(X, \|\cdot\|_X)$ ein reeller Banachraum und $F : X \rightarrow [-\infty, \infty]$ ein Funktional auf X .

Definition 2.6 (Subdifferential, [Zei85, S. 385, Definition 47.8]). Für $u \in X$ mit $F(u) \neq \pm\infty$ heißt

$$\partial F(u) := \{u^* \in X^* \mid \forall v \in X \quad F(v) \geq F(u) + \langle u^*, v - u \rangle\} \quad (2.1)$$

Subdifferential von F an der Stelle u . Für $F(u) = \pm\infty$ definiere $\partial F(u) := \emptyset$.

Ein Element $u^* \in \partial F(u)$ heißt Subgradient von F an der Stelle u .

Theorem 2.7 ([Zei85, S. 387, Proposition 47.12]). *Falls $F : X \rightarrow (-\infty, \infty]$ mit $F \not\equiv \infty$, gilt $F(u) = \inf_{v \in X} F(v)$ genau dann, wenn $0 \in \partial F(u)$.*

Theorem 2.8 ([Zei85, S. 387, Proposition 47.13]). *Falls F konvex ist und Gâteaux-differenzierbar (in [Zei86] und [Zei85] genannt „G-differentiable“, [Zei86, S. 135f.]) an der Stelle $u \in X$ mit Gâteaux-Differential $F'(u)$, gilt $\partial F(u) = \{F'(u)\}$.*

*TODO checke Notation und Definition mit der Gateaux/Frechet-differenzierbarkeit, für die ich mich entschieden habe (d.h. meint Zeidler das gleiche
Bemerge, die Prop liefert noch wann das umgekehrte gilt, aber nur aufschreiben, wenn das mal benötigt wird in dieser Arbeit
nutze vielleicht Zeidler I als Quelle für die Differentiale und vielleicht auch Notation?*

Das folgende Theorem folgt aus [Zei85, S. 389, Theorem 47.B] unter Beachtung der Tatsache, dass die Addition von Funktionalen $F_1, F_2, \dots, F_n : X \rightarrow (-\infty, \infty]$ und die Addition von Menge in X^* kommutieren.

Theorem 2.9. Seien für $n \geq 2$ die Funktionale $F_1, F_2, \dots, F_n : X \rightarrow (-\infty, \infty]$ konvex und es existiere ein $u_0 \in X$ und ein $j \in \{1, 2, \dots, n\}$ mit $F_k(u_0) < \infty$ für alle $k \in \{1, 2, \dots, n\}$, sodass für alle $k \in \{1, 2, \dots, n\} \setminus \{j\}$ das Funktional F_k stetig an der Stelle u_0 ist.

Dann gilt

$$\partial(F_1 + F_2 + \dots + F_n)(u) = \partial F_1(u) + \partial F_2(u) + \dots + \partial F_n(u) \quad \text{für alle } u \in X.$$

Theorem 2.10 ([Zei85, S. 396f., Definition 47.15, Theorem 47.F]). Sei $F : X \rightarrow (-\infty, \infty]$ konvex und unterhalbstetig mit $F \not\equiv \infty$.

Dann ist $\partial F(\cdot)$ monoton, das heißt

$$\langle u^* - v^*, u - v \rangle \geq 0 \quad \text{für alle } u, v \in X, u^* \in \partial F(u), v^* \in \partial F(v).$$

2.5 Funktionen Beschränkter Variation

Dieser Abschnitt präsentiert die für diese Arbeit benötigten Aussagen über Funktionen beschränkter Variation und basiert auf Kapitel 10 in [ABM14].

Schreibe vlt noch sowas wie ‚Für weitere Aussagen und Details zu BV Funktionen und den maßtheoretischen Grundlagen dafür siehe [EG92, Braides, ABM14]‘

Dabei sei Ω eine offene Teilmenge des \mathbb{R}^n . Der Raum aller \mathbb{R}^n -wertigen Borelmaße wird bezeichnet mit $M(\Omega; \mathbb{R}^n)$ und ist nach Riesz identifizierbar mit dem Dualraum von $C_0(\Omega; \mathbb{R}^n)$ ausgestattet mit der Norm $\|\phi\|_\infty := (\sum_{j=1}^n \sup_{x \in \Omega} |\phi_j(x)|^2)^{1/2}$ für $\phi \in C_0(\Omega; \mathbb{R}^n)$.

Die folgende Definition basiert auf [ABM14, S. 393 f.].

Wenn einmal gesagt wurde worauf diese Section basiert, sind dann noch Zitate wie dieses notwendig? Ich würde einfach nur noch zitieren, wenn eine Aussage mal aus einer anderen Quelle kommt.

Definition 2.11 (Funktionen beschränkter Variation). Eine Funktion $u \in L^1(\Omega)$ ist von beschränkter Variation, wenn ihre distributionelle Ableitung Du ein Element in $M(\Omega; \mathbb{R}^n)$ definiert. Das ist äquivalent zu der Bedingung

$$|u|_{\text{BV}(\Omega)} := \sup_{\substack{\phi \in C_c^1(\Omega; \mathbb{R}^n) \\ \|\phi\|_{L^\infty(\Omega)} \leq 1}} \int_{\Omega} u \operatorname{div}(\phi) \, dx < \infty. \quad (2.2)$$

Durch $|\cdot|_{\text{BV}(\Omega)}$ ist eine Seminorm auf $\text{BV}(\Omega)$ gegeben.

Der Raum aller Funktionen beschränkter Variation $\text{BV}(\Omega)$ ist ausgestattet mit der Norm

$$\|u\|_{\text{BV}(\Omega)} := \|u\|_{L^1(\Omega)} + |u|_{\text{BV}(\Omega)}$$

für $u \in \text{BV}(\Omega)$.

Nach [ABM14, S. 395, Theorem 10.1.1.] ist $(\text{BV}(\Omega), \|\cdot\|_{\text{BV}(\Omega)})$ ein Banachraum.

Bemerkung 2.12. Es gilt $W^{1,1}(\Omega) \subset \text{BV}(\Omega)$ und $\|u\|_{\text{BV}(\Omega)} = \|u\|_{W^{1,1}(\Omega)}$ für alle $u \in W^{1,1}(\Omega)$. ([ABM14, S. 394])

Definition 2.13. Sei $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset \text{BV}(\Omega)$ und sei $u \in \text{BV}(\Omega)$ mit $u_n \rightarrow u$ in $L^1(\Omega)$ für $n \rightarrow \infty$.

- (i) Die Folge $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ konvergiert strikt gegen u , wenn $|u_n|_{\text{BV}(\Omega)} \rightarrow |u|_{\text{BV}(\Omega)}$ für $n \rightarrow \infty$ (unter Beachtung von [ABM14, Remark 10.1.1]).
- (ii) Die Folge $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ konvergiert schwach gegen u , wenn Du_n in $M(\Omega; \mathbb{R}^n)$ schwach gegen Du konvergiert.

Theorem 2.14 (Schwache Unterhalbstetigkeit, Prop. 10.1.1). *Sei $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Folge in $BV(\Omega)$ mit $\sup_{n \in \mathbb{N}} |u_n|_{BV(\Omega)} < \infty$ und $u \in L^1(\Omega)$ mit $u_n \rightarrow u$ in $L^1(\Omega)$ für $n \rightarrow \infty$.*

Dann gilt $u \in BV(\Omega)$ und $|u|_{BV(\Omega)} \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} |u_n|_{BV(\Omega)}$. Außerdem konvergiert u_n schwach gegen u in $BV(\Omega)$.

Mit Blick auf die folgenden Kapitel, sei $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ nun ein polygonal berandetes Lipschitz-Gebiet.

Nochmal nachfragen: das heißt tatsächlich offen, beschränkt mit Lipschitz Rand, korrekt?

Nochmal nachfragen: $\sup u_k < \infty \Leftrightarrow u_k$ bounded, korrekt? Ich übersehe da nichts, oder? Falls doch, alle Theoreme nochmal nachschlagen und sichergehen, dass sie richtig zitiert sind.

Die BV Aussagen aus den nächsten Kapitel wieder hierher holen, soweit sinnvoll. Vielleicht auch nur die Spuroperator Aussage. Kann kopiert werden aus delTexts.tex.

Theorem 2.15 ([EG92, S. 176, Theorem 4]). *Sei $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset BV(\Omega)$ eine beschränkte Folge. Dann existiert eine Teilfolge $(u_{n_k})_{k \in \mathbb{N}}$ von $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ und ein $u \in BV(\Omega)$, sodass $u_{n_k} \rightarrow u$ in $L^1(\Omega)$ für $k \rightarrow \infty$.*

Das kann vielleicht auch noch im kontinuierlichen Existenzbeweis eingebracht werden und den etwas vereinfachen/verkürzen. Prüf das Zukunfts-Ich

Theorem 2.16. *Sei $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset BV(\Omega)$ eine beschränkte Folge. Dann existiert eine Teilfolge $(u_{n_k})_{k \in \mathbb{N}}$ und ein $u \in BV(\Omega)$, sodass $u_{n_k} \rightarrow u$ in $BV(\Omega)$ für $k \rightarrow \infty$.*

Beweis. Nach Theorem 2.15 besitzt $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Teilfolge $(u_{n_k})_{k \in \mathbb{N}}$, die in $L^1(\Omega)$ gegen ein $u \in BV(\Omega)$ konvergiert. Diese Folge ist nach Voraussetzung ebenfalls beschränkt in $BV(\Omega)$, woraus nach Definition der Norm auf $BV(\Omega)$ insbesondere folgt, dass $\sup_{k \in \mathbb{N}} |u_{n_k}|_{BV(\Omega)} < \infty$.

Insgesamt liefert Theorem 2.14 dann die schwache Konvergenz von $(u_{n_k})_{k \in \mathbb{N}}$ in $BV(\Omega)$ gegen $u \in BV(\Omega)$. □

3 Das kontinuierliche Problem

3.1 Formulierung

Sei nun $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ ein offenes, polygonal berandetes Lipschitz-Gebiet. Wir betrachten für ein gegebenes $\alpha \in \mathbb{R}^+$ und eine Funktion $f \in L^2(\Omega)$ das folgende Minimierungsproblem.

Problem 3.1. Finde $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$, sodass u das Funktional

$$E(v) := \frac{\alpha}{2} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \int_{\Omega} f v \, dx \quad (3.1)$$

unter allen $v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ minimiert.

Nach [ABM14, S. 400, Theorem 10.2.1] existiert ein linearer Operator $T : \text{BV}(\Omega) \rightarrow L^1(\partial\Omega)$ mit $T(u) = u|_{\partial\Omega}$ für alle $u \in \text{BV}(\Omega) \cap C(\bar{\Omega})$. Somit ist der Term $\|v\|_{L^1(\partial\Omega)}$ wohldefiniert.

Bemerkung 3.2. Nach [ABM14, S. 399, Theorem 10.1.3] ist

noch fragen, was 1-regular nochmal heißt und ob das hier glatt geht (tut es sehr wahrscheinlich)

die Einbettung $\text{BV}(\Omega) \hookrightarrow L^p(\Omega)$ stetig für $1 \leq p \leq n/(n-1)$. Damit ist $\text{BV}(\Omega)$ für $n = 2$ Teilmenge von $L^2(\Omega)$ und die Lösung von Problem 3.1 kann in $\text{BV}(\Omega)$ gesucht werden. Für beliebige $n \in \mathbb{N}$, die wir in diesem Abschnitt betrachten, ist dies im Allgemeinen nicht gültig.

3.2 Existenz und Eindeutigkeit von Minimierern

Zunächst zeigen wir, dass Problem 3.1 eine Lösung besitzt. Dafür benötigen wir die folgenden Ungleichungen.

Lemma 3.3 (Cauchy-Schwarzsche Ungleichung). *Sei V ein reeller oder komplexer Vektorraum mit Skalarprodukt $(\cdot, \cdot)_V$. Dann gilt für alle $x, y \in V$*

$$|(x, y)_V|^2 \leq (x, x)_V (y, y)_V.$$

Gleichheit gilt genau dann, wenn x und y linear unabhängig sind.

Lemma 3.4 (Youngsche Ungleichung). *Seien $a, b \in \mathbb{R}$ und $\varepsilon > 0$ beliebig. Dann gilt*

$$ab \leq \frac{1}{\varepsilon} a^2 + \frac{\varepsilon}{4} b^2.$$

Lemma 3.5 (Höldersche Ungleichung). *Seien $p, q \in [1, \infty]$ mit $1/p + 1/q = 1$, $f \in L^p(\Omega)$ und $g \in L^q(\Omega)$. Dann gilt $fg \in L^1(\Omega)$ mit*

$$\|fg\|_{L^1(\Omega)} \leq \|f\|_{L^p(\Omega)} \|g\|_{L^q(\Omega)}.$$

Q alle drei zitieren mit irgendeiner Quelle mit der passenden Formulierung oder ist das zu basic

In Grundlagen einmal darüber reden, wie für fast alle hier zu verstehen ist? Es gibt verschiedene Konventionen und hier ist natürlich gemeint für alle x bis auf die aus Nullmengen

Außerdem wird im Beweis folgende Aussage benötigt, die direkt aus [EG92, S. 183, Theorem 1] folgt, da $0 \in \text{BV}(\mathbb{R}^n \setminus \Omega)$, $|0|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n \setminus \Omega)} = 0$ und $0|_{\partial\Omega} = 0$.

Q vielleicht den Trace Operator T immer mitnehmen?

Lemma 3.6. Sei $v \in \text{BV}(\Omega)$. Definiere, für alle $x \in \mathbb{R}^n$,

$$\tilde{v}(x) := \begin{cases} v(x), & \text{falls } x \in \Omega, \\ 0, & \text{falls } x \in \mathbb{R}^n \setminus \Omega. \end{cases}$$

Dann gilt $\tilde{v} \in \text{BV}(\mathbb{R}^n)$ und $|\tilde{v}|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)} = |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)}$.

Theorem 3.7 (Existenz einer Lösung). Problem 3.1 besitzt eine Lösung $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$.

Beweis. Für diesen Beweis folgen wir der direkte Methode der Variationsrechnung (cf. cite Dracoragna). Für alle $v \in L^2(\Omega) \subset L^1(\Omega)$ gilt mit der Hölderschen Ungleichung

Q wo und wie einmal erwähnen, dass die L^p Räume geschachtelt sind da Ω bdd ist? In Grundlagenkapitel 'Da bdd gilt hier immer die Inklusion ..' vielleicht einmal allgemein, dann noch mit Zitierung.

(Lemma 3.5) für $p = q = 2$, dass

$$\|v\|_{L^1} = \|1 \cdot v\|_{L^1(\Omega)} \leq \|1\|_{L^2(\Omega)} \|v\|_{L^2(\Omega)} = \sqrt{|\Omega|} \|v\|_{L^2(\Omega)}. \quad (3.2)$$

Dann folgt für das Funktional E in (3.1) für alle $v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ durch die Cauchy-Schwarzsche Ungleichung (Lemma 3.3), die Youngsche Ungleichung (3.4) und Gleichung (3.2), dass

$$\begin{aligned} E(v) &= \frac{\alpha}{2} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \int_{\Omega} f v \, dx \\ &\geq \frac{\alpha}{2} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \|f\|_{L^2(\Omega)} \|v\|_{L^2(\Omega)} \\ &\geq \frac{\alpha}{2} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \frac{1}{\alpha} \|f\|_{L^2(\Omega)}^2 - \frac{\alpha}{4} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ &\geq \frac{\alpha}{4} \|v\|_{L^2(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \frac{1}{\alpha} \|f\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ &\geq \frac{\alpha}{4|\Omega|} \|v\|_{L^1(\Omega)}^2 + |v|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v\|_{L^1(\partial\Omega)} - \frac{1}{\alpha} \|f\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ &\geq -\frac{1}{\alpha} \|f\|_{L^2(\Omega)}^2. \end{aligned} \quad (3.3)$$

Somit ist E nach unten beschränkt, was die Existenz einer infimierenden Folge $(u_n)_{n \in \mathbb{N}} \subset \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ von E impliziert, d.h. $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ erfüllt $\lim_{n \rightarrow \infty} E(u_n) = \inf_{v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)} E(v)$.

Ungleichung (3.3) impliziert außerdem, dass $E(u_n) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$, falls $|u_n|_{\text{BV}(\Omega)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$ oder $\|u_n\|_{L^1(\Omega)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$, also insgesamt, falls $\|u_n\|_{\text{BV}(\Omega)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty$.

Deshalb muss die Folge $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ beschränkt in $\text{BV}(\Omega)$ sein.

Nun garantiert Theorem 2.16 die Existenz einer schwach konvergenten Teilfolge $(u_{n_k})_{k \in \mathbb{N}}$ von $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ mit schwachem Grenzwert $u \in \text{BV}(\Omega)$. Ohne Beschränkung der Allgemeinheit ist $(u_{n_k})_{k \in \mathbb{N}} = (u_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Schwache Konvergenz von $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ in $\text{BV}(\Omega)$ gegen u bedeutet nach Definition insbesondere, dass $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ stark und damit auch schwach in $L^1(\Omega)$ gegen u konvergiert.

Weiterhin folgt aus (3.3), dass $E(v) \rightarrow \infty$ für $\|v\|_{L^2(\Omega)} \rightarrow \infty$. Somit muss $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ auch beschränkt sein bezüglich der Norm $\|\cdot\|_{L^2(\Omega)}$ und besitzt deshalb, wegen der Reflexivität von $L^2(\Omega)$, eine Teilfolge (ohne Beschränkung der Allgemeinheit weiterhin bezeichnet mit $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$), die in $L^2(\Omega)$ schwach gegen einen Grenzwert $\tilde{u} \in L^2(\Omega)$ konvergiert. Somit gilt für alle $w \in L^2(\Omega) \cong L^2(\Omega)^*$ und, da $L^\infty(\Omega) \subset L^2(\Omega)$, insbesondere auch für alle $w \in L^\infty(\Omega) \cong L^1(\Omega)^*$, dass $\int_\Omega u_n w \, dx \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \int_\Omega \tilde{u} w \, dx$. Damit konvergiert $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ also auch schwach in $L^1(\Omega)$ gegen $\tilde{u} \in L^2(\Omega) \subset L^1(\Omega)$.

Da schwache Grenzwerte eindeutig bestimmt sind, gilt insgesamt $u = \tilde{u} \in L^2(\Omega)$, das heißt $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$.

Nun definieren wir, für alle $n \in \mathbb{N}$ und für alle $x \in \mathbb{R}^n$,

$$\tilde{u}_n(x) := \begin{cases} u_n(x), & \text{falls } x \in \Omega, \\ 0, & \text{falls } x \in \mathbb{R}^n \setminus \Omega \end{cases}$$

und

$$\tilde{u}(x) := \begin{cases} u(x), & \text{falls } x \in \Omega, \\ 0, & \text{falls } x \in \mathbb{R}^n \setminus \Omega. \end{cases}$$

Dann gilt nach Lemma 3.6 sowohl $\tilde{u} \in \text{BV}(\mathbb{R}^n)$ und $|\tilde{u}|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)} = |u|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u\|_{L^1(\partial\Omega)}$ als auch $\tilde{u}_n \in \text{BV}(\mathbb{R}^n)$ und $|\tilde{u}_n|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)} = |u_n|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u_n\|_{L^1(\partial\Omega)}$ für alle $n \in \mathbb{N}$. Da $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ infimierende Folge von E ist, muss aufgrund der Form von E die Folge $(|\tilde{u}_n|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)})_{n \in \mathbb{N}} = (|u_n|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u_n\|_{L^1(\partial\Omega)})_{n \in \mathbb{N}}$ beschränkt sein. Außerdem gilt $\tilde{u}_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \tilde{u}$ in $L^1(\mathbb{R}^n)$, da aus der Definition von \tilde{u} und \tilde{u}_n für alle $n \in \mathbb{N}$ und der bereits bekannten Eigenschaft $u_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} u$ folgt

$$\begin{aligned} \|\tilde{u}_n - \tilde{u}\|_{L^1(\mathbb{R}^n)} &= \int_{\mathbb{R}^n} |\tilde{u}_n - \tilde{u}| \, dx \\ &= \int_\Omega |u_n - u| \, dx \\ &= \|u_n - u\|_{L^1(\Omega)} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0. \end{aligned}$$

Insgesamt ist also $(\tilde{u}_n)_{n \in \mathbb{N}}$ eine Folge in $\text{BV}(\mathbb{R}^n)$, die in $L^1(\mathbb{R}^n)$ gegen $\tilde{u} \in \text{BV}(\mathbb{R}^n) \subset L^1(\mathbb{R}^n)$ konvergiert und erfüllt, dass $(|\tilde{u}_n|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)})_{n \in \mathbb{N}}$ beschränkt ist. Somit folgt mit Theorem 2.14

$$\begin{aligned} |u|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u\|_{L^1(\partial\Omega)} &= |\tilde{u}|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)} \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} |\tilde{u}_n|_{\text{BV}(\mathbb{R}^n)} \\ &= \liminf_{n \rightarrow \infty} (|u_n|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u_n\|_{L^1(\partial\Omega)}). \end{aligned} \tag{3.4}$$

Die Funktionen $\|\cdot\|_{L^2(\Omega)}^2$ und $-\int_\Omega f \cdot \, dx$ sind auf $L^2(\Omega)$ stetig und konvex, was impliziert, dass sie schwach unterhalbstetig auf $L^2(\Omega)$ sind. Da wir bereits wissen, dass $u_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} u$ in $L^2(\Omega)$, folgt daraus

$$\frac{\alpha}{2} \|u\|_{L^2(\Omega)}^2 - \int_\Omega f u \, dx \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{\alpha}{2} \|u_n\|_{L^2(\Omega)}^2 - \int_\Omega f u_n \, dx \right).$$

Damit und mit Gleichung (3.4) gilt insgesamt

$$\inf_{v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)} E(v) \leq E(u) \leq \liminf_{n \rightarrow \infty} E(u_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} E(u_n) = \inf_{v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)} E(v),$$

d.h. $\min_{v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)} E(v) = E(u)$. □

3 Das kontinuierliche Problem

Theorem 3.8 (Stabilität und Eindeutigkeit). Seien $u_1, u_2 \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ die Minimierer des Problems 3.1 mit $f_1, f_2 \in L^2(\Omega)$ anstelle von f .

Dann gilt

$$\|u_1 - u_2\|_{L^2(\Omega)} \leq \frac{1}{\alpha} \|f_1 - f_2\|_{L^2(\Omega)}.$$

Beweis. Definiere die konvexen Funktionale $F : \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ und $G_\ell : \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$, $\ell = 1, 2$, durch

$$F(u) := |u|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u\|_{L^1(\partial\Omega)}, \quad G_\ell(u) := \frac{\alpha}{2} \|u\|_{L^2(\Omega)}^2 - \int_{\Omega} f_\ell u \, dx.$$

Bezeichne $E_\ell := F + G_\ell$.

G_ℓ ist Fréchet-differenzierbar

TODO nachrechnen, Gateaux ist klar, aber auch Frechet? EDIT: nachgerechnet, es funktioniert nach WIKI Def.

Außerdem: Im Grundlagen Kapitel noch einführen, was hier in dieser Arbeit mit Gateaux, Frechet etc gemeint ist? (ist ja von Autor zu Autor anders (cf Wiki)) und insbesondere irgendwo einmal alle Notationen einführen, was ist welche Ableitung

und die Fréchet-Ableitung $G'_\ell(u) : L^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ von G_ℓ an der Stelle $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ ist für alle $v \in L^2(\Omega)$ gegeben durch

$$dG_\ell(u; v) = \alpha(u, v)_{L^2(\Omega)} - \int_{\Omega} f_\ell v \, dx = (\alpha u - f_\ell, v)_{L^2(\Omega)}.$$

Das Funktional F ist konvex und stetig, also insbesondere unterhalbstetig, deshalb ist nach Theorem 2.10 das Subdifferential ∂F von F monoton, das heißt für alle $\mu_\ell \in \partial F(u_\ell)$, $\ell = 1, 2$, gilt

$$(\mu_1 - \mu_2, u_1 - u_2)_{L^2(\Omega)} \geq 0. \quad (3.5)$$

TODO eigentlich auch mal über Dualraumtheorie reden, insbesondere für L^p Räume und wie die Sachen identifiziert werden können nach Riesz?

Für $\ell = 1, 2$ wird E_ℓ von u_ℓ minimiert und G_ℓ ist stetig. Nach Theorem 2.7 und Theorem 2.9 gilt deshalb $0 \in \partial E_\ell(u_\ell) = \partial F(u_\ell) + \partial G_\ell(u_\ell) = \partial F(u_\ell) + \{G'_\ell(u_\ell)\}$ und es folgt $-G'_\ell(u_\ell) \in \partial F(u_\ell)$. Daraus folgt zusammen mit (3.5)

$$(-(\alpha u_1 - f_1) + (\alpha u_2 - f_2), u_1 - u_2)_{L^2(\Omega)} \geq 0.$$

Umformen und Anwenden der Cauchy-Schwarzschen Ungleichung impliziert

$$\begin{aligned} \alpha \|u_1 - u_2\|_{L^2(\Omega)}^2 &\leq (f_1 - f_2, u_1 - u_2)_{L^2(\Omega)} \\ &\leq \|f_1 - f_2\|_{L^2(\Omega)} \|u_1 - u_2\|_{L^2(\Omega)}. \end{aligned}$$

Falls $\|u_1 - u_2\|_{L^2(\Omega)} = 0$, gilt der Satz. Ansonsten führt Division durch $\alpha \|u_1 - u_2\|_{L^2(\Omega)} \neq 0$ den Beweis zum Abschluss. □

Theorem 3.9. Sei $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ Lösung von Problem 3.1.

Dann gilt

$$\frac{\alpha}{2} \|u - v\|_{L^2(\Omega)}^2 \leq E(v) - E(u) \quad \text{für alle } v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega).$$

Beweis. Definiere die konvexen Funktionale $F : \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ und $G : \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ durch

$$F(u) := |u|_{\text{BV}(\Omega)} + \|u\|_{L^1(\partial\Omega)}, \quad G(u) := \frac{\alpha}{2} \|u\|_{L^2(\Omega)}^2 - \int_{\Omega} f u \, dx.$$

Es gilt $E = F + G$.

G ist Fréchet-differenzierbar und die Fréchet-Ableitung $G'(u) : L^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{R}$ von G an der Stelle $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ ist für alle $v \in L^2(\Omega)$ gegeben durch

$$dG(u; v) = \alpha(u, v)_{L^2(\Omega)} - \int_{\Omega} f v \, dx = (\alpha u - f, v)_{L^2(\Omega)}.$$

Das impliziert mit wenigen Rechenschritten

$$dG(u; v - u) + \frac{\alpha}{2} \|u - v\|_{L^2(\Omega)}^2 + G(u) = G(v) \quad (3.6)$$

für alle $u, v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$.

Da u Minimierer von E ist, gilt mit Theorem 2.7, Theorem 2.9 und Theorem 2.8, dass

$$0 \in \partial E(u) = \partial F(u) + \{G'(u)\},$$

woraus folgt

$$-G'(u) \in \partial F(u),$$

was nach Definition 2.6 äquivalent ist zu

$$-dG(u; v - u) \leq F(v) - F(u) \quad \text{für alle } v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega).$$

Daraus folgt zusammen mit Gleichung (3.6), dass

$$\frac{\alpha}{2} \|u - v\|_{L^2(\Omega)}^2 + G(u) - G(v) + F(u) = -dG(u; v - u) + F(u) \leq F(v)$$

für alle $v \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$.

Da $E = F + G$, folgt daraus die Aussage. □

4 Das diskrete Problem

4.1 Formulierung

Quote all CR and discretisation stuff right here somewhere (mglw in einer subsection)

bevor wir das diskrete problem von (cref probcont) formulieren, bemerken wir, dass jede CR Funktion in BV ist, was induktiv aus [ABM14, S. 404, Example 10.2.1] folgt unter Nutzung (noch irgendwas Dichte Argument mäßiges für die totale Variation)

$$|v_{\text{CR}}|_{\text{BV}(\Omega)} = \|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} + \sum_{F \in \mathcal{F}(\Omega)} \int_F |[v_{\text{CR}}]_F| \, ds,$$

woraus folgt

$$|v_{\text{CR}}|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v_{\text{CR}}\|_{L^1(\partial\Omega)} = \|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} + \sum_{F \in \mathcal{F}} \int_F |[v_{\text{CR}}]_F| \, ds,$$

Wir betrachten eine nichtkonforme Diskretisierung, da wir die Sprungterme weglassen, wenn wir $|v_{\text{CR}}|_{\text{BV}(\Omega)} + \|v_{\text{CR}}\|_{L^1(\partial\Omega)}$ durch $\|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)}$ ersetzen. Somit erhalten wir:

Above was just WIP, write that properly and cite stuff. Programm gibt Sprungtermsumme aus, z.B. stagnierend bei 11 auf allen Levels, darauf vielleicht noch kurz in der Auswertung eingehen ,man sieht, dass die Sprünge tatsächlich im nonkonformen Problem nicht minimiert werden oder so'

Betrachte für gegebenes $\alpha > 0$ und rechte Seite $f \in L^2(\Omega)$ folgende Diskretisierung von Problem 3.1.

Problem 4.1. Finde $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$, sodass u_{CR} das Funktional

$$E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}}) := \frac{\alpha}{2} \|v_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 + \|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} - \int_{\Omega} f v_{\text{CR}} \, dx \quad (4.1)$$

unter allen $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ minimiert.

4.2 Existenz und eindeutige Lösbarkeit

stimmt das?

Definiere für $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$, $\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \subset L^\infty(\Omega; \mathbb{R}^n)$,

$$K_1(0) := \{\Lambda \in L^\infty(\Omega; \mathbb{R}^n) \mid |\Lambda(\cdot)| \leq 1 \text{ fast überall in } \Omega\},$$

$$I_{K_1(0)}(\Lambda) := \begin{cases} \infty, & \text{falls } \Lambda \notin K_1(0), \\ 0, & \text{falls } \Lambda \in K_1(0) \end{cases}$$

und das Funktional $\mathcal{L}_h : \text{CR}_0^1(\mathcal{T}) \times \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \rightarrow [-\infty, \infty)$ durch

$$\mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda) := \int_{\Omega} \Lambda \cdot \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}} \, dx + \frac{\alpha}{2} \|v_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 - \int_{\Omega} f v_{\text{CR}} \, dx - I_{K_1(0)}(\Lambda). \quad (4.2)$$

stimmt das so

Falls $\Lambda \notin K_1(0)$, gilt $\mathcal{L}(v_{\text{CR}}, \Lambda) = -\infty$. Da außerdem für beliebige $\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0)$ (d.h. $|\Lambda| \leq 1$ fast überall in Ω und außerdem $I_{K_1(0)}(\Lambda) = 0$) mit der CSU gilt, dass

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} \Lambda \cdot \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}} \, dx &\leq \int_{\Omega} |\Lambda \cdot \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}| \, dx \leq \int_{\Omega} |\Lambda| |\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}| \, dx \\ &\leq \int_{\Omega} 1 |\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}| \, dx = \|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)}, \end{aligned}$$

folgt zunächst

$$\sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}(v_{\text{CR}}, \Lambda) = \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0)} \mathcal{L}(v_{\text{CR}}, \Lambda) \leq E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}}).$$

Weiterhin gilt für $\Lambda \in \text{sign}(\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}) \subset \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0)$, dass $E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}}) = \mathcal{L}(v_{\text{CR}}, \Lambda)$ und deshalb $E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}}) \leq \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}(v_{\text{CR}}, \Lambda)$

Somit ist das folgende Sattelpunktsproblem äquivalent zu Problem 4.1.

Problem 4.2. Löse

$$\inf_{v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})} \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda).$$

Theorem 4.3 (Charakterisierung diskreter Lösungen). *Es existiert eine eindeutige Lösung $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ von Problem 4.1.*

Außerdem sind die folgenden drei Aussagen für eine Funktion $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ äquivalent.

(i) Problem 4.1 wird von u_{CR} gelöst.

(ii) Es existiert ein $\bar{\Lambda} \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)$ mit $|\bar{\Lambda}(\cdot)| \leq 1$ fast überall in Ω , sodass

$$\bar{\Lambda}(\cdot) \cdot \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}(\cdot) = |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}(\cdot)| \quad \text{fast überall in } \Omega \quad (4.3)$$

und

$$(\bar{\Lambda}, \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} = (f - \alpha u_{\text{CR}}, v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} \quad \text{für alle } v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T}). \quad (4.4)$$

(iii) Für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ gilt

$$(f - \alpha u_{\text{CR}}, v_{\text{CR}} - u_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} \leq \|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} - \|\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)}. \quad (4.5)$$

Beweis. Mit analogen Abschätzungen wie in Ungleichung (3.3) erhalten wir für das Funktional E_{NC} aus Problem 4.1 für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T}) \subset L^2(\Omega)$ die Abschätzung

$$E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}}) \geq -\frac{1}{\alpha} \|f\|_{L^2(\Omega)}^2.$$

Somit ist E_{NC} nach unten beschränkt und es existiert eine infimierende Folge $(v_k)_{k \in \mathbb{N}} \subset \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ von E_{NC} . Aufgrund der Form von E_{NC} ist diese Folge beschränkt bezüglich der Norm $\|\cdot\|_{L^2(\Omega)}$ und wegen der Reflexivität des abgeschlossenen Unterraums $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ des reflexiven Raums $L^2(\Omega)$ besitzt diese Folge eine schwach konvergente Teilfolge in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ bezüglich der Norm $L^2(\Omega)$, welche auch stark konvergent ist, da $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ endlichdimensional ist. Der Grenzwert dieser Folge liegt aufgrund der Abgeschlossenheit von $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ und minimiert E_{NC} , da E_{NC} stetig ist bezüglich der Konvergenz in $L^2(\Omega)$.

Absatz above: Sachen noch näher begründen? All die benutzten grundlegenden Aussagen noch zusammen suchen und zitieren irgendwo?

Die Lösung $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ ist eindeutig, da das Funktional E_{NC} aus Problem 4.1 strikt konvex ist **der erste Term ist quadratisch, also strikt konvex, der zweite ist konvex und der dritte linear, also ist deren Summe strikt konvex.**

grundlegende Aussagen der Optimierung wie diese noch zitieren? Beweis ist einfach bei dieser, schneller Widerspruchsbeweis

Nachdem wir die Existenz eines eindeutigen Minimierers $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ von Problem 4.1 bewiesen haben, zeigen wir nun die äquivalenten Charakterisierung von u_{CR} .

(i) \Rightarrow (ii). Zunächst sei erwähnt, dass aus der Existenz des Minimierers u_{CR} von Problem 4.1 und der Äquivalenz des Minimierungsproblems 4.1 und des Sattelpunktsproblems 4.2, wobei wir insbesondere bereits gezeigt haben, dass $E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}}) = \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda)$ für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$, folgt, dass $\bar{\Lambda} \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0)$ (denn sonst ist das innere sup nicht erfüllt, da sonst $-I_{K_1(0)}(\bar{\Lambda}) = -\infty$) existiert mit

$$\mathcal{L}_h(u_{\text{CR}}, \bar{\Lambda}) = \inf_{v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})} \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda).$$

Da nach [Roc70, S. 379, Lemma 36.1] gilt, dass

$$\inf_{v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})} \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda) \geq \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \inf_{v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda),$$

folgt insgesamt

$$\inf_{v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})} \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda) = \mathcal{L}_h(u_{\text{CR}}, \bar{\Lambda}) = \sup_{\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)} \inf_{v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})} \mathcal{L}_h(v_{\text{CR}}, \Lambda).$$

Somit ist $(u_{\text{CR}}, \bar{\Lambda}) \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T}) \times (\mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0))$ nach [Roc70, S. 380, Lemma 36.2] Sattelpunkt von \mathcal{L}_h bezüglich der Maximierung über $\mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)$ und der Minimierung über $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$. Das bedeutet nach [Roc70, S. 380] insbesondere, dass u_{CR} Minimierer von $\mathcal{L}_h(\cdot, \bar{\Lambda})$ in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ ist und $\bar{\Lambda}$ Maximierer von $\mathcal{L}_h(u_{\text{CR}}, \cdot)$ über $\mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)$.

In der zweiten Komponente ist \mathcal{L}_h konkav ($K_1(0)$ ist konvex, somit ist $I_{K_1(0)}$ konvex, also $-I_{K_1(0)}$ konkav. Die restlichen Terme sind konstant oder linear in Λ)

diese grundlegende Aussage über Indikatorfunktionen irgendwo (vielleicht sogar in Grundlagen) einmal zitieren

. Da wir bereits wissen, dass $\mathcal{L}_h(u_{\text{CR}}, \cdot)$ von $\bar{\Lambda}$ in $\mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)$ maximiert wird, wird das konvexe Funktional $-\mathcal{L}_h(u_{\text{CR}}, \cdot)$

zitieren, was konkav ist und das -konvex=konkav

von $\bar{\Lambda}$ in $\mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)$ minimiert

auch diese basic optimierungsaussage noch zitieren

. Nach den Theoremen 2.7, 2.9 und 2.8 gilt somit

$$0 \in \partial(-\mathcal{L}_h(u_{\text{CR}}, \cdot))(\bar{\Lambda}) = \{-(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \cdot)_{L^2(\Omega)}\} + \partial I_{K_1(0)}(\bar{\Lambda}).$$

Äquivalent zu dieser Aussage ist, dass $(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \cdot)_{L^2(\Omega)} \in \partial I_{K_1(0)}(\bar{\Lambda})$, das heißt nach Definition 2.6 gilt für alle $\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n)$

$$(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \Lambda - \bar{\Lambda})_{L^2(\Omega)} \leq I_{K_1(0)}(\Lambda) - I_{K_1(0)}(\bar{\Lambda}) = I_{K_1(0)}(\Lambda),$$

da $\bar{\Lambda} \in K_1(0)$. Für $\Lambda \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0)$ folgt insbesondere

$$\begin{aligned} (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \Lambda - \bar{\Lambda})_{L^2(\Omega)} &\leq 0, \quad \text{also} \\ (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \Lambda)_{L^2(\Omega)} &\leq (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \bar{\Lambda})_{L^2(\Omega)}. \end{aligned}$$

Damit und der Wahl $\Lambda \in \text{sign}(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}) \subset \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \mathbb{R}^n) \cap K_1(0)$ impliziert die Cauchy-Schwarzsche Ungleichung, dass

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| \, dx &= (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \Lambda)_{L^2(\Omega)} \leq (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \bar{\Lambda})_{L^2(\Omega)} \\ &\leq \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| |\bar{\Lambda}| \, dx \leq \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| \, dx, \quad \text{also} \\ \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| \, dx &= (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, \bar{\Lambda})_{L^2(\Omega)} \quad \text{beziehungsweise} \\ \sum_{T \in \mathcal{T}} |T| |(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}})|_T &= \sum_{T \in \mathcal{T}} |T| (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot \bar{\Lambda})|_T. \end{aligned}$$

Außerdem gilt mit der Cauchy-Schwarzschen Ungleichung auf allen $T \in \mathcal{T}$, dass $(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot \bar{\Lambda})|_T \leq |(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}})|_T$, da $\bar{\Lambda} \in K_1(0)$. Dementsprechend muss (da somit alle Summanden der rechten Summe kleiner-gleich den entsprechenden Summanden (d.h. zum gleichen T) der linken Summe sind und Gleichheit der Summen somit nur noch möglich ist, wenn die entsprechenden Summanden tatsächlich gleich sind) für alle $T \in \mathcal{T}$ gelten, dass $(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot \bar{\Lambda})|_T = |(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}})|_T$, das heißt fast überall in Ω gilt $\bar{\Lambda}(\cdot) \cdot \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}(\cdot) = |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}(\cdot)|$.

Damit ist Gleichung (4.3) gezeigt.

In der ersten Komponente ist das Lagrange-Funktional Fréchet-differenzierbar (und für $\bar{\Lambda}$ ist das Funktional reellwertig und nimmt nicht $-\infty$ an, also ist Zeidler anwendbar) mit

$$d\mathcal{L}_h(\cdot, \bar{\Lambda})(u_{\text{CR}}; v_{\text{CR}}) = \int_{\Omega} \bar{\Lambda} \cdot \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}} \, dx + \alpha(u_{\text{CR}}, v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} - \int_{\Omega} f v_{\text{CR}} \, dx$$

für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$. Da u_{CR} Minimierer von $\mathcal{L}_h(\cdot, \bar{\Lambda})$ (reellwertig!!!) in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ ist, gilt nach Theorem 2.4, dass $0 = d\mathcal{L}_h(\cdot, \bar{\Lambda})(u_{\text{CR}}; v_{\text{CR}})$.

Diese Bedingung ist für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ äquivalent zu

$$(\bar{\Lambda}, \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} = (f - \alpha u_{\text{CR}}, v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)}.$$

Somit ist Gleichung (4.4) gezeigt.

(ii) \Rightarrow (iii). Für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ gilt mit Gleichung (4.4), der CSU, Gleichung (4.3) und $|\bar{\Lambda}(\cdot)| \leq 1$ fast überall in Ω , dass

$$\begin{aligned} (f - \alpha u_{\text{CR}}, v_{\text{CR}} - u_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} &= (f - \alpha u_{\text{CR}}, v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} - (f - \alpha u_{\text{CR}}, u_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} \\ &= (\bar{\Lambda}, \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} - (\bar{\Lambda}, \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} \\ &= \int_{\Omega} \bar{\Lambda} \cdot \nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}} \, dx - \int_{\Omega} \bar{\Lambda} \cdot \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \, dx \\ &\leq \int_{\Omega} |\bar{\Lambda}| |\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}| \, dx - \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| \, dx \\ &\leq \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}| \, dx - \int_{\Omega} |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| \, dx \\ &= \|\nabla_{\text{NC}} v_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} - \|\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)}. \end{aligned}$$

Damit löst u_{CR} Ungleichung (4.5) für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$.

(iii) \Rightarrow (i). Sei $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ Lösung von Problem 4.1. Wir haben bereits gezeigt, dass u_{CR} stets existiert und außerdem, dass u_{CR} insbesondere für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ eine Lösung von Ungleichung (4.5) in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ ist.

'Lagrange' weglassen, falls nicht doch noch benötigt? Keine Quelle nannte das bisher so

4 Das diskrete Problem

Zu zeigen ist somit nur noch, dass eine beliebige Funktion $\tilde{u}_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$, die Ungleichung (4.5) in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ für alle $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ löst, auch eine Lösung von Problem 4.1 ist, das heißt zu zeigen ist $\tilde{u}_{\text{CR}} = u_{\text{CR}}$.

Für ein solches \tilde{u}_{CR} gilt

$$\begin{aligned} (f - \alpha u_{\text{CR}}, \tilde{u}_{\text{CR}} - u_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} &\leq \|\nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} - \|\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} \quad \text{und} \\ (f - \alpha \tilde{u}_{\text{CR}}, u_{\text{CR}} - \tilde{u}_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} &\leq \|\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)} - \|\nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_{\text{CR}}\|_{L^1(\Omega)}. \end{aligned}$$

Addition dieser Ungleichungen liefert die Ungleichung

$$(-\alpha u_{\text{CR}}, \tilde{u}_{\text{CR}} - u_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} + (-\alpha \tilde{u}_{\text{CR}}, u_{\text{CR}} - \tilde{u}_{\text{CR}})_{L^2(\Omega)} \leq 0,$$

welche äquivalent ist zu

$$\alpha \|\tilde{u}_{\text{CR}} - u_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 \leq 0.$$

Da $\alpha > 0$, impliziert das $\|\tilde{u}_{\text{CR}} - u_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 = 0$, also $\tilde{u}_{\text{CR}} = u_{\text{CR}}$ in $\text{CR}_0^1(\mathcal{T})$. \square

Als letztes noch eine von Prof. Carstensen angemerkte äquivalente Charakterisierung der dualen Variable $\bar{\Lambda}$ aus Theorem 4.3 zur diskreten Lösung u_{CR} .

Bemerkung 4.4. Das $\bar{\Lambda}$ fast überall in Ω Gleichung (4.3) und $|\bar{\Lambda}(\cdot)| \leq 1$ erfüllt, ist äquivalent zu $\bar{\Lambda} \in \text{sign}(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}})$.

Die Notwendigkeit folgt hierbei unter anderem daraus, dass Gleichheit in der CSU gilt genau dann, wenn die Vektoren linear abhängig sind, da $|\bar{\Lambda}| \leq 1$ gilt.

Falls $\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \neq 0$ auf $T \in \mathcal{T}$, gilt somit, nach Definition von sign , dass $\bar{\Lambda} = \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} / |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}|$ eindeutig auf T .

Im Allgemeinen ist $\bar{\Lambda}$ nicht eindeutig. So erfüllt zum Beispiel für $f \equiv 0$ in Problem 4.1 mit eindeutiger Lösung $u_{\text{CR}} \equiv 0$ die Wahl $\bar{\Lambda} := \text{Curl}(v_{\text{C}})$ für ein beliebiges $v_{\text{C}} \in S^1(\mathcal{T})$ mit $|\text{Curl}(v_{\text{C}})| \leq 1$ die Eigenschaft (ii) aus Theorem 4.3.

4.3 Zu untersuchende Raten (WIP Titel)

Wir zeigen in dieser Arbeit keine Fehlerabschätzung, können aber in den Experimenten Raten mit dem folgenden Theorem für [cite Problem von Bartels bzw ROF-Modell] vergleichen.

Theorem 4.5 ([Bar15b, S. 309, Theorem 10.7]). *Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ sternförmig und $g \in L^\infty$. Sind $u \in \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$ und $u_h \in S^1(\mathcal{T})$ [irgendwann Courant noch einführen, x wahrscheinlich bei den Bartels Vergleich] die Minimiere von I in den entsprechenden Räumen. Dann gilt*

$$\frac{\alpha}{2} \|u - u_h\|_{L^2(\Omega)}^2 \leq ch^{1/2}.$$

auf S 310 sagt Bartels noch was dazu, dass die Rate suboptimal ist und im Allgemeinen nicht erreicht wird. Angucken und das dann in der Auswertung einfließen lassen

Mit den Betrachtungen zum Beginn dieses Kapitels und nach Theorem 3.9, da $\text{CR}_0^1(\mathcal{T}) \subset \text{BV}(\Omega) \cap L^2(\Omega)$, erhalten wir weiterhin die folgende Aussage.

Korollar 4.6. *Ist $u \in \text{BV}(\Omega)$ Lösung von Problem 3.1 und $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ Lösung von Problem 4.1.*

Dann gilt

$$\frac{\alpha}{2} \|u - u_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 \leq E(u_{\text{CR}}) - E(u) = E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}}) + \sum_{F \in \mathcal{F}} \|[u_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)} - E(u).$$

Insbesondere gilt auch [nur für mich zur Erinnerung für den Moment]

$$\begin{aligned}
 \frac{\alpha}{2} \|u - u_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 &\leq E(u_{\text{CR}}) - E(u) = |E(u_{\text{CR}}) - E(u)| = |E(u) - E(u_{\text{CR}})| \\
 &= \left| E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}}) + \sum_{F \in \mathcal{F}} \|[u_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)} - E(u) \right| \\
 &\leq |E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}}) - E(u)| + \left| \sum_{F \in \mathcal{F}} \|[u_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)} \right|.
 \end{aligned}$$

4.4 Verfeinerungsindikator und garantierte untere Energieschranke

Prof. Carstensen stellte zur numerischen Untersuchung den folgenden Verfeinerungsindikator zur adaptiven Netzverfeinerung und eine garantierte untere Energieschranke zur Verfügung.

Definition 4.7 (Verfeinerungsindikator). Für $n \in \mathbb{N}$ (hier $n = 2$) und $0 < \gamma \leq 1$ definieren wir den Verfeinerungsindikator $\eta := \sum_{T \in \mathcal{T}} \eta(T)$, wobei

$$\eta(T) := \underbrace{|T|^{2/n} \|f - \alpha u_{\text{CR}}\|_{L^2(T)}^2}_{=: \eta_V(T)} + \underbrace{|T|^{\gamma/n} \sum_{F \in \mathcal{F}(T)} \|[u_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)}}_{=: \eta_J(T)} \quad (4.6)$$

für alle $T \in \mathcal{T}$.

Theorem 4.8. Ist $f \in H_0^1(\Omega)$, $u \in H_0^1(\Omega)$ Lösung von Problem 3.1 mit minimaler Energie $E(u)$ und $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\Omega)$ Lösung von Problem 4.1 mit minimaler Energie $E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}})$, dann gilt

$$E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}}) + \frac{\alpha}{2} \|u - u_{\text{CR}}\|_{L^2(\Omega)}^2 - \frac{\kappa_{\text{CR}}}{\alpha} \|h_{\mathcal{T}}(f - \alpha u_{\text{CR}})\|_{L^2(\Omega)} |f|_{1,2} \leq E(u), \quad (4.7)$$

wobei $|\cdot|_{1,2} = \|\nabla \cdot\|_{L^2(\Omega)}$.

Insbesondere gilt für $E_{\text{GLEB}} := E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}}) - \frac{\kappa_{\text{CR}}}{\alpha} \|h_{\mathcal{T}}(f - \alpha u_{\text{CR}})\|_{L^2(\Omega)} |f|_{1,2}$, dass $E_{\text{NC}}(u_{\text{CR}}) \geq E_{\text{GLEB}}$ und $E(u) \geq E_{\text{GLEB}}$.

κ_{CR} (Bessel Nullstelle) zitieren und wohl noch was zur Regularität der Lösung bei dieser RHS sagen, also das Lösung in $H^{1,0}$ falls RHS in $H^{1,0}$ (s. CC unausführliche Erwähnung).

5 Iterative Lösung

6 Implementierung

Mehr zur Herleitung des Algorithmus, siehe BartelsBVPaper S. 1163, schwache Formulierung der vorletzten Gleichung

Schreibe sowas wie ‚Die Gleichungen basieren auf der primalen dualen Formulierung des Problems, auf einem descent flow ... usw, Details finden sich in barBV, wobei Gleichung (Glg im Alg) die schwache Formulierung von (Glg in Bartels bzw der Herleitung)‘. d.h. Stichworte abklappern, damit Leute mit Ahnung wissen was los ist, aber für Details auf andere Leute zeigen.

Weitere Details zur Herleitung auf S. 1168, da noch Details rausschreiben aber nur grob aber dafür darauf verweisen für die Herleitung. Nur das nötigste hier.

Stopping criteria sind in Punkt 6.2

Algorithmus und Konvergenzbe-
weis als eige-
nes Kapitel 5,
Implementierung
dann als Kapitel
6

6.1 Algorithmus

Irgendwo, wahrscheinlich bei „alles zu CR_0 “ muss noch $a_{NC}(u, v) := \int_{\Omega} \nabla_{NC} u \cdot \nabla_{NC} v \, dx$ erwähnt werden (und warum das ein SP ist muss angerissen werden, Stichwort Friedrichs Ungleichung)

Für unsere Formulierung Problem 4.1 nutzen wir [Bar15b, S. 314, Algorithm 10.1] unter Beachtung von [Bar15b, S. 314, Remark 10.11] als Algorithmus als iterativen Löser und benutzen als inneres Produkt a_{NC} (definiert in Kapitel ... hier in dieser Arbeit). Weitere Details dazu finden sich in [Bar15b, S. 118-121].

Beim Zitieren z.B. ‚Remark‘ lassen, weil es in Bartels so heißt, oder das lieber übersetzen? Außerdem natürlich, passt das so als Einleitung für den Alg?

Algorithmus 6.1 (Primale-Duale Iteration).

Input: $u_0 \in CR_0^1(\mathcal{T})$, $\Lambda_0 \in \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \overline{B(0, 1)})$, $\tau > 0$

Initialisiere $v_0 := 0$ in $CR_0^1(\mathcal{T})$.

for $j = 1, 2, \dots$

$$\tilde{u}_j := u_{j-1} + \tau v_{j-1}, \quad (6.1)$$

$$\Lambda_j := (\Lambda_{j-1} + \tau \nabla_{NC} \tilde{u}_j) / (\max\{1, |\Lambda_{j-1} + \tau \nabla_{NC} \tilde{u}_j|\}), \quad (6.2)$$

bestimme $u_j \in CR_0^1(\mathcal{T})$ als Lösung des linearen Gleichungssystems

$$\begin{aligned} & \frac{1}{\tau} a_{NC}(u_j, \cdot) + \alpha(u_j, \cdot)_{L^2(\Omega)} \\ &= \frac{1}{\tau} a_{NC}(u_{j-1}, \cdot) + (f, \cdot)_{L^2(\Omega)} - (\Lambda_j, \nabla_{NC} \cdot)_{L^2(\Omega)} \end{aligned} \quad (6.3)$$

in $CR_0^1(\mathcal{T})$,

$$v_j := (u_j - u_{j-1}) / \tau.$$

Output: Folge $(u_j, \Lambda_j)_{j \in \mathbb{N}}$ in $CR_0^1(\mathcal{T}) \times \mathbb{P}_0(\mathcal{T}; \overline{B(0, 1)})$

Theorem 6.2. Sei $u_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$ Lösung von Problem 4.1 und $\bar{\Lambda} \in \text{sign}(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}})$ erfülle Eigenschaft (ii) in Theorem 4.3. Falls $0 < \tau \leq 1$, dann konvergieren die Iterate $(u_j)_{j \in \mathbb{N}}$ von Algorithmus 6.1 gegen u_{CR} .

Beweis. Der Beweis folgt einer Skizze von Prof. Carstensen.

Seien \tilde{u}_j, v_j und Λ_j definiert wie in Algorithmus 6.1. Definiere außerdem $e_j := u_{\text{CR}} - u_j$ und $E_j := \bar{\Lambda} - \Lambda_j$.

Testen wir nun (6.3) mit e_j , erhalten wir

$$a_{\text{NC}}(v_j, e_j) + \alpha(u_j, e_j)_{L^2(\Omega)} + (\Lambda_j, \nabla_{\text{NC}} e_j)_{L^2(\Omega)} = (f, e_j)_{L^2(\Omega)}.$$

Äquivalent dazu ist, da u_{CR} Gleichung (4.4) löst,

$$\begin{aligned} a_{\text{NC}}(v_j, e_j) &= \alpha(u_{\text{CR}} - u_j, e_j)_{L^2(\Omega)} + (\bar{\Lambda} - \Lambda_j, \nabla_{\text{NC}} e_j)_{L^2(\Omega)} \\ &= \alpha \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 + (E_j, \nabla_{\text{NC}} e_j)_{L^2(\Omega)}. \end{aligned} \quad (6.4)$$

Sei $\mu_j := \max\{1, |\Lambda_{j-1} + \tau \nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_j|\}$. Nutzen wir (6.2) erhalten wir damit

$$\Lambda_{j-1} - \Lambda_j + \tau \nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_j = (\mu_j - 1) \Lambda_j \quad \text{fast überall in } \Omega. \quad (6.5)$$

Für fast alle $x \in \Omega$ liefert die CSU, da $|\bar{\Lambda}| \leq 1$ fast überall in Ω , $\Lambda_j(x) \cdot \bar{\Lambda}(x) \leq |\Lambda_j(x)|$ und damit folgt aus Gleichung (6.2) und einer einfachen Fallunterscheidung zwischen $1 \geq |\Lambda_{j-1} + \tau \nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_j|$ und $1 < |\Lambda_{j-1} + \tau \nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_j|$, dass $(1 - |\Lambda_j(x)|)(\mu_j(x) - 1) = 0$. Testen wir nun (6.5) mit E_j , erhalten wir unter Nutzung von $\mu_j \geq 1$ und der CSU damit

$$\begin{aligned} (\Lambda_{j-1} - \Lambda_j + \tau \nabla_{\text{NC}} \tilde{u}_j, E_j)_{L^2(\Omega)} &= ((\mu_j - 1) \Lambda_j, \bar{\Lambda} - \Lambda_j)_{L^2(\Omega)} \\ &= \int_{\Omega} (\mu_j - 1) (\Lambda_j \cdot \bar{\Lambda} - |\Lambda_j|^2) \, dx \\ &\leq \int_{\Omega} (\mu_j - 1) (|\Lambda_j| - |\Lambda_j|^2) \, dx \\ &= \int_{\Omega} |\Lambda_j| (1 - |\Lambda_j|) (\mu_j - 1) \, dx \\ &= \int_{\Omega} |\Lambda_j| \cdot 0 \, dx = 0. \end{aligned}$$

Damit und mit $\Lambda_{j-1} - \Lambda_j = E_j - E_{j-1}$, $\tilde{u}_j = u_{j-1} + \tau v_{j-1} = u_{j-1} + u_{j-1} - u_{j-2} = u_{j-1} - (e_{j-1} - e_{j-2})$ für $j \geq 2$ und der Konvention $e_{-1} := e_0$ für $j = 1$ erhalten wir insgesamt

$$\left(\frac{E_j - E_{j-1}}{\tau} + \nabla_{\text{NC}} u_{j-1} - \nabla_{\text{NC}} (e_{j-1} - e_{j-2}), E_j \right)_{L^2(\Omega)} \leq 0 \quad \text{für alle } j \in \mathbb{N}. \quad (6.6)$$

Falls $|\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| \neq 0$, gilt somit zusammen mit der CSU, $\bar{\Lambda} \in \text{sign} \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}$ und $|\Lambda_j| \leq 1$, dass

$$\begin{aligned} \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot E_j &= \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot \bar{\Lambda} - \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot \Lambda_j \\ &\geq \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot \bar{\Lambda} - |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| |\Lambda_j| \\ &= |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}|^2 / |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| - |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| |\Lambda_j| \\ &= |\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| (1 - |\Lambda_j|) \\ &\geq 0. \end{aligned}$$

Falls $|\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}| = 0$, gilt diese Ungleichung ebenfalls. Daraus folgt

$$(\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, E_j)_{L^2(\Omega)} = \int_{\Omega} \nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}} \cdot E_j \, dx \geq 0. \quad (6.7)$$

Mit (6.6) und (6.7) folgt nun

$$\left(\frac{E_j - E_{j-1}}{\tau} + \nabla_{\text{NC}} u_{j-1} - \nabla_{\text{NC}}(e_{j-1} - e_{j-2}), E_j \right)_{L^2(\Omega)} \leq (\nabla_{\text{NC}} u_{\text{CR}}, E_j)_{L^2(\Omega)}$$

für alle $j \in \mathbb{N}$, was nach Definition von e_{j-1} äquivalent ist zu

$$\left(\frac{E_j - E_{j-1}}{\tau} - \nabla_{\text{NC}}(2e_{j-1} - e_{j-2}), E_j \right)_{L^2(\Omega)} \leq 0. \quad (6.8)$$

Unter Nutzung von $-v_j = (e_j - e_{j-1})/\tau$, (6.4), $\tau > 0$ und (6.8) erhalten wir

$$\begin{aligned} & \|e_j\|_{\text{NC}}^2 - \|e_{j-1}\|_{\text{NC}}^2 + \|E_j\|_{L^2(\Omega)}^2 - \|E_{j-1}\|_{L^2(\Omega)}^2 + \|e_j - e_{j-1}\|_{\text{NC}}^2 + \|E_j - E_{j-1}\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ &= 2a_{\text{NC}}(e_j, e_j - e_{j-1}) + 2(E_j, E_j - E_{j-1})_{L^2(\Omega)} \\ &= -2\tau a_{\text{NC}}(e_j, v_j) + 2(E_j, E_j - E_{j-1})_{L^2(\Omega)} \\ &= -2\tau \alpha \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 + 2\tau \left(E_j, -\nabla_{\text{NC}} e_j + \frac{E_j - E_{j-1}}{\tau} \right)_{L^2(\Omega)} \\ &\leq -2\tau \alpha \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 + 2\tau \left(E_j, -\nabla_{\text{NC}} e_j + \frac{E_j - E_{j-1}}{\tau} \right)_{L^2(\Omega)} \\ &\quad - 2\tau \left(\frac{E_j - E_{j-1}}{\tau} - \nabla_{\text{NC}}(2e_{j-1} - e_{j-2}), E_j \right)_{L^2(\Omega)} \\ &= -2\tau \alpha \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 - 2\tau (E_j, \nabla_{\text{NC}}(e_j - 2e_{j-1} + e_{j-2}))_{L^2(\Omega)}. \end{aligned}$$

Für jedes $J \in \mathbb{N}$ führt die Summation über $j = 1, \dots, J$ und eine Äquivalenzumformung zu

$$\begin{aligned} & \|e_J\|_{\text{NC}}^2 + \|E_J\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{j=1}^J \left(\|e_j - e_{j-1}\|_{\text{NC}}^2 + \|E_j - E_{j-1}\|_{L^2(\Omega)}^2 \right) \\ &\leq \|e_0\|_{\text{NC}}^2 + \|E_0\|_{L^2(\Omega)}^2 - 2\tau \alpha \sum_{j=1}^J \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ &\quad - 2\tau \sum_{j=1}^J (E_j, \nabla_{\text{NC}}(e_j - 2e_{j-1} + e_{j-2}))_{L^2(\Omega)}. \end{aligned} \quad (6.9)$$

Dabei lässt sich die letzte Summe, unter Beachtung von $e_{-1} = e_0$, umformen zu

$$\begin{aligned} & \sum_{j=1}^J (E_j, \nabla_{\text{NC}}(e_j - 2e_{j-1} + e_{j-2}))_{L^2(\Omega)} \\ &= \sum_{j=1}^J (E_j, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} - \sum_{j=0}^{J-1} (E_{j+1}, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} \\ &= \sum_{j=1}^{J-1} (E_j - E_{j+1}, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} + (E_J, \nabla_{\text{NC}}(e_J - e_{J-1}))_{L^2(\Omega)} \\ &\quad - (E_1, \nabla_{\text{NC}}(e_0 - e_{-1}))_{L^2(\Omega)} \\ &= \sum_{j=1}^{J-1} (E_j - E_{j+1}, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} + (E_J, \nabla_{\text{NC}}(e_J - e_{J-1}))_{L^2(\Omega)} \end{aligned}$$

und da die linke Seite von (6.9) nicht negativ ist, gilt damit für jedes $0 < \tau \leq 1$, dass

$$\begin{aligned} & \tau \left(\|e_J\|_{\text{NC}}^2 + \|E_J\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{j=1}^J \left(\|e_j - e_{j-1}\|_{\text{NC}}^2 + \|E_j - E_{j-1}\|_{L^2(\Omega)}^2 \right) \right) \\ & \leq \|e_0\|_{\text{NC}}^2 + \|E_0\|_{L^2(\Omega)}^2 - 2\tau\alpha \sum_{j=1}^J \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ & \quad - 2\tau \left(\sum_{j=1}^{J-1} (E_j - E_{j+1}, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} + (E_J, \nabla_{\text{NC}}(e_J - e_{J-1}))_{L^2(\Omega)} \right). \end{aligned}$$

Division durch τ ergibt

$$\begin{aligned} & \|e_J\|_{\text{NC}}^2 + \|E_J\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{j=1}^J \left(\|e_j - e_{j-1}\|_{\text{NC}}^2 + \|E_j - E_{j-1}\|_{L^2(\Omega)}^2 \right) \\ & \leq \tau^{-1} (\|e_0\|_{\text{NC}}^2 + \|E_0\|_{L^2(\Omega)}^2) - 2\alpha \sum_{j=1}^J \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ & \quad - 2 \sum_{j=1}^{J-1} (E_j - E_{j+1}, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} - 2(E_J, \nabla_{\text{NC}}(e_J - e_{J-1}))_{L^2(\Omega)}. \end{aligned} \tag{6.10}$$

Schließlich ergibt eine Abschätzung unter Nutzung von (6.10), dass

$$\begin{aligned} 2\alpha \sum_{j=1}^J \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 & \leq 2\alpha \sum_{j=1}^J \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ & \quad + \|E_J + \nabla_{\text{NC}}(e_J - e_{J-1})\|_{L^2(\Omega)}^2 + \|e_J\|_{\text{NC}}^2 + \|E_1 - E_0\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ & \quad + \sum_{j=1}^{J-1} \|\nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}) - (E_{j+1} - E_j)\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ & = 2\alpha \sum_{j=1}^J \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2 \\ & \quad + \|e_J\|_{\text{NC}}^2 + \|E_J\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{j=1}^J (\|e_j - e_{j-1}\|_{\text{NC}}^2 + \|E_j - E_{j-1}\|_{L^2(\Omega)}^2) \\ & \quad + 2 \sum_{j=1}^{J-1} (E_j - E_{j+1}, \nabla_{\text{NC}}(e_j - e_{j-1}))_{L^2(\Omega)} \\ & \quad + 2(E_J, \nabla_{\text{NC}}(e_J - e_{J-1}))_{L^2(\Omega)} \\ & \leq \tau^{-1} (\|e_0\|_{\text{NC}}^2 + \|E_0\|_{L^2(\Omega)}^2). \end{aligned}$$

Das zeigt, dass $\sum_{j=1}^{\infty} \|e_j\|_{L^2(\Omega)}^2$ nach oben beschränkt ist, was impliziert, dass $\|e_j\|_{L^2(\Omega)} \rightarrow 0$ für $j \rightarrow \infty$. \square

6.2 Seitennummerierungskonvention lokal

welche Funktionen haben welche, an welche Stellen wird also umnummeriert

6.3 Aufstellung des zu lösenden LGS

Aufstellung der Gradienten etc.

6.4 Berechnung der Werte einer CR Funktion auf einem Element in den Knoten

Sei $T \in \mathcal{T}$ mit $T = \text{conv}\{P_1, P_2, P_3\}$. Die Seiten von T seien $F_1 = \text{conv}\{P_1, P_2\}$, $F_2 = \text{conv}\{P_2, P_3\}$ und $F_3 = \text{conv}\{P_3, P_1\}$. Die Funktion $u_{\text{CR}} \in \text{CR}^1(\mathcal{T})$ habe in den Mittelpunkte der Seiten die Werte $u_j = u_{\text{CR}}(\text{mid}(F_j))$ für alle $j = 1, 2, 3$. Gesucht sind die Werte in den Knoten $u_{\text{CR}}(P_1)$, $u_{\text{CR}}(P_2)$ und $u_{\text{CR}}(P_3)$.

Da $u_{\text{CR}} \in \text{CR}^1(\mathcal{T})$ affin-linear ist, gilt für eine Kante $F = \text{conv}\{P, Q\}$, dass der Wert $u_{\text{CR}}(\text{mid}(F))$ von u_{CR} im Mittelpunkt der Kante gegeben ist durch den Mittelwert der Werte von u_{CR} in P und Q .

Somit erhalten wir die drei Gleichungen

$$u_1 = \frac{u_{\text{CR}}(P_1) + u_{\text{CR}}(P_2)}{2}, \quad u_2 = \frac{u_{\text{CR}}(P_2) + u_{\text{CR}}(P_3)}{2}, \quad u_3 = \frac{u_{\text{CR}}(P_3) + u_{\text{CR}}(P_1)}{2}.$$

Sind u_1 , u_2 und u_3 bekannt, können wir dieses Gleichungssystem nach $u_{\text{CR}}(P_1)$, $u_{\text{CR}}(P_2)$ und $u_{\text{CR}}(P_3)$ lösen und erhalten

$$u_{\text{CR}}(P_1) = u_1 + u_3 - u_2, \quad u_{\text{CR}}(P_2) = u_1 + u_2 - u_3, \quad u_{\text{CR}}(P_3) = u_2 + u_3 - u_1.$$

Dies wird realisiert in der Methode `computeNodeValuesCR4e`.

6.5 Berechnung der L1 Norm der Sprünge

Für die Berechnung des Verfeinerungsindikators [verweis auf entsprechende section] und zur Auswertung der kontinuierlichen Energie $E(v_{\text{CR}})$ einer Crouzeix-Raviart Funktion v_{CR} , deren diskrete Energie $E_{\text{NC}}(v_{\text{CR}})$ bereits bekannt ist, werden die L^1 Normen der Kantensprünge $[v_{\text{CR}}]_F$ für alle Kanten $F \in \mathcal{F}$ der Triangulierung benötigt, wobei für eine Innenkante $F \in \mathcal{F}(\Omega)$, die gemeinsame Kante der Dreiecke T_+ und T_- ist, gilt $[v_{\text{CR}}]_F := (v_{\text{CR}}|_{T_+})|_F - (v_{\text{CR}}|_{T_-})|_F$ und $[v_{\text{CR}}]_F := v_{\text{CR}}|_F$ für eine Randkante $F \in \mathcal{F}(\partial\Omega)$. Die Konvention der Wahl von T_+ und T_- ist hier irrelevant, da wir zur Berechnung von $\|[v_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(\Omega)}$ ausschließlich den Betrag $|[v_{\text{CR}}]_F|$ benötigen.

Da $v_{\text{CR}} \in \text{CR}^1(\mathcal{T})$, ist $[v_{\text{CR}}]_F$ affin linear und es gilt $[v_{\text{CR}}]_F(\text{mid}(F)) = 0$ für alle Innenkanten $F \in \mathcal{F}(\Omega)$ und, falls $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$, auch für alle Randkanten $F \in \mathcal{F}(\partial\Omega)$.

Die folgenden Aussagen gelten also für Innenkanten beliebiger Crouzeix-Raviart Funktionen, wir beschränken uns aber von nun an auf Funktionen $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$.

Betrachten wir also eine beliebige Kante $F \in \mathcal{F}$ mit $F = \text{conv}\{P_1, P_2\}$. Wir definieren eine Parametrisierung $\gamma : [0, 2] \rightarrow \mathbb{R}^2$ von F durch $\gamma(t) := \frac{t}{2}(P_2 - P_1) + P_1$. Es gilt $|\gamma'| \equiv \frac{1}{2}|P_2 - P_1| = \frac{1}{2}|F|$.

Sei außerdem $p(t) := [v_{\text{CR}}]_F(\gamma(t))$. Dann gilt nach [cite Wegintegrale]

$$\begin{aligned} \|[v_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)} &= \int_F |[v_{\text{CR}}]_F| \, ds = \int_0^2 |p(t)| |\gamma'(t)| \, dt = \frac{|F|}{2} \int_0^2 |p(t)| \, dt \\ &= \frac{|F|}{2} \left(\int_0^1 |p(t)| \, dt + \int_1^2 |p(t)| \, dt \right). \end{aligned}$$

Da $v_{\text{CR}} \in \text{CR}_0^1(\mathcal{T})$, ist $|p|$ auf $[0, 1]$ und $[1, 2]$ jeweils ein Polynom vom Grad 1 mit $p(1) = [v_{\text{CR}}]_F(\text{mid}(F)) = 0$, womit sich $|p|$ jeweils explizit ausdrücken lässt durch $|p|(t) = (1 - t)|p|(0)$ für alle $t \in [0, 1]$ und $|p|(t) = (t - 1)|p|(2)$ für alle $t \in [1, 2]$. Die Mittelpunktsregel $\int_a^b f(x) \, dx \approx (b - a)f((a + b)/2)$ [cite] ist exakt für Polynome vom Grad 1 und somit gilt

$$\begin{aligned} \int_0^1 |p(t)| \, dt &= (1 - 0)|p|\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{|p|(0)}{2} \quad \text{und} \\ \int_1^2 |p(t)| \, dt &= (2 - 1)|p|\left(\frac{3}{2}\right) = \frac{|p|(2)}{2}. \end{aligned}$$

Somit erhalten wir insgesamt

$$\begin{aligned}\|[v_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)} &= \frac{|F|}{2} \left(\frac{|p|(0)}{2} + \frac{|p|(2)}{2} \right) = \frac{|F|}{4} (|p|(0) + |p|(2)) \\ &= \frac{|F|}{4} (|[v_{\text{CR}}]_F|(P_1) + |[v_{\text{CR}}]_F|(P_2)),\end{aligned}$$

beziehungsweise $\|[v_{\text{CR}}]_F\|_{L^1(F)} = \frac{|F|}{4} (|v_{\text{CR}}|(P_1) + |v_{\text{CR}}|(P_2))$ für eine Randkanten $F \in \mathcal{F}(\partial\Omega)$.

Diese Berechnung ist realisiert durch die Funktionen `computeBlaJumps`, die die absoluten Sprünge in den Endpunkte einer Kante berechnet, `computeAbsJumps`, die ..., und `computeL1NormOfJumps`, die schließlich die L^1 Norm aller Kantensprünge berechnet....

6.6 Implementation der GLEB

6.7 Implementation des Refinement Indicators

6.8 Implementaition der exakten Energie Berechnung

7 Nutzung des Programms

7.1 Erstellen eines lauffähigen Benchmarks (Minimalbeispiel)

Beschreibung der wichtigsten Parameter und Idee hinter structs

Ordner, in denen die Funktionen für rechte Seite, Gradient, exakte Lösung etc liegen müssen

Wahrscheinlich flag für flag durchgehen, erklären, welche automatisch gesetzt werden u.U., und wann immer nötig sagen, was man vorher machen muss, wo man Funktionen erstellen muss etc.

für exakte Lösungs Beispiel usw. Berechnung der exakten Energie, also alles was nur mehr Möglichkeiten bietet, Verweis auf die nächste Section (in der dann sagen, welche Flags gesetzt werden können)

7.2 Konstruktion eines Experiments mit exakter Lösung

Um eine rechte Seite zu finden, zu der die exakte Lösung bekannt ist, wähle eine Funktion des Radius $u \in H_0^1([0, 1])$ mit Träger im zweidimensionalen Einheitskreis. Insbesondere muss damit gelten $u(1) = 0$ und u stetig. Die rechte Seite als Funktion des Radius $f \in L^2([0, 1])$ ist dann gegeben durch

$$f := \alpha u - \partial_r(\text{sign}(\partial_r u)) - \frac{\text{sign}(\partial_r u)}{r},$$

wobei für $F \in \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ gilt $\text{sign}(F) := \left\{ \frac{F}{|F|} \right\}$ und $\text{sign}(0) \in B_1(0)$. Damit außerdem gilt $f \in H_0^1([0, 1])$, was z.B. für GLEB relevant ist, muss also noch Stetigkeit von $\text{sign}(\partial_r u)$ und $\partial_r(\text{sign}(\partial_r u))$ verlangt werden und $\partial_r(\text{sign}(\partial_r u(1))) = \text{sign}(\partial_r u(1)) = 0$. Damit f in 0 definierbar ist, muss auch gelten $\text{sign}(\partial_r u) \in o(r)$ für $r \rightarrow 0$.

Damit erhält man für die Funktion

$$u_1(r) := \begin{cases} 1, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{6}, \\ 1 + (6r - 1)^\beta, & \text{wenn } \frac{1}{6} \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ 2, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{1}{2}, \\ 2(\frac{5}{2} - 3r)^\beta, & \text{wenn } \frac{1}{2} \leq r \leq \frac{5}{6}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{5}{6} \leq r, \end{cases}$$

wobei $\beta \geq 1/2$, mit der Wahl

$$\text{sign}(\partial_r u_1(r)) = \begin{cases} 12r - 36r^2, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{6}, \\ 1, & \text{wenn } \frac{1}{6} \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ \cos(\pi(6r - 2)), & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{1}{2}, \\ -1, & \text{wenn } \frac{1}{2} \leq r \leq \frac{5}{6}, \\ -\frac{1 + \cos(\pi(6r - 5))}{2}, & \text{wenn } \frac{5}{6} \leq r \leq 1, \end{cases}$$

die rechte Seite

$$f_1(r) := \begin{cases} \alpha - 12(2 - 9r), & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{6}, \\ \alpha(1 + (6r - 1)^\beta) - \frac{1}{r}, & \text{wenn } \frac{1}{6} \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ 2\alpha + 6\pi \sin(\pi(6r - 2)) - \frac{1}{r} \cos(\pi(6r - 2)), & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{1}{2}, \\ 2\alpha(\frac{5}{2} - 3r)^\beta + \frac{1}{r}, & \text{wenn } \frac{1}{2} \leq r \leq \frac{5}{6}, \\ -3\pi \sin(\pi(6r - 5)) + \frac{1 + \cos(\pi(6r - 5))}{2r}, & \text{wenn } \frac{5}{6} \leq r \leq 1. \end{cases}$$

Für die Funktion

$$u_2(r) := \begin{cases} 1, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1-\beta}{2}, \\ -\frac{1}{\beta}r + \frac{1+\beta}{2\beta}, & \text{wenn } \frac{1-\beta}{2} \leq r \leq \frac{1+\beta}{2}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{1+\beta}{2} \leq r, \end{cases}$$

erhält man mit der Wahl

$$\begin{aligned} & \text{sign}(\partial_r u_2(r)) \\ & := \begin{cases} \frac{4}{1-\beta}r \left(\frac{1}{1-\beta}r - 1 \right), & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1-\beta}{2}, \\ -1, & \text{wenn } \frac{1-\beta}{2} \leq r \leq \frac{1+\beta}{2}, \\ \frac{4}{(\beta-1)^3} (4r^3 - 3(\beta+3)r^2 + 6(\beta+1)r - 3\beta - 1), & \text{wenn } \frac{1+\beta}{2} \leq r \leq 1, \end{cases} \end{aligned}$$

die rechte Seite

$$f_2(r) := \begin{cases} \alpha - \frac{4}{1-\beta} \left(\frac{3}{1-\beta}r - 2 \right), & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1-\beta}{2}, \\ -\frac{\alpha}{\beta} \left(r - \frac{1+\beta}{2} \right) + \frac{1}{r}, & \text{wenn } \frac{1-\beta}{2} \leq r \leq \frac{1+\beta}{2}, \\ \frac{-4}{(\beta-1)^3} \left(16r^2 - 9(\beta+3)r + 12(\beta+1) - \frac{3\beta+1}{r} \right), & \text{wenn } \frac{1+\beta}{2} \leq r \leq 1. \end{cases}$$

Es folgen zwei Beispiele mit exakter Lösung $u_3 = u_4 \in H_0^2((0, 1)^2)$, gegeben durch

$$u_3(r) = u_4(r) := \begin{cases} 1, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ 54r^3 - 81r^2 + 36r - 4, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r. \end{cases}$$

Mit der Wahl

$$\begin{aligned} & \text{sign}(\partial_r u_3(r)) \\ & := \begin{cases} 54r^3 - 27r^2, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ -1, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ -54r^3 + 135r^2 - 108r + 27, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases} \end{aligned}$$

erhalten wir die rechte Seite

$$f_3(r) := \begin{cases} \alpha - 216r^2 + 81r, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ \alpha(54r^3 - 81r^2 + 36r - 4) + \frac{1}{r}, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ 216r^2 - 405r + 216 - \frac{27}{r}, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases}$$

für die gilt $f_3 \in H_0^1$ und mit der Wahl

$$\begin{aligned} & \text{sign}(\partial_r u_4(r)) \\ & := \begin{cases} -1458r^5 + 1215r^4 - 270r^3, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ -1, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ -243r^4 + 756r^3 - 864r^2 + 432r - 81, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases} \end{aligned}$$

erhalten wir die rechte Seite

$$f_4(r) := \begin{cases} \alpha + 8748r^4 - 6075r^3 + 1080r^2, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ \alpha (54r^3 - 81r^2 + 36r - 4) + \frac{1}{r}, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ 1215r^3 - 3024r^2 + 2592r - 864 + \frac{81}{r}, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases}$$

für die gilt $f_4 \in H_0^2$.

Damit können Experimente durchgeführt werden bei denen `exactSolutionKnown = true` gesetzt werden kann und entsprechend auch der L^2 -Fehler berechnet wird.

Soll nun auch die Differenz der exakten Energie mit der garantierten unteren Energie Schranke (GLEB) berechnet werden, dann werden die stückweisen Gradienten der exakten Lösung und der rechten Seite benötigt.

Dabei gelten folgende Ableitungsregeln für die Ableitungen einer Funktion g , wenn man ihr Argument $x = (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2$ in Polarkoordinaten mit Länge $r = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$ und Winkel $\varphi = \text{atan2}(x_2, x_1)$, wobei

$$\text{atan2}(x_2, x_1) := \begin{cases} \arctan\left(\frac{x_2}{x_1}\right), & \text{wenn } x_1 > 0, \\ \arctan\left(\frac{x_2}{x_1}\right) + \pi, & \text{wenn } x_1 < 0, x_2 \geq 0, \\ \arctan\left(\frac{x_2}{x_1}\right) - \pi, & \text{wenn } x_1 < 0, x_2 < 0, \\ \frac{\pi}{2}, & \text{wenn } x_1 = 0, x_2 > 0, \\ -\frac{\pi}{2}, & \text{wenn } x_1 = 0, x_2 < 0, \\ \text{undefiniert}, & \text{wenn } x_1 = x_2 = 0, \end{cases}$$

auffasst,

$$\begin{aligned} \partial_{x_1} &= \cos(\varphi) \partial_r - \frac{1}{r} \sin(\varphi) \partial_\varphi, \\ \partial_{x_2} &= \sin(\varphi) \partial_r + \frac{1}{r} \cos(\varphi) \partial_\varphi. \end{aligned}$$

Ist g vom Winkel φ unabhängig, so ergibt sich

$$\nabla_{(x_1, x_2)} g = (\cos(\varphi), \sin(\varphi)) \partial_r g.$$

Unter Beachtung der trigonometrischen Zusammenhänge

$$\begin{aligned} \sin(\arctan(y)) &= \frac{y}{\sqrt{1+y^2}}, \\ \cos(\arctan(y)) &= \frac{1}{\sqrt{1+y^2}} \end{aligned}$$

ergibt sich

$$(\cos(\varphi), \sin(\varphi)) = (x_1, x_2) \frac{1}{r}$$

und damit

$$\nabla_{(x_1, x_2)} g = (x_1, x_2) \frac{\partial_r g}{r},$$

es muss also nur $\partial_r g$ bestimmt werden.

Die entsprechenden Ableitungen lauten

$$\begin{aligned}
\partial_r f_1(r) &= \begin{cases} 108, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{6}, \\ 6\alpha\beta(6r-1)^{\beta-1} + \frac{1}{r^2}, & \text{wenn } \frac{1}{6} \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ (36\pi^2 + \frac{1}{r^2}) \cos(\pi(6r-2)) + \frac{6\pi}{r} \sin(\pi(6r-2)), & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{1}{2}, \\ -\left(6\alpha\beta\left(\frac{5}{2}-3r\right)^{\beta-1} + \frac{1}{r^2}\right), & \text{wenn } \frac{1}{2} \leq r \leq \frac{5}{6}, \\ -\left((18\pi^2 + \frac{1}{2r^2}) \cos(\pi(6r-5)) + \frac{1}{2r^2} + \frac{3\pi}{r} \sin(\pi(6r-5))\right), & \text{wenn } \frac{5}{6} \leq r \leq 1, \end{cases} \\
\partial_r u_1(r) &= \begin{cases} 0, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{6}, \\ 6\beta(6r-1)^{\beta-1}, & \text{wenn } \frac{1}{6} \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{1}{2}, \\ -6\beta\left(\frac{5}{2}-3r\right)^{\beta-1}, & \text{wenn } \frac{1}{2} \leq r \leq \frac{5}{6}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{5}{6} \leq r, \end{cases} \\
\partial_r f_2(r) &= \begin{cases} -\frac{12}{(1-\beta)^2}, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1-\beta}{2}, \\ -\frac{\alpha}{\beta} - \frac{1}{r^2}, & \text{wenn } \frac{1-\beta}{2} \leq r \leq \frac{1+\beta}{2}, \\ -\frac{4}{(1-\beta)^3} \left(32r - 9(\beta+3) + \frac{3\beta+1}{r^2}\right), & \text{wenn } \frac{1+\beta}{2} \leq r \leq 1, \end{cases} \\
\partial_r u_2(r) &= \begin{cases} 0, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1-\beta}{2}, \\ -\frac{1}{\beta}, & \text{wenn } \frac{1-\beta}{2} \leq r \leq \frac{1+\beta}{2}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{1+\beta}{2} \leq r, \end{cases} \\
\partial_r f_3(r) &= \begin{cases} -432r + 81, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ \alpha(162r^2 - 162r + 36) - \frac{1}{r^2}, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ 432r - 405 + \frac{27}{r^2}, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases} \\
\partial_r f_4(r) &= \begin{cases} 34992r^3 - 18225r^2 + 2160r, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ \alpha(162r^2 - 162r + 36) - \frac{1}{r^2}, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ 3645r^2 - 6048r + 2592 - 864 - \frac{81}{r^2}, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases} \\
\partial_r u_{3,4}(r) &= \begin{cases} 0, & \text{wenn } 0 \leq r \leq \frac{1}{3}, \\ 162r^2 - 162r + 36, & \text{wenn } \frac{1}{3} \leq r \leq \frac{2}{3}, \\ 0, & \text{wenn } \frac{2}{3} \leq r \leq 1, \end{cases}
\end{aligned}$$

Mit diesen Informationen kann mit `computeExactEnergyBV.m` die exakte Energie berechnet werden und somit durch eintragen der exakten Energie in die Variable `exactEnergy` im Benchmark und setzen der Flag `useExactEnergy=true` das Experiment durch anschließendes Ausführen von `startAlgorithmCR.m` gestartet werden.

7.3 Bilder als Input und Rauschverminderung

7.4 Alternative Kapitelstruktur: Anwendung am Beispiel der Benchmarks

7.4.1 Experimente mit exakter Lösung: Benchmarks 'f01Bench' und 'f02' Bench

7.4.2 Bilder als Input und Rauschverminderung: 'cameramanBench' und ...

8 Numerische Beispiele

Mache alle mögliche Sachen, prüfe Dinge die gelten sollen. Für ein Beispiel (z.B. CCs) fange mit basics an, also mal an einem Iterationsplot aufzeigen, dass die Energie tatsächlich von oben gegen was konvergiert und gehe dann weiter zu anderen Themen wie den Raten, GLEB etc.

9 Auswertung

Literatur

- [ABM14] Hedy Attouch, Giuseppe Buttazzo und Gérard Michaille. *Variational Analysis in Sobolev and BV Spaces. Applications to PDEs and Optimization*. Second Edition. Bd. 17. MOS-SIAM Series on Optimization. Philadelphia: Society for Industrial und Applied Mathematics, Mathematical Optimization Society, 2014. ISBN: 978-1-611973-47-1.
- [AK06] Gilles Aubert und Pierre Kornprobst. *Mathematical Problems in Image Processing. Partial Differential Equations and the Calculus of Variations*. Second Edition. Bd. 147. Applied Mathematical Sciences. New York: Springer, 2006. ISBN: 0-387-32200-0.
- [Bar12] Sören Bartels. „Total variation minimization with finite elements: convergence and iterative solution“. In: *SIAM Journal on Numerical Analysis* 50.3 (2012), S. 1162–1180. URL: <https://doi.org/10.1137/11083277X>.
- [Bar15a] Sören Bartels. „Error control and adaptivity for a variational model problem defined on functions of bounded variation“. In: *Mathematics of Computation* 84.293 (2015), S. 1217–1240. URL: <https://doi.org/10.1090/S0025-5718-2014-02893-7>.
- [Bar15b] Sören Bartels. *Numerical Methods for Nonlinear Partial Differential Equations*. Bd. 47. Springer Series in Computational Mathematics. Springer International Publishing, 2015. ISBN: 978-3-319-13796-4. DOI: 10.1007/978-3-319-13797-1.
- [Bra98] Andrea Braides. *Approximation of free-discontinuity problems*. Bd. 1694. Lecture Notes in Mathematics. Berlin, Heidelberg, New York: Springer-Verlag, 1998. ISBN: 3-540-64771-6. URL: <https://doi.org/10.1007/BFb0097344>.
- [Car09a] Carsten Carstensen. *AFEM–Softwarepaket der Arbeitsgruppe Numerische Analysis*. Institut für Mathematik der Humboldt-Universität zu Berlin, 2009.
- [Car09b] Carsten Carstensen. „Yonsei Lectures at the WCU Department Computational Science and Engineering on Finite Element Method“. lokal verfügbar, 2009.
- [CP10] Antonin Chambolle und Thomas Pock. „A First-Order Primal-Dual Algorithm for Convex Problems with Applications to Imaging“. In: *Journal of Mathematical Imaging and Vision* 40 (2010), S. 120–145. ISSN: 0924-9907. DOI: 10.1007/s10851-010-0251-1. URL: <https://doi.org/10.1007/s10851-010-0251-1>.
- [EG92] Lawrence C. Evans und Ronald F. Gariepy. *Measure Theory and Fine Properties of Functions*. CRC Press, 1992. ISBN: 0-8493-7157-0.
- [Get12] Pascal Getreuer. „Rudin-Osher-Fatemi Total Variation Denoising using Split Bregman“. In: *Image Processing On Line* 2 (2012), S. 74–95. URL: <https://doi.org/10.5201/ipol.2012.g-tvd>.
- [Roc70] R. Tyrrell Rockafellar. *Convex Analysis*. New Jersey: Princeton University Press, 1970. ISBN: 0-691-08069-0.
- [ROF92] Leonid I. Rudin, Stanley Osher und Emad Fatemi. „Nonlinear total variation based noise removal algorithms“. In: Bd. 60. 1-4. 1992, S. 259–268. DOI: 10.1016/0167-2789(92)90242-F. URL: [https://doi.org/10.1016/0167-2789\(92\)90242-F](https://doi.org/10.1016/0167-2789(92)90242-F).

Literatur

- [Zei85] Eberhard Zeidler. *Nonlinear Functional Analysis and its Applications. III: Variational Methods and Optimization*. New York: Springer Science+Business Media, LLC, 1985. ISBN: 978-1-4612-9529-7.
- [Zei86] Eberhard Zeidler. *Nonlinear Functional Analysis and its Applications. I: Fixed-Point Theorems*. New York, Berlin, Heidelberg, Tokyo: Springer-Verlag, 1986. ISBN: 0-387-90914-1.
- [Zei90a] Eberhard Zeidler. *Nonlinear Functional Analysis and its Applications. II/A: Linear Monotone Operators*. New York: Springer Science+Business Media, LLC, 1990. ISBN: 978-1-4612-6971-7.
- [Zei90b] Eberhard Zeidler. *Nonlinear Functional Analysis and its Applications. II/B: Nonlinear Monotone Operators*. New York: Springer Science+Business Media, LLC, 1990. ISBN: 978-1-4612-6969-4.

Selbständigkeitserklärung

Ich erkläre, dass ich die vorliegende Arbeit selbständig verfasst und noch nicht für andere Prüfungen eingereicht habe. Sämtliche Quellen, einschließlich Internetquellen, die unverändert oder abgewandelt wiedergegeben werden, insbesondere Quellen für Texte, Grafiken, Tabellen und Bilder, sind als solche kenntlich gemacht. Mir ist bekannt, dass bei Verstößen gegen diese Grundsätze ein Verfahren wegen Täuschungsversuchs bzw. Täuschung eingeleitet wird.

Berlin, den 17. März 2021,