

Diskretes Äußeres Kalkül (DEC) auf Oberflächen ohne Rand

Ingo Nitschke

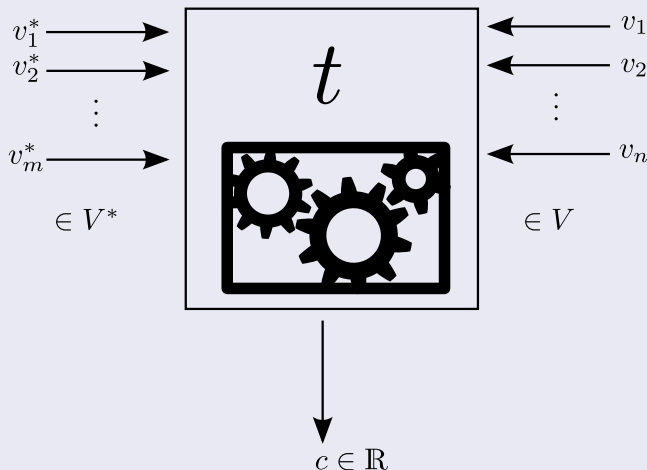
IWR - TU Dresden

13. September 2014

- 1 Motivation
 - Differentialformen

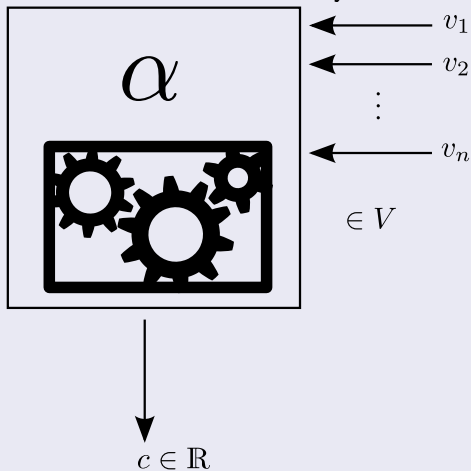
„Tensor-Maschine“

Für einen Vektorraum V nimmt ein (m, n) -Tensor m Kovektoren aus V^* (Dualraum von V) und n Vektoren aus V und gibt einen Wert aus \mathbb{R} zurück.



Differentialform als „Tensor-Maschine“

Eine Differentialform vom Grad n ist ein antisymmetrischer $(0, n)$ -Tensor.



Beispiel im $\mathbb{R}^2 \supseteq U$

0-Formen $f : \emptyset \rightarrow \mathbb{R}$ sind Skalare bzw. Funktionen.

$$f : U \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto f_x := f(x).$$

1-Formen $\alpha \in (\mathbb{R}^2)^* \cong \mathbb{R}^2$ können als Zeilenvektoren aufgefasst werden

$$\alpha = [\alpha_1, \alpha_2] : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\vec{v} = \begin{bmatrix} v^1 \\ v^2 \end{bmatrix} \mapsto \alpha(\vec{v}) = [\alpha_1, \alpha_2] \begin{bmatrix} v^1 \\ v^2 \end{bmatrix} = \alpha_1 v^1 + \alpha_2 v^2$$

bzw. als Zeilenvektorfeld

$$\alpha : U \times \mathcal{V}(U) \rightarrow \mathbb{R}, (x, \vec{v}) \mapsto \alpha_x(\vec{v}) = \alpha(x)\vec{v}(x)$$

2-Formen können als antisymmetrische Matrizen aufgefasst werden.