

1 Das Stokes Problem

Notation

- $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$ beschränktes polygonales Lipschitz-Gebiet, $f \in L^2(\Omega; \mathbb{R}^2)$
- $V := H_0^1(\Omega; \mathbb{R}^2)$ mit Norm $\|\cdot\|_V := \|\cdot\|_{H^1(\Omega; \mathbb{R}^2)}$
 $Q := L_0^2(\Omega) := \{q \in L^2(\Omega) : \int_{\Omega} q \, dx = 0\}$ mit Norm $\|\cdot\| := \|\cdot\|_{L^2(\Omega)}$
- $a: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ Bilinearform definiert durch $(u, v) \mapsto \int_{\Omega} \nabla u : \nabla v \, dx$
(mit $A : B = \sum_{i,j=1}^2 A_{ij} B_{ij}$ für $A, B \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$)
- $b: V \times Q \rightarrow \mathbb{R}$ Bilinearform definiert durch $(v, q) \mapsto \int_{\Omega} q \operatorname{div} v \, dx$

Problem 1 (Schwache Formulierung). Finde $(u, p) \in V \times Q$, sodass

$$\begin{cases} a(u, v) - b(v, p) = \langle f, v \rangle_{L^2} & \text{für alle } v \in V, \\ b(u, q) = 0 & \text{für alle } q \in Q. \end{cases} \quad (1)$$

Satz (Brezis Splitting-Theorem). *Ein Problem der Form (1) hat genau dann eine eindeutige Lösung $(u, p) \in V \times Q$, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:*

- (i) Die Bilinearform $a(\cdot, \cdot)$ ist elliptisch auf $Z := \{v \in V : \forall q \in Q: b(v, q) = 0\}$.
- (ii) Die Bilinearform $b(\cdot, \cdot)$ erfüllt die inf-sup-Bedingung:

$$\exists \beta > 0 : \inf_{q \in Q} \sup_{v \in V} \frac{b(v, q)}{\|v\|_V \|q\|} \geq \beta.$$

2 CRFEM für das Stokes Problem

Notation

- \mathcal{T}_h quasi-uniforme Triangulierung von Ω , $h := \max \{\operatorname{diam}(T) : T \in \mathcal{T}_h\}$
- $\mathcal{E}_h, (\mathcal{E}_h^i / \mathcal{E}_h^b)$ Menge aller (inneren/äußeren) Kanten von \mathcal{T}_h
analog $\mathcal{N}_h, (\mathcal{N}_h^i / \mathcal{N}_h^b)$ für die Knoten von \mathcal{T}_h
- $\operatorname{mid}(E)$ Mittelpunkt von $E \in \mathcal{E}_h$, $\operatorname{mid}(\mathcal{E}_h)$ Menge aller Kantenmittelpunkte
- ∇_h stückweiser Gradient: $(\nabla_h v)|_T = \nabla(v|_T)$ für $T \in \mathcal{T}_h$ und geeignetes $v: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2$,
analog div_h

Crouzeix-Raviart Diskretisierung

Definiere die Räume

- $P_k(\mathcal{T}_h) := \{v_h \in L^2(\Omega) : \forall T \in \mathcal{T}_h : v_h|_T \in P_k(T)\},$
 $CR_0^1(\mathcal{T}_h) := \{v_h \in P_1(\mathcal{T}_h) : v_h \text{ stetig in } \operatorname{mid}(\mathcal{E}_h^i), v_h(\operatorname{mid}(\mathcal{E}_h^b)) = \{0\}\},$
- $V_h := (CR_0^1(\mathcal{T}_h))^2$ mit Norm $\|v\|_h := \|\nabla_h v\|$ für $v \in V + V_h$,
 $Q_h := P_0(\mathcal{T}_h) \cap L_0^2(\Omega)$ mit Norm $\|\cdot\|$,

und die Bilinearformen $a_h: V_h \times V_h \rightarrow \mathbb{R}$ und $b_h: V_h \times Q_h \rightarrow \mathbb{R}$ durch

$$a_h(u_h, v_h) := \int_{\Omega} \nabla_h u_h : \nabla_h v_h \, dx \quad \text{und} \quad b_h(v_h, q_h) := \int_{\Omega} q_h \operatorname{div}_h v_h \, dx.$$

Problem 2 (Diskretes Problem). Finde $(u_h, p_h) \in V_h \times Q_h$, sodass

$$\begin{cases} a_h(u_h, v_h) - b_h(v_h, p_h) = \langle f, v_h \rangle_{L^2} & \text{für alle } v_h \in V_h, \\ b_h(u_h, q_h) = 0 & \text{für alle } q_h \in Q_h. \end{cases} \quad (2)$$

Stabilität der CRFEM

Definition 1 (Nicht-konformer Interpolationsoperator und L^2 -Projektion). Wir definieren

(i) den *nicht-konformen Interpolationsoperator* $I_{NC}: V \rightarrow V_h$, durch

$$(I_{NC}v)(\text{mid}(E)) := \oint_E v \, ds \quad \text{für } E \in \mathcal{E}_h$$

(ii) die L^2 -Projektion durch $\Pi_0: L^2(\Omega) \rightarrow P_0(\mathcal{T}_h)$,

$$(\Pi_0 f)|_T := \oint_T f \, dx \quad \text{für } T \in \mathcal{T}_h.$$

Lemma 1 (Eigenschaften von I_{NC} und Π_0). (i) Für alle $v \in V$ und $T \in \mathcal{T}_h$ gilt $\oint_T \nabla v \, dx = \oint_T \nabla_h(I_{NC}v) \, dx$ und

$$\|v - I_{NC}v\|_h \leq \inf_{w_h \in V_h} \|v - w_h\|_h.$$

(ii) Für alle $f \in L^2(\Omega)$ und $T \in \mathcal{T}_h$ gilt $\oint_T f \, dx = \oint_T \Pi_0 f \, dx$ und

$$\|f - \Pi_0 f\| \leq \inf_{g \in P_0(\mathcal{T}_h)} \|f - g\|.$$

Satz 1 (Stabilität von CR-NCFEM). Die Crouzeix-Raviart Diskretisierung des Stokes Problems $V_h \times Q_h$ aus Problem 2 ist stabil, d.h. es gibt $\beta > 0$ unabhängig von h , so dass die diskrete inf-sup-Bedingung erfüllt ist:

$$\inf_{q_h \in Q_h} \sup_{v_h \in V_h} \frac{b_h(v_h, q_h)}{\|v_h\|_h \|q_h\|} \geq \beta.$$

3 Fehlerabschätzung der CRFEM

Definition 2 (Konforme Begleitabbildung J_k). Wir definieren die *konformen Begleitabbildungen* $J_k: CR_0^1(\mathcal{T}_h) \rightarrow P_k(\mathcal{T}_h) \cap C_0(\Omega)$ für $k = 1, 2, 3$ wie folgt für $v_h \in CR_0^1(\mathcal{T}_h)$:

$$(i) \quad J_1 v_h := \sum_{z \in \mathcal{N}_h^i} \left(|\mathcal{T}(z)|^{-1} \sum_{T \in \mathcal{T}(z)} v_h|_T(z) \varphi_z \right)$$

$$(ii) \quad J_2 v_h := J_1 v_h + \sum_{E \in \mathcal{E}_h^i} \left(\oint_E (v_h - J_1 v_h) \, ds \right) b_E$$

$$(iii) \quad J_3 v_h := J_2 v_h + \sum_{T \in \mathcal{T}_h} \left(\oint_T (v_h - J_2 v_h) \, dx \right) b_T.$$

Dabei bezeichnet φ_z die konforme nodale Basisfunktion bzgl. $z \in \mathcal{N}_h$, $b_E := 6\varphi_a \varphi_b$ die Bubble-Funktion bzgl. der Kante $E := \text{conv}\{a, b\} \in \mathcal{E}_h$ und $b_T := 60\varphi_a \varphi_b \varphi_c$ die Bubble-Funktion für das Element $T := \text{conv}\{a, b, c\} \in \mathcal{T}_h$.

Lemma 2 (Eigenschaften von J_3). Die konforme Begleitabbildung $J_3: CR_0^1(\mathcal{T}_h) \rightarrow P_3(\mathcal{T}_h) \cap C_0(\Omega)$ hat folgende Eigenschaften:

$$(i) \quad \int_T \nabla_h(v_h - J_3 v_h) \, dx = 0 \quad \text{und} \quad \int_T v_h - J_3 v_h \, dx = 0 \quad \text{für } v_h \in CR_0^1(\mathcal{T}_h) \quad \text{und } T \in \mathcal{T}_h,$$

$$(ii) \quad \|\nabla_h(v_h - J_3 v_h)\| \lesssim \|h^{-1}(v_h - J_3 v_h)\| \lesssim \|\nabla_h v_h\| \quad \text{für alle } v_h \in CR_0^1(\mathcal{T}_h).$$

Satz 2 (Best-Approximation der CRFEM). Sei $(u, p) \in V \times Q$ die Lösung von (1) und $(u_h, p_h) \in V_h \times Q_h$ die Lösung von (2). Dann gilt:

$$\|u - u_h\|_h + \|p - p_h\| \lesssim \inf_{v_h \in V_h} \|u - v_h\|_h + \inf_{q_h \in Q_h} \|p - q_h\| + \text{osc}(f, h), \quad (3)$$

wobei die Oszillation von f durch $\text{osc}(f, h) := \|h(f - \Pi_0 f)\|$ definiert ist.