

Nachtrag zum 12.6.

Wir hatten für $u \in C^2(\bar{D})$ mit
 $D \subset \mathbb{R}^n$ offen bewiesen die Darstellung

$$u(x) = \frac{1}{4\pi} \left\{ \int\limits_{\partial D} \frac{1}{|x-y|} (\partial_y u(y) - u(y)) \partial_y \frac{1}{|x-y|} d\sigma(y) \right. \\ \left. - \int\limits_D \frac{1}{|x-y|} \Delta u(y) dy \right\}$$

$\varphi(x) := \frac{1}{4\pi} \frac{1}{|x|}$ heißt Fundamen-

tal Lösung der Laplace-Gleichung

(für $x \neq 0$). D.h. $\varphi(y-x) = \frac{1}{4\pi} \frac{1}{|y-x|}$

(gen'sche Funktion) φ^x löst

$$\Delta \varphi^x(y) = 0 \text{ in } D, \quad \varphi^x(y) = \varphi(y-x) \quad y \in D$$

Dann heißt $b(x,y) := \varphi(y-x) - \varphi^x(y)$ (gen'sche Funktion zu φ in D)

190609

① Lös.: Lösungsdarstellung von u aus Poissonproblem mit Dirichlet Daten,

$$-\Delta u = f \text{ in } D$$

$$u = g \text{ auf } \partial D$$

Sie $u \in C^2(\bar{D})$ Lösung. Dann gilt für alle $x \in D$:

$$u(x) = - \int\limits_{\partial D} g(y) \partial_y (\varphi(x,y)) d\sigma(y) \\ + \int\limits_D f(y) b(x,y) dy$$

Nachweis und weiteres Studium

→ Skript Stroock, Neur.,
Evans: PDEs

Schwaches Formulierung

$$-\Delta u = f \quad \text{in } \Omega$$

$$u = g \quad \text{auf } T_1 \quad T_1 \cap T_2 = \emptyset$$

$$\underbrace{\partial u + \kappa u = r}_{\text{Robin R.B.}} \quad \text{auf } T_2 \quad T_1 \cap T_2 = \emptyset$$

Robin R.B.

Schwache bzw. variationelle Form von
② lautet

Finde u mit $u=g$ auf T_1 und

$$\int_{\Omega} \kappa u v dx + \int_{T_2} a u v d\sigma$$

$$= \int_{\Omega} f v dx + \int_{T_2} r v d\sigma$$

für alle Funktionen $v \in \mathcal{V}(\bar{\Omega})$,

190609

② und $v|_{T_1} = 0$. Die Funktionen v heißen "Testfunktionen"

Merkregel: Testfunktionen verschwinden dort, wo die gesuchte Funktion festgelegt wird (hier $u=g$ auf T_1).

Ziel: Numerische Approx. von u mit Methode der Finite Elemente

Idee: b_1, \dots, b_n sind geg. Funktionen. Finde Näherung

$$u_h(x) = \sum_{i=1}^n u_i b_i(x)$$

an u .

19.09

Setze u_h in schwache Form ein und wähle als Testfunktionen b_1, \dots, b_n . Dazu

$$a(u, v) := \int_{\Omega} u v dx + \int_{\Gamma_2} u v d\sigma$$

Bilinearform in u und v

Schwache Form damit: Finde u mit $u \geq g$ auf Γ_1 und

$$a(u, v) = \int_{\Omega} f v dx + \int_{\Gamma_2} t v d\sigma$$

für alle v mit $v \geq 0$ auf Γ_1

③ "Diskret": Finde u_1, \dots, u_n mit $u_h(x) = \sum_{i=1}^n u_i b_i(x)$ und, $u_h(x) = I_h g(x)$ auf Γ_1 ,
 $a(u_h, v_h) = \int_{\Omega} f v_h dx + \int_{\Gamma_2} t v_h d\sigma$ für alle $v_h \in \text{Span}\{b_1, \dots, b_n\}$.

Dabei $(I_h g)(x) := \sum_{i=1}^n g_i b_i(x)$ mit g_i freijust.

Sind b_1, \dots, b_n linear unabh.

Dann finden

$$a(u_h, b_j) = \int_{\Omega} f b_j dx + \int_{\Gamma_2} t b_j d\sigma \quad j=1, \dots, n$$

Schreiber

13.06.03

$$\alpha(u_n, b_j) = \alpha\left(\sum_{i=1}^n u_i b_i, b_j\right)$$
$$= \sum_{i=1}^n u_i \alpha(b_i, b_j) = \mathbf{A} u$$

mit $u = (u_1, \dots, u_n)^t$ und

$$\mathbf{A} = (a_{ij})_{i,j=1}^n$$

$$a_{ij} := \alpha(b_j, b_i)$$

Setze noch

$$R = (R_j)_{j=1}^n, R_j := \int_{\Omega} b_j dx + \int_{\Gamma} b_j d\sigma$$

Damit erhalten wir die "distanz"

④ Aufgabe: Finde $U \in \mathbb{R}^n$ mit
 $\mathbf{A} U = R$ Lineares GLS

Eigenschaften von \mathbf{A}

i) $\alpha(b_i, b_j) = \alpha(b_j, b_i) \quad \forall i, j$

→ \mathbf{A} symmetrisch

ii) \mathbf{A} ist positiv definit,

d.h. $U^t \mathbf{A} U > 0 \quad \forall U \neq 0$

$U \in \mathbb{R}^n$,

denn zu $U = (u_1, \dots, u_n)^t$ definiere

$$u_i(x) = \sum_{i=1}^n u_i b_i(x)$$

Ferner

19.06.09

$$\begin{aligned}
 u^T A u &= \int_{\Omega} \nabla u_h \cdot \nabla u_h \, dx \\
 &\quad + \int_{\Gamma} \alpha u_h u_h \, d\Gamma \\
 &= a(u_h, u_h) \\
 &= \underbrace{\int_{\Omega} |\nabla u_h|^2 \, dx}_{\geq 0} + \underbrace{\int_{\Gamma} \alpha |u_h|^2 \, d\Gamma}_{\geq 0 \quad (\alpha > 0)} \\
 &= 0: \rightarrow \nabla u_h = 0 \\
 \rightarrow u_h &\equiv \text{const} \\
 \int_{\Gamma} \alpha |(\text{const})|^2 \, d\Gamma &= 0 \\
 \rightarrow \text{const} &= 0.
 \end{aligned}$$

⑤ Also $u^T A u > 0 \forall u \neq 0$
 d.h. A spd und damit
 regulär ($\hat{=}$ invertierbar).

Zentral aus praktischer Sicht:
 Konstruktion von
 $V_h = \text{span}\{b_1, \dots, b_h\},$
 also Konstruktion der b_i !
 Konstruktionsprinzip in 1-D:
 $\Omega = [0, 1], 0 = x_0 < \dots < x_{n+1} = 1$
 Unterteilung, $h = \max_{1 \leq i \leq n} |x_{i+1} - x_i|$