

Übungsblatt 6 (Besprechung Mo. 2.12.2013)

Aufgabe 14 (FEM für die Platten-Gleichung, MATLAB)

Sei $H_0^2(0, 1) := \{u \in H^2(0, 1) : u(0) = u'(0) = u(1) = u'(1) = 0\}$. Wir betrachten die schwache Formulierung der Platten-Gleichung:

Suche $u \in H_0^2(0, 1)$, sodass

$$\int_0^1 u''(x) v''(x) dx = \int_0^1 f(x) v(x) dx \quad \forall v \in H_0^2(0, 1). \quad (1)$$

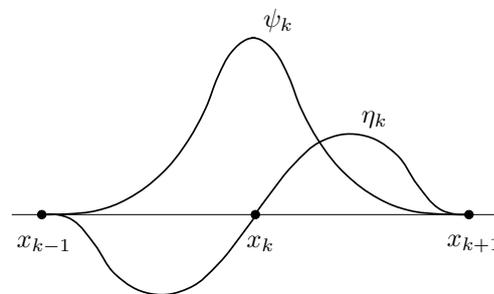
Für $h := \frac{1}{N+1} > 0$ und $x_k = kh$ ($k = 0, \dots, N+1$) sei der Finiten-Element-Raum V_h gegeben durch

$$V_h := \{v \in C^1(0, 1) : v|_{[x_k, x_{k+1}]} \in \mathcal{P}^3([x_k, x_{k+1}])\} \subset H^2(0, 1).$$

Als Basis von V_h wählen wir $\{\psi_i, i = 0, \dots, N+1\} \cup \{\eta_i, i = 0, \dots, N+1\}$, wobei wir

$$\psi_i(x_k) = \delta_{i,k}, \quad \psi_i'(x_k) = 0, \quad \eta_i(x_k) = 0 \quad \text{und} \quad \eta_i'(x_k) = \delta_{i,k}$$

voraussetzen.



Zeigen Sie:

(i) Die Basis-Funktionen ψ_k, η_k sind eindeutig gegeben durch:

$$\eta_k(x) = \begin{cases} \frac{1}{h^2}(x-x_k)(x-x_{k-1})^2, & x \in [x_{k-1}, x_k] \\ \frac{1}{h^2}(x-x_k)(x-x_{k+1})^2, & x \in [x_k, x_{k+1}] \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

$$\psi_k(x) = \begin{cases} \varphi_k(x) - \frac{1}{h}(\eta_{k-1}(x) + \eta_k(x)), & x \in [x_{k-1}, x_k] \\ \varphi_k(x) + \frac{1}{h}(\eta_k(x) + \eta_{k+1}(x)), & x \in [x_k, x_{k+1}] \\ 0, & \text{sonst,} \end{cases}$$

wobei φ_k die Hutfunktionen bezeichnet.

(ii) $\sum_{i=0}^{N+1} \psi_i(x) = 1$ für alle $x \in (0, 1)$.

Mit $(u, v) := \int_0^1 u(x) v(x) dx$ ist die System-Matrix A als Blockmatrix und die rechte Seite b gegeben durch

$$A = \left(\begin{array}{ccc|ccc} (\psi_1'', \psi_1'') & \dots & (\psi_1'', \psi_N'') & (\psi_1'', \eta_1'') & \dots & (\psi_1'', \eta_N'') \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (\psi_N'', \psi_1'') & \dots & (\psi_N'', \psi_N'') & (\psi_N'', \eta_1'') & \dots & (\psi_N'', \eta_N'') \\ \hline (\eta_1'', \psi_1'') & \dots & (\eta_1'', \psi_N'') & (\eta_1'', \eta_1'') & \dots & (\eta_1'', \eta_N'') \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (\eta_N'', \psi_1'') & \dots & (\eta_N'', \psi_N'') & (\eta_N'', \eta_1'') & \dots & (\eta_N'', \eta_N'') \end{array} \right) \quad b = \begin{pmatrix} (f, \psi_1) \\ \vdots \\ (f, \psi_N) \\ \hline (f, \eta_1) \\ \vdots \\ (f, \eta_N) \end{pmatrix}$$

(iii) Geben Sie die Einträge der System-Matrix A explizit in Abhängigkeit von h an (Maple!).

(iv) Zur Berechnung der rechten Seite verwenden wir eine Gauss-Quadratur, wobei gilt

$$\begin{aligned} (f, \psi_k) &= \int_{x_{k-1}}^{x_k} f(x) \psi_k^{(l)}(x) dx + \int_{x_k}^{x_{k+1}} f(x) \psi_k^{(r)}(x) dx \\ &= \frac{h}{2} \left[\int_{-1}^1 f\left(\frac{h}{2}(t+1) + x_{k-1}\right) \psi_k^{(l)}\left(\frac{h}{2}(t+1) + x_{k-1}\right) dt \right. \\ &\quad \left. + \int_{-1}^1 f\left(\frac{h}{2}(t+1) + x_k\right) \psi_k^{(r)}\left(\frac{h}{2}(t+1) + x_k\right) dt \right]. \end{aligned}$$

Vervollständigen Sie die Routine `buildRHS`, die für gegebenes f , h und N den Vektor für die rechte Seite aufstellt. (Eine Vorlage können sie von der Homepage laden.)

(v) Schreiben sie ein Skript `femPlatte`, das für $h = 2^{(1:8)}$ das LGS aufstellt und löst. Stellen Sie am Ende die Lösung graphisch dar. Schreiben sie dazu eine Funktion

$$\text{val} = \text{eval_uh}(x, \text{sx}, h, N),$$

welche für gegebenen Koeffizientenvektor x , h und N die Lösung u_h an den Punkten s_x auswertet.

(vi) Erweitern Sie Ihr Skript, sodass für jede Schrittweite der Fehler in der Maximumsnorm berechnet wird. Plotten Sie den Fehler in doppelt-logarithmischer Skala.

(vii) Testen Sie Ihre Implementierung am Beispiel $u(x) = \sin^2(\pi x)$ (Berechnen Sie die passende rechte Seite f).

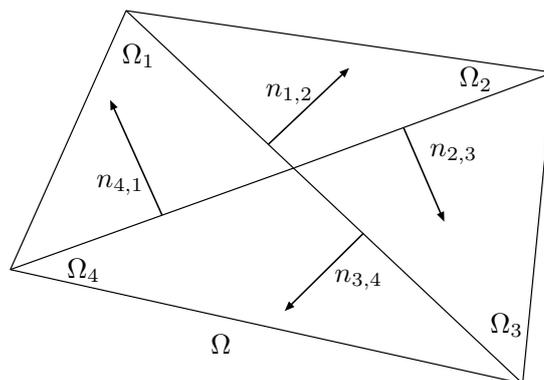
Aufgabe 15 (Der Raum $H(\text{div}, \Omega)$)

Sei $n \in \mathbb{N}$ und $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ ein Gebiet, das in Teilgebiete $\Omega_i \subset \mathbb{R}^n$, $i = 1, \dots, m$ geteilt ist mit

$$\overline{\Omega} = \bigcup_{i=1}^m \overline{\Omega}_i \quad \text{und} \quad \Omega_i \cap \Omega_j = \emptyset \quad (i \neq j).$$

Darüber hinaus seien Ω_i , $i = 1, \dots, m$ reguläre Gebiete, in denen der Gauß'sche Integralsatz gilt.

Sei $z : \overline{\Omega} \Rightarrow \mathbb{R}^n$ eine vektorwertige Funktion, die mit $z_j := z|_{\Omega_j}$ der Bedingung $z_j \in (C^1(\Omega_j))^n$ genügt.



Falls für jede innere Kante $\Gamma_{j,k} := \overline{\Omega}_j \cap \overline{\Omega}_k$ mit der zugehörigen Normalen $n_{j,k}$ (zeigt von Ω_j nach Ω_k) gilt

$$z_j n_{j,k} = z_k n_{j,k} \quad \forall j, k = 1, \dots, m,$$

dann ist $z \in H(\text{div}; \Omega) := \{w \in (L^2(\Omega))^n : \text{div } w \in L^2(\Omega)\}$.