

Prof. Dr. A. Klawonn
 J. Knepper, M. Sc.
 M. Kühn, M. Sc.

17. April 2018

2. Übung zur Numerik partieller Differentialgleichungen I

Hinweis: Schreiben Sie bitte auf **jedes Blatt ihren Namen**. Auf die erste Seite Ihrer Übung schreiben Sie bitte zusätzlich Ihre Matrikelnummer und die Nummer der Ihnen zugewiesenen Übungsgruppe.

Aufgabe 1: (4 Punkte)

Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ offen, $d \geq 1$, und $u \in L^2(\Omega)$ besitze schwache Ableitungen $D_w^\alpha u$ für $|\alpha| \leq k$. Seien c_1, c_2 Multiindizes mit $|c_1| + |c_2| \leq k$, so gilt (fast überall¹)

$$D_w^{c_1}(D_w^{c_2}u) = D_w^{c_2}(D_w^{c_1}u) = D_w^{c_1+c_2}u.$$

Aufgabe 2: (7 Punkte)

Sei $\Omega = (0, 1)$ und $u(x) := x^\alpha$, $\alpha \in \mathbb{R}$. Für welches α gilt $u \in H^1(\Omega)$?

Aufgabe 3: (11 Punkte)

Man nennt einen normierten Vektorraum X stetig eingebettet in den normierten Vektorraum Y , sofern $X \subset Y$ und $\|v\|_Y \leq C\|v\|_X$ für alle $v \in X$; Notation:

$$X \hookrightarrow Y$$

Sei $\Omega := (a, b) \subset \mathbb{R}$, $-\infty < a < b < \infty$. Zeigen Sie, dass $H^1(\Omega)$ stetig in $\mathcal{C}^0(\overline{\Omega})$ eingebettet ist. Dabei verwenden wir für $H^1(\Omega)$ die Norm

$$\|v\|_{H^1(\Omega)}^2 := \|v\|_1^2 := (v, v)_1 + (v, v)_0 = \int_{\Omega} (D_w v)^2 dx + \int_{\Omega} v^2 dx$$

und für $\mathcal{C}^0(\overline{\Omega})$ die Norm

$$\|v\|_{L^\infty(\Omega)} := \text{ess sup}_{x \in \Omega} |v(x)| := \inf\{c \geq 0 : |v(x)| \leq c \text{ fast überall}\}.$$

Hinweise:

- Die Teilmengenbeziehung $H^1(\Omega) \subset \mathcal{C}^0(\overline{\Omega})$ ist wie folgt zu verstehen: Für jede Funktion $v \in H^1(\Omega)$ existiert eine stetige Funktion \tilde{v} , sodass v und \tilde{v} fast überall gleich sind, d.h. $\int_{\Omega} |v(x) - \tilde{v}(x)| dx = 0$. Dann gilt zudem

$$\|v\|_{L^\infty(\Omega)} = \|\tilde{v}\|_{L^\infty(\Omega)} = \sup_{x \in \Omega} |\tilde{v}(x)| =: \|\tilde{v}\|_{\mathcal{C}(\Omega)}.$$

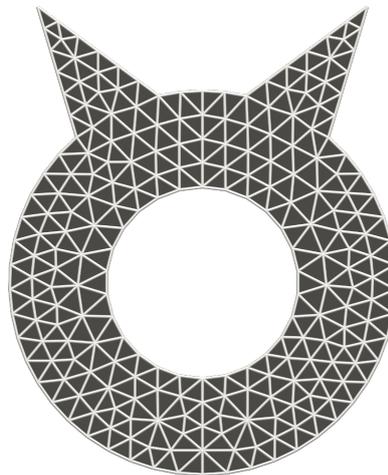
¹Siehe Hinweis zu Aufgabe 3.

- Verwenden Sie die Eigenschaft, dass $\mathcal{C}^\infty(\overline{\Omega})$ dicht in $H^1(\Omega)$ bezüglich $\|\cdot\|_{H^1(\Omega)}$ liegt. Dadurch können Sie bekannte Rechenregeln (Mittelwertsatz der Integralrechnung, Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung) auf Funktionen in $\mathcal{C}^\infty(\overline{\Omega})$ anwenden. *Literatur*: Philippe G. Ciarlet, 2013, *Linear and Nonlinear Functional Analysis with Applications*, Theorem 6.6-4 (*approximation by smooth functions*), S.333.
- Der Raum $(\mathcal{C}^0(\overline{\Omega}), \|\cdot\|_{\mathcal{C}(\Omega)})$ ist vollständig.
- Die Aussage wird in allgemeinerer Form in der Vorlesung behandelt (**Sobolevscher Einbettungssatz**).

Aufgabe 4: (7 Punkte)

Sei ein beschränktes Gebiet $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ gegeben, sodass der Rand stückweise linear ist (Überschneidungen sind nicht erlaubt). Ω sei in Dreiecke unterteilt, d.h. es sei eine Triangulierung $\tau(\Omega)$ gegeben, sodass

$$T_i \cap T_j = \emptyset, \quad \overline{\Omega} = \bigcup_{T \in \tau(\Omega)} \overline{T}.$$



Auf Ω sei die Funktion

$$u \in \{v \in \mathcal{C}^0(\overline{\Omega}) : v|_T \in \mathcal{P}_k(T)\}$$

gegeben, d.h. u ist stetig und stückweise polynomiell.

- Gilt $u \in H^1(\Omega)$?

Hinweis: Sie dürfen ohne Beweis verwenden, dass die verallgemeinerte Formel der partiellen Integration gilt: Sei $T \in \tau(\Omega)$ und $v, w \in \mathcal{C}^1(\overline{T})$, dann gilt

$$\int_T \frac{\partial w}{\partial x_i} v \, d(x_1, x_2) = - \int_T w \frac{\partial v}{\partial x_i} \, d(x_1, x_2) + \int_{\partial T} w v n_i \, dS \quad (i = 1, 2),$$

wobei $n = (n_1, n_2)$ der (nicht-konstante) äußere Einheitsnormalenvektor vom Rand von T ist. *Literatur*: Philippe G. Ciarlet, 2013, *Linear and Nonlinear Functional Analysis with Applications*, Theorem 1.18-2 (*fundamental Green's formula*), S.41.

Abgabe: Bis Dienstag, 24. April 2018, 12:00 Uhr, im entsprechenden Kasten in Raum 3.01 des Mathematischen Instituts.