

## Numerik partieller Differentialgleichungen

Sommersemester 2015

### 4. Übung

#### Aufgabe 1

Beweisen Sie die diskrete Poincaré-Friedrichs Ungleichung für äquidistante Diskretisierungen quaderförmiger Gebiete im  $\mathbb{R}^d$ .

#### Aufgabe 2

Beweisen Sie die Behauptung (a) aus Satz 6.1 der Vorlesung.

#### Aufgabe 3

Eine Matrix  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  heißt **invers monoton** bzw. **M-Matrix**, wenn gilt:  $Ax \leq Ay \Rightarrow x \leq y$  (komponentenweise). Zeigen Sie:

(a) Zu einer invers monotonen Matrix  $A$  existiert  $A^{-1}$  und es gilt  $A^{-1} \geq 0$  (elementweise).

(b) Eine invers monotone Matrix  $A$  mit  $A\mathbf{1} > \mathbf{0}$  erfüllt  $\|A^{-1}\|_{\infty, \infty} \leq \|A^{-1}\mathbf{1}\|_{\infty} \leq \frac{1}{\min_k (A\mathbf{1})_k}$ .

Zeigen Sie schließlich, dass es sich bei  $A = I + \tau\theta L_h$  (vgl. Beweis zu Satz 6.1) um eine invers monotone Matrix handelt und  $\|A^{-1}\|_{\infty, \infty} \leq 1$  erfüllt ist.

**Hinweis:** Verfahre ähnlich zum Beweis von Satz 5.7 (diskretes Maximumprinzip).

#### Aufgabe 4

(a) Implementieren Sie in Matlab das Finite-Differenzen-Verfahren zur Lösung der Aufgabe

$$\begin{aligned}u_t - \Delta u &= f && \text{in } \Omega \times (0, T) \\u &= g && \text{auf } \Gamma \times (0, T) \\u &= u_0 && \text{auf } \Omega \times \{0\}.\end{aligned}$$

auf dem Einheitsquadrat  $\Omega = (0, 1) \times (0, 1) \subset \mathbb{R}^2$ . Lösen Sie dazu in jedem Zeitschritt die entsprechende elliptische Aufgabe. Bauen Sie Ihre Implementation auf dem Finite-Differenzen-Code zur Lösung des Poissonproblems auf. Schreiben Sie insbesondere eine Funktion, die obiges Problem für die Argumente  $h, \tau, \theta$  sowie  $f, g, u_0$  und  $T$  löst. Lassen Sie sich die orts- und zeitdiskrete Lösung ausgeben, sowie die Gitter- und Zeitpunkte der Diskretisierung.

(b) Um das Verfahren zu testen, sei die exakte Lösung

$$u(x, t) = e^{-8\pi^2 t} \sin(2\pi x_1) \sin(2\pi x_2)$$

und  $T = 0.1$  vorgegeben. Daraus ist  $u_0(x) := u(x, 0) = \sin(2\pi x_1) \sin(2\pi x_2)$  sowie  $f = g = 0$  bestimmt. Stellen Sie den Fehler  $\|u(\cdot, t_k) - u_{h, \tau}(\cdot, t_k)\|_{\infty, h}$  im zeitlichen Verlauf für  $h = 0.05$  und die mit  $x$  gekennzeichneten Kombinationen von  $\theta$  und  $\tau$

	$\theta = 0$	$\theta = 1$
$\tau = h^2$	x	x
$\tau = \frac{1}{2}h^2$	x	x
$\tau = \frac{1}{4}h^2$	x	x

da. Was können Sie feststellen?

- (c) Es sei  $\tau_0$  der größte mögliche Wert von  $\tau$ , damit das Crank-Nicolson-Verfahren für alle in der unteren Tabelle mit x gekennzeichneten Kombinationen von  $h$  und  $\tau$  gerade noch die Stabilitätsbedingung erfüllt. Bestimmen Sie  $\tau_0$  für  $h_0 = 0.2$ . Berechnen Sie den Fehler  $\|u - u_{h,\tau}\|_{\infty, h, \tau}$  für die mit x gekennzeichneten Kombinationen von  $h$  und  $\tau$  jeweils für  $\theta = \frac{1}{2}$  und  $\theta = 1$ . Schätzen Sie die Konvergenzordnungen bzgl.  $h$  und  $\tau$  ( $u$ ,  $u_0$  und  $T$  wie in Aufgabenteil (b)).

	$h = h_0 \cdot 2^0$	$h = h_0 \cdot 2^{-1}$	$h = h_0 \cdot 2^{-2}$	$h = h_0 \cdot 2^{-3}$
$\tau = \tau_0 \cdot 2^0$	x	x	x	x
$\tau = \tau_0 \cdot 2^{-1}$			x	
$\tau = \tau_0 \cdot 2^{-2}$			x	
$\tau = \tau_0 \cdot 2^{-3}$			x	

### **Aufgabe 5**

Schreiben Sie die Gleichungen in (6.2) als ein großes Gleichungssystem. Überlegen Sie sich eine geeignete Sortierung der Unbekannten im Orts-Zeit-Gitter. Machen Sie sich klar, dass die einzelnen Zeitschritte „entkoppeln“ und dass ein Informationstransport nur vorwärts in der Zeit stattfinden kann.

**Hinweis:** Es soll auf die Matrix  $L_h$  zurückgegriffen werden.