

Numerik partieller Differentialgleichungen – 8. Übungsblatt

Aufgabe 30:

Sei T ein Dreieck in \mathbb{R}^2 mit den Eckpunkten $\{z_i\}_{i=1,2,3}$ und dem Schwerpunkt z_4 . Für eine hinreichend glatte Funktion f und einen Punkt z sei $\delta_z f := f(z)$ die Punktauswertung von f in z . Weiter seien $\delta_z^x f := \frac{\partial}{\partial x} f(z)$ bzw. $\delta_z^y f := \frac{\partial}{\partial y} f(z)$ die Punktauswertung der partiellen Ableitung von f in x - bzw. y -Richtung in z .

Zeigen Sie, dass $(T, \mathcal{P}_3(T), \Sigma)$ ein Finites Element ist, falls

$$\Sigma = \{\delta_{z_i}\}_{i=1,\dots,4} \cup \{\delta_{z_i}^x\}_{i=1,2,3} \cup \{\delta_{z_i}^y\}_{i=1,2,3}.$$

(Dies ist das kubische Hermite-Element aus der Vorlesung.)

Aufgabe 31:

- Sei T_1 das Referenzdreieck (d.h. mit Ecken in $(0,0)$, $(1,0)$, $(0,1)$) und T_2 ein beliebiges Dreieck in \mathbb{R}^2 . Leiten Sie aus den Koordinaten der Eckpunkte von T_2 explizit eine affine Transformation her, also eine Abbildung $\mathbf{F} : T_1 \rightarrow T_2$ der Form $\mathbf{F}(\mathbf{x}) = \mathbf{B}\mathbf{x} + \mathbf{c}$, so dass $T_2 = \mathbf{F}(T_1)$.
- Wie können Sie für die Matrix \mathbf{B} aus (a) garantieren, dass $\det \mathbf{B} > 0$?
- Übertragen Sie Ihre Vorgehensweise auf Tetraeder in \mathbb{R}^3 .
- Gibt es zwischen allgemeinen Vierecken in \mathbb{R}^2 affine Transformationen? Falls nicht, finden Sie eine Klasse von Vierecken, für die solche Abbildungen stets existieren.

Aufgabe 32:

Sei $T = [0, 1]^2$ das Referenzquadrat. Schreiben Sie ein Programm in einer Sprache Ihrer Wahl (`Matlab`, `Maple`, `C`, `Fortran`, `Python`, ...), das die Lagrange-Basis des Raums der bikubischen Polynome $\mathbb{Q}_3(T)$ (nodale Basis zu den Punktauswertungen in (x_i, y_i) mit $x_i, y_i \in \{0, 1/3, 2/3, 1\}$) grafisch darstellt. Überlegen Sie sich dazu explizit, wie die entsprechenden eindimensionalen Basisfunktionen auf dem Referenzintervall $[0, 1]$ aussehen.

Aufgabe 33:

Beweisen Sie Lemma (1.13), d.h. zeigen Sie:

- I_K ist linear.
- $N_i(I_K(f)) = N_i(f)$ für alle i .