

Sei  $\Pi$  die  $L^2(\Omega)$ -Orthogonalprojektion auf  $\mathcal{P}_{t-1}$   
 (mit Gauß-Schmidt ONB  $q_1, \dots, q_t < 1, \dots, q_{t-1}$  auf  $\mathcal{P}_{t-1}$  berechnen;  $\Pi u = \sum_{i=1}^{t-1} \langle u, q_i \rangle q_i$ )

Dann gilt  $C \|u\|_{H^t(\Omega)}^2 \leq |u|_{H^t(\Omega)}^2 + \|\Pi(u)\|_{L^2(\Omega)}^2$  für ein  $C > 0$

durch Widerspruch: gäbe es kein Solches  $C$ , dann gäbe es  $u_n \in H^t$

mit  $\frac{1}{n} \|u_n\|_{H^t}^2 > |u_n|_{H^t}^2 + \|\Pi(u_n)\|_{L^2}^2$

also  $|v_n|_{H^t} + \|\Pi v\|_{L^2}^2 < \frac{1}{n}$   $v_n = \frac{u_n}{\|u_n\|_{H^t}}$

Sobolev:  $(v_n)$  hat konvergente TF in  $H^{t-1}(\Omega)$

$v = \lim v_{n_k}$  erfüllt  $\nabla^\alpha v = 0$  in  $\partial(\Omega)$  für  $|\alpha| = t$

also  $v \in \mathcal{P}_{t-1}$  also  $\Pi v = v$

wegen  $0 = \lim \|v_{n_k}\|_{L^2} = \|v\|_{L^2}$  ist  $v = 0$  also  $\lim \|v_{n_k}\|_{H^{t-1}} = 0$

also  $1 = |v_{n_k}|_{H^t}^2 + \|v_{n_k}\|_{H^{t-1}}^2 \xrightarrow{|n_k| \rightarrow \infty} 0$

$$\nabla^x \Pi u = 0, |x| = t$$

$$\text{Dann } \text{dist}_{H^{t+1}}(u, P_t)^2 \leq \|u - \Pi u\|_{H^{t+1}}^2 \leq \|u - \Pi u\|_{H^t}^2 \leq \frac{1}{C} \left( \|u - \Pi u\|_{H^t}^2 + \underbrace{\|\Pi(u - \Pi u)\|_{L^2}^2}_{=0} \right)$$

$$= \tilde{C} \|u\|_{H^t}^2 \quad \text{mit } \tilde{C} = \frac{1}{C}$$



Korollar 2.7 Für das  $P_{t+1}(z)$  Rechenelement gilt die Interpolationsabschätzung

$$\|E_{\text{ref}}(w)\|_{H^m(\Gamma_{\text{ref}})} \leq C \|w\|_{H^t(\Gamma_{\text{ref}})} \quad m \leq t, t \geq 2$$

mit einer Konstante  $C$ , die nicht von  $w$  abhängt.

Lemma 2.8 Sei  $P$  eine Zeile der Triangulierung mit  $P = B \Gamma_{\text{ref}} + b$ .

Ist  $u \in H^t(P)$  mit  $t \geq 2$  und  $m \leq t$ , dann gilt

$$\|E_P u\|_{H^m(P)} \leq C \left( \|B^{-1}\| \|B\| \right)^m \|B\| t^{-m} \|u\|_{H^t(P)}$$

Beweis:

$$\|E_{\text{ref}}(u \circ A)\|_{H^m(\Gamma_{\text{ref}})} \leq C \|u \circ A\|_{H^t(\Gamma_{\text{ref}})} \stackrel{\text{Korollar 2.7}}{\leq} C \|B^{-1}\| \|u\|_{H^t(P)} \stackrel{\text{Satz 2.5}}{\leq} C \|B\| \|u\|_{H^t(P)}$$

Korollar 2.7

Satz 2.5

$$\|E_P(u)\|_{H^m(P)} = \|E_P(u \circ A \circ A^{-1})\|_{H^m(\Gamma_{\text{ref}})} \leq C \|B^{-1}\|^m \|u\|_{H^t(P)} \stackrel{\text{Satz 2.5}}{\leq} C \|B\| \|u\|_{H^t(P)}$$

Satz 2.5

$$\|E_P(u \circ A)\|_{H^m(\Gamma_{\text{ref}})} \leq C \|u \circ A\|_{H^t(\Gamma_{\text{ref}})} \stackrel{\text{Satz 2.5}}{\leq} C \|B\| \|u\|_{H^t(P)}$$



$$\begin{aligned}
 \text{Für } u \in H^t(\Omega) \text{ folgt } \|E_h u\|_{m_h}^2 &= \sum_{P \in \mathcal{T}_h} \|E_h u|_P\|_{H^m(P)}^2 = \sum_{P \in \mathcal{T}_h} \|E_P u\|_{H^m(P)}^2 \\
 &\leq \sum_{P \in \mathcal{T}_h} C_P^2 (\|B_P^{-1}\| \|B_P\|)^{2m} \|B_P\|_{\mathbb{R}^m}^2 |u|_{H^t(P)}^2 \quad \text{wobei } P = B_P T_{ref} + b_P \\
 &\leq \left( C_P \left( \max_{P \in \mathcal{T}_h} \|B_P^{-1}\| \|B_P\| \right)^m \left( \max_{P \in \mathcal{T}_h} \|B_P\| \right)^{2-m} |u|_{H^t(\Omega)}^2 \right)
 \end{aligned}$$

Definition 2.9. Sei  $T$  eine homogene Triangulierung in  $\mathbb{R}^d$  mit  $T_{dim} = d$  und Referenzblöcke  $T_{ref}$ . Zu  $P \in \mathcal{T}_h$  alle sei  $(T_{ref}, A_P)$  Darstellung von  $P$  und  $B_P = A_P'$ . Dann nennen wir

$$h(T) = \max_{P \in \mathcal{T}_h} \|B_P\| \quad \text{die Skalengröße von } T \text{ und}$$

$$K(T) = \max_{P \in \mathcal{T}_h} \|B_P\| \|B_P^{-1}\| \quad \text{die Quasiminimalitätskonstante von } T$$

Dabei ist  $\|\cdot\|$  die Matrixnorm zur euklidischen Norm auf  $\mathbb{R}^d$ .

Satz 2.10 Sei  $u \in H^1(\Omega)$  mit  $t \geq 2$  und  $m \leq t$ . Dann gilt unter unseren  
 Generalvoraussetzungen

$$\|E_h u\|_{m, h} \leq C K(T)^m h(T)^{t-m} |u|_{H^t(\Omega)}$$

Beweis: Lemma 2.4 + Lemma 2.8 □

Definition 2.11 Sei  $(T_h)_{h \in \mathcal{H}_m}$  eine Folge von Triangulierungen mit  $\mathcal{R}(T_h) = \mathcal{R}$   
 für ein  $\mathcal{R} \subset \mathbb{R}^d$  und  $\lim_{h \rightarrow 0} h(T_h) = 0$ . Dann heißt  $(T_h)$

quasiuniform, wenn ein  $C > 0$  existiert mit  $K(T_h) \leq C$  für alle  $h$

Satz 2.12 Sei  $t \geq 2$  und  $(T_n)_{n \in \mathbb{N}}$  eine quasiuniforme Familie von zulässigen Triangulierungen mit Simplex (2) als Referenzsimplex. und seien  $(V_n)$  die zugehörigen  $P_1(2)$  Räume. Dann gilt für den Interpolationsfehler einer Funktion  $u \in H^t(\Omega)$

$$\|u - \bar{I}_n u\|_{M_{n,h}} \leq C h_n^{t-m} |u|_{H^t(\Omega)}$$

mit einer  $n$  und  $n$  unabhängigen Konstante  $C$

Korollar 2.13 Sei  $u \in H^t(\Omega)$  Lösung der Grundaufgabe mit  $t \geq 2$

Wahr seien  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  die Lösungen der zugehörigen numerischen Aufgabe auf den Vektorräumen  $(V_n)$  aus Satz 2.9. Sind die Voraussetzungen des Cea Lemmas erfüllt, dann gilt

$$\|u - u_n\|_{H^1(\Omega)} \leq C h_n^{t-1} |u|_{H^t(\Omega)}$$

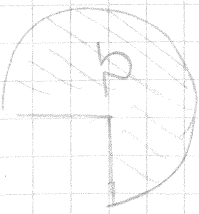
$v \in C^{t-1}$  höherer Regularität als L<sup>1</sup> ausreichend

Abhängung aus Korollar 2.13  $\|u - u_T\|_{H^1(\Omega)} \leq C h_T^{t-1} \|u\|_{H^t(\Omega)}$

Trotz in der Numerik:  $a$  elliptische, stetige Bilinearform auf  $H^1(\Omega)$   
 genau Testen der Genauigkeit von Algorithmen  
 wähle glatte Fkt  $u \in H^t$  definiere  $b(v) = a(u, v)$  löse  $a(u, v) = b(v)$   
 $\Rightarrow u \in H^t$  ist eindeutige Lsg

Lemma 2.14: Eine höhere Regularität der Lösung liegt im allgemeinen nicht vor

Beweis: konkretes Beispiel  $\Omega := \text{inft } x_2 \in \mathbb{R}^2 \mid \|x\| \leq 1 \wedge x_2 \geq 0 \vee x_1 \leq 0 \}$



$V := H_0^1(\Omega)$

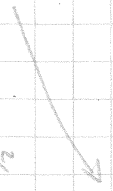
$a(u, v) := \int_{\Omega} \nabla u \cdot \nabla v \, dx$

$b(v) := \int_{\Omega} f v \, dx$

mit  $f \in H^s(\mathbb{R}^2)$  für alle  $s$

aber  $u \in H_0^1(\Omega) \setminus H^2(\Omega)$

Lösung ist  $u(x, y) = \text{Im} (x+iy)^{3/2} = F(x, y)$



Lsg des Problems

$\forall v \in V, a(u, v) = b(v)$

genauer

$f(x, y) = \Delta \underbrace{\left[ \sqrt{x^2 + y^2} \right]}_F \text{Im} (x+iy)^{3/2}$

mit  $x \in C^\infty(\mathbb{R})$ ,  $x \geq 0$ ,

$x \mid (-\infty, 1/4) = 0$ ,  $x \mid (3/4, \infty) = 1$



Satz 2.15: (Regularitätskriterium)

Sei  $a$  eine  $H_0^1$ -elliptische Bilinearform zum Dirichletproblem einer elliptischen Differentialgleichung zweiter Ordnung mit rationalen Koeffizienten auf einem Gebiet  $\Omega$ . Ist die lineare Form  $b$  der Variationsformulierung durch  $b(v) = \int_{\Omega} f v \, dx$  gegeben mit  $f \in L^2(\Omega)$  und ist  $\Omega$  konvex, dann ist die Lösung  $u$  in  $H^2(\Omega)$  und es existiert eine Konstante  $C$  unabhängig von  $f$  und  $u$ , mit  $\|u\|_{H^2} \leq C \|f\|_{L^2}$ .

Gehebeispiel in Lemma 3.1 existiert nur, weil  $\Omega$  nicht konvex (Singularität am dortigen Eck)

Für die Situation aus Satz 2.15 gilt das Kornerskriterium in Korollar 2.13:  $\|u - u_T\|_{H^1} \leq C \inf_{V_T} \|f\|_{L^2}$



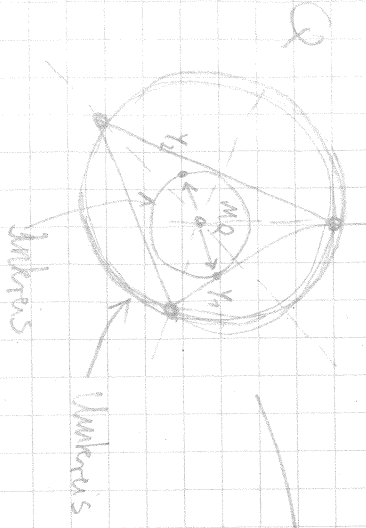
beachte:

Fehlerkonstante in a-priori Fehlerabschätzung

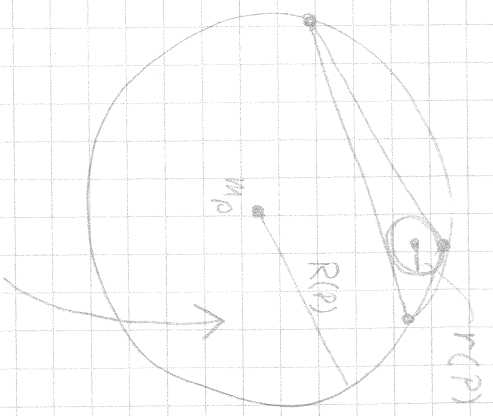
$$\|u - u_f\| \leq C \|u\|_H$$

hängt ab von  $K(T)$  und  $h(T)$

$K(T), h(T)$  abhängig von  $\|B_p\|, \|B_p^{-1}\| \dots$  geometrische Interpretation:



$$Ax = Bx + b$$



fast gleichzeitig

$$r(Q) \approx R(Q)$$

$$y_1 = m_Q + r(Q)e$$

$$y_2 = m_Q - r(Q)e$$

$$\|e\| = 1 \quad r(P) \ll R(P)$$

stark deformiert

$$A(y_1), A(y_2) \in B_{R(P)}(m_P) \quad \text{also}$$

$$2R(P) \geq \|A(y_1) - A(y_2)\| = \|B(y_1 - y_2)\| = 2r(Q) \|B\|$$

$\leadsto$

$$\|B\| = \sup_{\|e\|=1}$$

$$\|B\| \leq \frac{\text{diam}(P)}{2r(Q)}$$

$$\frac{R(P)}{r(Q)}$$

analog:

$$\text{diam}(P) = \sup_{u, v \in Q} \|A(u) - A(v)\| \geq \|A(y_1) - A(y_2)\| = 2r(Q) \|B\| \leadsto$$

$$\|B\| = 1$$

$$\|B\| \leq \frac{\text{diam}(P)}{2r(Q)}$$