

**Tentamen i Differentialekvationer och Tekniska Beräkningar del A,  
för Kb.** 22 oktober 2001, 08.45–12.45. Inga hjälpmedel. Totalt 50p.

- Problem 1.** (a) Beskriv vad en triangulering av ett område  $\Omega$  med polygonrand i  $\mathbf{R}^2$  är, samt ange hur storleken på trianglarna mäts. (2p)  
(b) Beskriv en metod för lokal förfining av en del av trianglarna. (2p)  
(c) Definiera rummet  $V_h$  av kontinuerliga, styckvis linjära funktioner definierade på en triangulering av  $\Omega$ . Definiera tältfunktionerna i  $V_h$  och visa att dessa utgör en bas för  $V_h$ . (3p)  
(d) Beskriv hur basen modifieras om man kräver att funktionerna i  $V_h$  skall vara noll på randen  $\partial\Omega$  av  $\Omega$ . (1p)

- Problem 2.** (a) En kontinuerlig funktion  $v$  är definierad på  $\Omega$ . Definiera interpolanten  $\pi_h v$  av  $v$ . (1p)  
(b) Formulera uppskattningar för interpolationsfelet  $v - \pi_h v$  och dess gradient  $\nabla(v - \pi_h v)$  i max-norm. Formulera och bevisa motsvarigheten till en av dessa uppskattningar i en rumsdimension. (5p)  
(c) Låt  $f = x^2$  vara definierad på  $I = (0, 1)$ . Beräkna  $L^2$ -projektionen  $Pf$  på rummet av linjära funktioner på  $I$ . Rita en figur som visar  $f$  och  $Pf$ . (3p)

**Problem 3.** Betrakta problemet

$$\begin{aligned} -\nabla \cdot (a\nabla u) + cu &= f, \quad \text{i } \Omega, & (1) \\ -n \cdot (a\nabla u) &= \gamma(u - g_D) + g_N, \quad \text{på } \partial\Omega. & (2) \end{aligned}$$

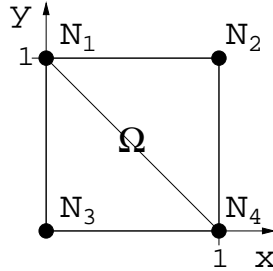
- (a) Förklara all ingående notation samt ange vad som är givna data och vad som söks. (2p)  
(b) Ange en fysikalisk tolkning till problem (1)-(2). Diskutera speciellt en fysikalisk tolkning av Robinrandvillkoret (2). (2p)  
(c) Låt  $w(x, y) = x \sin y$  och beräkna  $\nabla w$ ,  $b \cdot \nabla w$  där  $b = (1, 0)$  och  $\Delta w$ . (2p)  
(d) Antag att  $\Omega = \{(x, y) \in \mathbf{R}^2 : x^2 + y^2 \leq 1\}$ ,  $a = 1$ ,  $c = 0$ ,  $f = 1$ ,  $\gamma = 0$ ,  $g_D = 0$ , och  $g_N = 1/2$ . Visa att  $u = (1 - x^2 - y^2)/4$  är en lösning till problem (1)-(2). (2p)  
(e) Härled en variationsformulering av (1)-(2). (2p)

- Problem 4.** (a) Formulera finita element-metoden för (1)-(2). (2p)  
(b) Härled ett linjärt ekvationssystem som bestämmer finita element-

lösningen  $U$ . (4p)

(c) Härled Galerkin-ortogonalitetsekvationen som felet  $u - U$  uppfyller. (2p)

(d) Visa att det existerar en lösning till din finita element-metod i fallet då  $a > 0$ ,  $c = 0$  och  $\gamma > 0$  på en del av randen. (2p)



Figur 1: Problem 5. Indelning av  $\Omega$  i två trianglar.

**Problem 5.** Låt  $\Omega = [0, 1] \times [0, 1]$  vara indelat i två trianglar. Se Figur 1.

(a) Beräkna hela massmatrisen. (2p)

(b) Beräkna element  $a_{11}$  i styvhetsmatrisen (inklusive randbidrag)  $A$  samt lastvektorn (inklusive randbidrag) för finita element-metoden i 4(a) då  $a = 1$ ,  $c = 0$ ,  $f = 1$ ,  $g_D = 1$ ,  $g_N = 1$  och  $\gamma = 1$ . (2p)

Ledning: Använd lämpliga kvadraturformler.

**Problem 6.** (a) Formulera en a posteriori-feluppskattning i fallet då  $a = 1$ ,  $c = 0$ , och Robinrandvillkoret (2) byts mot ett homogent Dirichletrandvillkor. (1p)

(b) Bevisa motsvarigheten i en rumsdimension. (2p)

(c) Ange de fyra huvudkomponenterna i en adaptiv algoritm baserad på a posteriori-uppskattningen och förklara kortfattat deras roll. Formulera en adaptiv algoritm. (2p)

**Problem 7.** Betrakta systemet av ordinära differentialekvationer

$$M\dot{\xi} + A\xi = b, \quad \text{i } (0, T), \quad (3)$$

$$\xi(0) = \xi^0. \quad (4)$$

(a) Antag att

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 4 & 8 \end{pmatrix}, \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \xi^0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}. \quad (5)$$

Dela in tidsintervallet  $(0, 1)$  i två lika långa tidssteg och beräkna en approximation av  $\xi(1)$  med bakåt Euler. (2p)

(b) Betrakta

$$\dot{u} - \nabla \cdot (a \nabla u) = f, \quad \text{i } \Omega \times (0, T), \quad (6)$$

$$u(x, 0) = u_0, \quad x \in \Omega, \quad (7)$$

$$u(x, t) = 0, \quad x \in \partial\Omega, \quad t \in (0, T). \quad (8)$$

Härled systemet av ordinära differentialekvationer (3)–(4) genom att diskretisera (6)–(8) i rummet. (2p)