

■ Die Oseen-Gleichungen:

= Fixpunktlinearisierung der N-St-Gleichungen.

1. instationär: $u = (u_1, \dots, u_d)$ geg.

$$\frac{\partial v}{\partial t} - \frac{1}{Re} \Delta v + (u \cdot \nabla) v + \nabla p = f \text{ in } Q$$

$$\operatorname{div} v = 0 \text{ in } Q$$

$$+ AB + RB \text{ (siehe N-St-Gleichungen)}$$

2. stationär ($\partial v / \partial t = 0$): $u = (u_1, \dots, u_d)$ geg.

$$- \frac{1}{Re} \Delta v + (u \cdot \nabla) v + \nabla p = f \text{ in } Q$$

$$\operatorname{div} v = 0 \text{ in } Q$$

$$+ RB \text{ z.B. Haftbedingung (homog. Dirichlet)}$$

$$v = 0 \text{ auf } \Gamma_0 = \Gamma := \partial Q$$



Schwache Formulierung (= gem. Variationsform.)

$$\text{Ges. } v \in \tilde{V} := (H^1(\Omega))^d \text{ und } p \in P := \{q \in L_2(\Omega) : \int_{\Omega} q \cdot 1 dx = 0\}:$$

$$a(u; v, w) + b(w, p) = \langle F, w \rangle \quad \forall w \in V$$

$$b(v, q) = 0 \quad \forall q \in P$$

$$\text{mit } a(u; v, w) := a_D(v, w) + a_C(u; v, w),$$

$$a_C(u; v, w) := \int_{\Omega} ((u \cdot \nabla) v)^T w dx.$$