

4.1.2. Typische Eigenschaften von Diskretisierungsmatrizen

$n_h = O(h^{-d})$, h -Diskretisierungsparameter, d -Dimension \mathbb{R}^d

Bei der Diskretisierung entstehen Matrizen mit folgenden typischen Eigenschaften:

1. großdimensioniert: $n_h = O(h^{-d}) \rightarrow \infty$ für $h \rightarrow 0$.

2. schwach besetzt (sparse):

$$\text{NNE} = \text{Number of Non-zero Elements of } K_h = O(n_h)$$

3. Bei geeigneter Numerierung der Knoten entsteht eine Bandmatrix mit der Bandweite

$$\text{BW} = q_h \cdot p_h = O(h^{-(d-1)}) = O(n_h^{(d-1)/d}).$$

4. Für RWP 2. Ordnung gilt typischerweise:

$$\alpha(K_h) = O(h^{-2}) \rightarrow \infty \text{ für } h \rightarrow 0.$$

5. Im diskutierten Beispiel (aber nicht im Allgem.!) ist die Matrix K_h symmetrisch: $K_h = K_h^T$

6. Im diskutierten Beispiel (aber nicht im Allgem.!) ist die Matrix K_h positiv definit:

$$v_h^T K_h v_h = (K_h v_h, v_h)_2 > 0 \quad \forall v_h \in \mathbb{R}^n, v_h \neq 0.$$

Für das GEV ergibt sich damit folgender Aufwand:

- Speicherplatzbedarf:

$$M_h = \text{BW} \cdot n_h = O(h^{-d} h^{-(d-1)}) = O(h^{-2d+1}) = O(n_h^{2d-1})$$

- Anzahl der arithmetischen Operationen

$$\text{ops} = O(\text{BW}^2 n_h) = O(h^{-3d+2}) = O(n_h^{3d-2})$$