

# 1. Теорема единственности решения задачи Коши для уравнения теплопроводности.

**Постановка задачи.**  $u_t = a^2 u_{xx} + f(x, t), (x, t) \in q, (1)$  где  $q = \{(x, t) : x \in R^1, t > 0\}, \bar{q} = \{(x, t) : x \in R^1, t \geq 0\}$   
 $u(x, 0) = \varphi(x), x \in R^1, (2)$  где  $f(x, t), \varphi(x)$  непрерывны

**Определение.** Классическим решением задачи (1)-(2) называется функция  $u(x, t)$ , определенная и непрерывная вместе с производными  $u_t$  и  $a^2 u_{xx}$  в  $q$ , удовлетворяющая (1) в  $q$ , непрерывная в  $\bar{q}$  и удовлетворяющая условию (2).

**Теорема единственности.** Задача (1)-(2) может иметь только одно классическое решение, ограниченное в области  $\bar{q}$ .

**Доказательство.** Пусть  $\exists$  два ограниченных решения  $u_i(x, t), i = 1, 2$ , которые удовлетворяют (1)-(2). Введем функцию  $v(x, t) = u_1(x, t) - u_2(x, t)$ . В силу линейности задачи функция  $v(x, t)$  будет удовлетворять однородной задаче Коши:

$$v_t = a^2 v_{xx}, (x, t) \in q, (3)$$

$$v(x, 0) = 0, x \in R^1 (4)$$

Условие ограниченности для функций  $u_1(x, t)$  и  $u_2(x, t)$  дает условие ограниченности для функции  $v(x, t)$ :  
 $|v(x, t)| = |u_1(x, t) - u_2(x, t)| \leq |u_1(x, t)| + |u_2(x, t)| \leq 2M$ , где  $|u_i(x, t)| \leq M, i = 1, 2$ .

Таким образом,  $v(x, t)$  - решение задачи (3)-(4) и ограничена в области  $\bar{q}$ .

Покажем, что  $v(x, t) \equiv 0, (x, t) \in q$ . Выберем в полуплоскости  $q$  линии  $|x| = L$  и  $t = T$  и будем рассматривать ограниченную область  $q_L: q_L = [-L, L] \times (0, T], \bar{q}_L = [-L, L] \times [0, T]$ .

Введем функцию  $w(x, t) = \frac{4M}{L^2}(\frac{x^2}{2} + a^2 t)$ . Она удовлетворяет  $w_t = a^2 w_{xx}$ .

При  $t = 0: w(x, 0) = \frac{2Mx^2}{L^2} \geq |v(x, 0)| = 0$ .

При  $|x| = L: w(\pm L, t) = 2M + \frac{4Ma^2 t}{L^2} \geq 2M \geq |v(\pm L, t)|$ .

Так как  $q_L$  ограничена,  $v(x, t), w(x, t)$  удовлетворяют (1) и на границе  $|v(x, 0)| \leq w(x, 0), |v(\pm L, t)| \leq w(\pm L, t)$ , то к можно применить следствие из принципа максимума:

$|v(x, t)| \leq w(x, t), (x, t) \in \bar{q}_L$ , или  $-\frac{4M}{L^2}(\frac{x^2}{2} + a^2 t) \leq v(x, t) \leq \frac{4M}{L^2}(\frac{x^2}{2} + a^2 t)$ . Зафиксируем точку  $(x, t) \in \bar{q}_L$  и перейдем к пределу:  $\lim_{L \rightarrow \infty} v(x, t) = 0$ . В силу независимости от  $L$  и выбора точки, то в  $\bar{q}_L v(x, t) \equiv 0$ . Значит,

$u_1(x, t) \equiv u_2(x, t)$ .

## 2. Интеграл энергии для уравнения колебаний.

Рассмотрим уравнение колебания  $v_{tt} = a^2 v_{xx}, 0 < x < l, 0 < t < T, v(x, t) \in C^2\{[0; l] \times [0; T]\}$  с нулевыми начальными и граничными условиями. Функция  $E(t) = \int_0^l [\rho(v_t(x, t))^2 + T(v_x(x, t))^2] dx$  ( $E(t) = \int_0^l [(v_t(x, t))^2 + a^2(v_x(x, t))^2] dx$  - у Денисова, отличаются ровно в  $\rho$  раз) называется **интегралом энергии**. В физической интерпретации с точностью до константы это полная энергия колебания.

**Есть более общее определение.** Определим интеграл энергии - кинетическая + потенциальная энергии механической системы

в определенный момент  $t. D \subset R^n, n = 1...3$

$$\begin{cases} u_{tt}(M, t) = a^2 \Delta_M u_{xx}(M, t) + f(M, t), M \in D, t > 0 \\ u(M, 0) = \varphi(M) \\ u_t(M, 0) = \psi(M), M \in \bar{D} \\ \alpha(P) \frac{\partial u(P, t)}{\partial n_P} + \beta(P) u(P, t) = \chi(P, t), P \in \partial D, t > 0 \end{cases}$$

1) Свободные колебания  $f \equiv \chi \equiv 0$ . Обозначим  $\partial D^+$  - область, где  $\alpha(P), \beta(P) > 0$

Интеграл энергии  $\varepsilon(t) = \frac{\rho}{2} \iiint_D \left( u_t^2(M, t) + a^2 \text{grad}_M^2 u(M, t) \right) dD_M + a^2 \frac{\rho}{2} \iint_{\partial D^+} \frac{\beta(P)}{\alpha(P)} u^2(P, t) dS_P$

$\partial D^+ \neq \emptyset$  только для третьего краевого условия

тройной интеграл это кинетическая энергия колеблющейся системы,  $dD_M$  - элемент объема

двойной интеграл это энергия упругого закрепления,  $dS_P$  - элемент площади поверхности

$\rho = \text{const}$  - объемная плотность массы

Физический смысл  $\varepsilon(t)$  - в отсутствие внешних сил полная энергия колеблющейся системы не изменяется со временем. То есть это закон сохранения энергии:

$$\varepsilon(t) = \varepsilon(0) = \frac{\rho}{2} \iiint_D \left( \psi^2(M) + a^2 \text{grad}_M^2 \varphi(M) \right) dD_M + a^2 \frac{\rho}{2} \iint_{\partial D^+} \frac{\beta(P)}{\alpha(P)} \varphi^2(P) dS_P$$