

# Applied Partial Differential Equations

Chenghao Dong

November 9, 2023

# CONTENTS

<b>1</b>	<b>Introduction</b>	<b>2</b>
1.1	Notations for Multivariable Derivatives . . . . .	2
1.2	Classification of PDEs . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Symmetry and Similarity Solutions</b>	<b>4</b>
2.1	Symmetry Transformations . . . . .	4
2.2	Similarity Solutions . . . . .	6
2.3	Solving PDEs with Similarity Solutions . . . . .	8
<b>3</b>	<b>First Order Quasilinear Equations</b>	<b>11</b>
3.1	Method of Characteristics . . . . .	11
3.2	Discontinuous Initial Curves . . . . .	15
3.3	Existence and Uniqueness of Solutions . . . . .	18
3.4	Domain of Definition . . . . .	22
<b>4</b>	<b>Weak Solutions and Shocks</b>	<b>24</b>
4.1	Weak Solutions . . . . .	24
4.2	Shocks and Nonuniqueness of Weak Solutions . . . . .	27
4.3	Introducing Shocks into Solutions . . . . .	29
<b>5</b>	<b>First Order Nonlinear Equations</b>	<b>32</b>
5.1	Charpit's Equations . . . . .	32

# 1 Introduction

## 1.1 Notations for Multivariable Derivatives

**Definition 1.1.1. 偏导数的多重下标 (*multi-index*)**

记  $\alpha = (a_1, \dots, a_n) \in \mathbb{N}_0^n$  称为偏导数的多重下标；定义该下标的**长度 (*length*)** 为  $|\alpha| = a_1 + \dots + a_n$ ，阶乘为  $\alpha! = a_1! \cdots a_n!$ ；特别地，记  $\mathbf{0} = (0, \dots, 0)$ 。于是有以下算符：

$$D^\alpha := \partial^\alpha := \partial x_1^{a_1} \cdots \partial x_n^{a_n} := \frac{\partial^{|\alpha|}}{\partial x_1^{a_1} \cdots \partial x_n^{a_n}}$$

注意有以下几种常见的表达： $\sum_{|\alpha|=k} D^\alpha u$  与  $\sum_{|\alpha|\leq k} D^\alpha u$  分别表示函数  $u$  的所有  $k$  阶偏导项，与  $u$  的所有阶数小于  $k$  的偏导项。

**Remark**  $\sum_{|\alpha|=k} D^\alpha u$  有总计不超过  $\binom{n+k-1}{k}$  项，即为  $|\alpha| = k$  的非负整数解个数； $\sum_{|\alpha|\leq k} D^\alpha u$  有总计不超过  $\binom{n+k}{k}$  项。

**Theorem 1.1.1. 多项式定理 (*multinomial theorem*)** 对于多元函数自变量  $\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ ，与多重下标  $\alpha \in \mathbb{N}^n$  有：

$$(x_1 + \dots + x_n)^k = \sum_{|\alpha|=k} \frac{k!}{\alpha!} \cdot \mathbf{x}^\alpha \quad \text{s.t.} \quad \mathbf{x}^\alpha = x_1^{a_1} \cdots x_n^{a_n}$$

**Theorem 1.1.2. 多元函数的泰勒展开 (*multivariable taylor's theorem*)**

记函数  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  为开集  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  上的  $(k+1)$  阶连续可微函数，即  $f \in C^{k+1}(\Omega)$ ，则对  $\mathbf{x} \in \Omega$  与充分小的  $\Delta \mathbf{x}$  s.t.  $\mathbf{x} + \Delta \mathbf{x} \in \Omega$ ，有：

$$f(\mathbf{x} + \Delta \mathbf{x}) = \sum_{|\alpha|\leq k} \frac{D^\alpha f(\mathbf{x})}{\alpha!} \Delta \mathbf{x}^\alpha + R_{x,k}(\Delta \mathbf{x})$$

其中拉格朗日余项为：

$$R_{x,k}(\Delta \mathbf{x}) = \sum_{|\alpha|=k+1} \frac{D^\alpha f(\mathbf{x} + c)}{\alpha!} \Delta \mathbf{x}^\alpha \quad \text{for some } c \in (0, 1)$$

特别地，如果满足  $\Delta \mathbf{x} = (\Delta x_1, \dots, \Delta x_n)$  s.t.  $\Delta x_1 = \dots = \Delta x_n = \Delta x$ ，则  $R_{x,k}(\Delta \mathbf{x}) = O(\Delta x^{k+1})$

**Theorem 1.1.3. 多元函数的散度定理 (*divergence theorem*)**

记  $\Omega$  为  $\mathbb{R}^n$  中的由  $\partial\Omega$  围成的有界连通区域， $\mathbf{n}$  为曲面  $\partial\Omega$  上的单位法向量。若矢量函数  $\mathbf{v}$  在闭区域  $\bar{\Omega} = \Omega \cup \partial\Omega$  上连续，在  $\Omega$  内有一阶连续偏导数，则：

$$\int_{\Omega} \nabla \cdot \mathbf{v} d\mathbf{x} = \int_{\partial\Omega} \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS$$

## 1.2 Classification of PDEs

偏微分方程的分类在很大程度上决定了解法的选则。在本课程中，我们将主要了解以下几种主要的 PDE 形式；且在无特别说明的情况下，我们默认仅考虑 (至多) 二元二阶 PDE (PDE 的阶数是指其含有的最高阶导数的阶数) 且认为研究的问题中涉及的函数 (包括系数函数) 都足够光滑：

### Definition 1.2.1. 线性偏微分方程 (*linear pdes*)

$k$  阶线性偏微分方程的一般形式如下：

$$\sum_{|\alpha| \leq k} A_{\alpha}(x) D^{\alpha} u(x) = f(x)$$

二元二阶线性 PDE 的一般形式如下：

$$Au_{xx} + Bu_{xy} + Cu_{yy} + Du_x + Eu_y + Fu = f(x, y)$$

其中  $A(x, y) \sim F(x, y)$  是关于自变量的函数。线性 PDE 的特征是等式左侧的算子为线性算子。当 PDE 的边界条件与初值条件均为线性条件时 (不涉及因变量的乘法或其他复杂运算)，称这个问题整体为线性问题。所有其他非线性的 PDE 统称为 *non-linear*。

### Definition 1.2.2. 拟线性偏微分方程 (*semilinear pdes*)

当最高阶导数的部分为线性时，称此类 PDE 为拟线性 (注意一般的拟线性仍然属于非线性)。  $k$  阶拟线性偏微分方程的一般形式如下：

$$\sum_{|\alpha| \leq k} A_{\alpha}(x) D^{\alpha} u(x) = f(D^{\beta} u(x), x) \quad \text{where } |\beta| < k$$

二元二阶拟线性 PDE 的一般形式如下：

$$Au_{xx} + Bu_{xy} + Cu_{yy} = f(u_x, u_y, u, x, y)$$

### Definition 1.2.3. 准线性偏微分方程 (*quasilinear pdes*)

当  $m$  阶导数前的系数只包含自变量与更低阶导数时，称此类 PDE 为准线性 (显然一般的准线性也属于非线性)。  $k$  阶准线性偏微分方程的一般形式如下：

$$\exists m \leq k \text{ s.t. : } \sum_{|\alpha| \leq m} A_{\alpha}(D^{\beta} u, x) D^{\alpha} u(x) = f(D^{\gamma} u(x), x)$$

其中  $|\beta| < m \wedge |\gamma| \neq m$ 。二元二阶对一阶导数的准线性 PDE 一般形式如下：

$$D(u, x, y) u_x + E(u, x, y) u_y = f(u_{xx}, u_{yy}, u, x, y)$$

对二阶导数的准线性 PDE 一般形式如下：

$$\begin{aligned} A(u_x, u_y, u, x, y) u_{xx} + B(u_x, u_y, u, x, y) u_{xy} \\ + C(u_x, u_y, u, x, y) u_{yy} = f(u_x, u_y, u, x, y) \end{aligned}$$

## 2 Symmetry and Similarity Solutions

### 2.1 Symmetry Transformations

**Definition 2.1.1. 对称变换 (symmetry transformations)**

仅考虑二元函数  $u(x, t)$  的偏微分方程  $D_{(x,t)}[u(x, t)] = \phi(x, t)$ ,  $\forall (x, t) \in \Omega$ ,  $D$  为一个微分算子。如果存在一组映射 (或变量替换):

$$\{x, t, u\} \mapsto \{\xi(x, t, u), \tau(x, t, u), w(x, t, u(\xi, \tau))\}$$

使得  $u(x, y)$  为此偏微分方程的解能推出  $w(x, y)$  也为此偏微分方程的解 (注意  $w$  可以化为关于替换前变量  $(x, t)$  的函数):

$$D_{(x,t)}[u(x, t)] = \phi(x, t) \implies D_{(x,t)}[w(x, t)] = \phi(x, t)$$

此时称此偏微分方程为对称的 (symmetry), 对应的变量变换称为对称变换 (symmetry transformation)。注意我们强调, 所谓“变换后仍为微分方程的解”指的是对于之前的  $(x, t)$  导数而言的。然而由于假设了  $u(x, t)$  为偏微分方程的解, 那么显然不论在定义区域内的任何点上都有  $D_{(x,t)}[u(x_0, t_0)] = \phi(x_0, t_0)$ ,  $\forall (x_0, t_0) \in \Omega$ ; 特别地, 如果换元后  $(\xi, \tau) \in \Omega$  则理应有:

$$D_{(\xi,\tau)}[u(\xi, \tau)] = \phi(\xi, \tau), \forall (\xi, \tau) \in \Omega$$

最后强调一点,  $u \mapsto w(x, t, u(\xi, \tau))$  中后面的  $u(\xi, \tau)$  应视为保持原自变量位置的因变量替换, 即新自变量直接在对原自变量的位置上对其进行替换 ( $u_x(x, t) = g(x, t) \iff u_\xi(\xi, \tau) = g(\xi, \tau)$ , resp.  $u_t, u_{xx} \dots$ )。

下面讨论一个简单的例子:

**Example 2.1.1. 对称变换的检验** 现考虑一组应用于方程  $u_x + t^2 u_t = 0$  的简单变换 (固定  $L$ ), 尝试找出使得变换为对称变换的参数  $\beta$  取值。

$$\begin{cases} x \mapsto \xi(x, t, u) = x/L \\ t \mapsto \tau(x, t, u) = t/L^\beta \\ u \mapsto w(x, t, u(\xi, \tau)) = u(\xi, \tau) \end{cases}$$

将变换后的因变量  $w(x, t) = u(\xi(x, t), \tau(x, t))$  带入方程:

$$w_t(x, t) = u_\xi \xi_t + u_\tau \tau_t = u_\tau(\xi, \tau) / L^\beta \quad (1)$$

$$w_x(x, t) = u_\xi \xi_x + u_\tau \tau_x = u_\xi(\xi, \tau) / L \quad (2)$$

$$w_x + t^2 w_t = u_\xi(\xi, \tau) / L + (t^2 / L^\beta) u_\tau(\xi, \tau) \quad (3)$$

为确保变换对于微分方程对称, 显然我们需要有  $w_x + t^2 w_t = 0$ :

$$u_\xi(\xi, \tau)/L + (t^2/L^\beta) u_\tau(\xi, \tau) = u_\xi(\xi, \tau)/L + \tau^2 L^\beta u_\tau(\xi, \tau) = 0$$

又已知  $u(x, y)$  为方程的解, 在  $(\xi, \tau)$  的位置上考虑原方程确定的关系:

$$u_\xi(\xi, \tau) + \tau^2 u_\tau(\xi, \tau) = 0$$

整合二式:

$$\begin{cases} u_\xi(\xi, \tau)/L + \tau^2 L^\beta u_\tau(\xi, \tau) = 0 \\ u_\xi(\xi, \tau) + \tau^2 u_\tau(\xi, \tau) = 0 \end{cases}$$

不难解得

$$\tau^2 u_\tau(\xi, \tau) (-1/L + L^\beta) = 0 \implies \beta = -1$$

**Definition 2.1.2. 伸缩对称变换 (*dilation symmetries*)** 我们考虑如下一种常见的变换  $\varepsilon \neq 0$ :

$$\begin{cases} x \mapsto \xi(x, t, u) = \varepsilon^\alpha \cdot x \\ t \mapsto \tau(x, t, u) = \varepsilon^\beta \cdot t \\ u \mapsto w(x, t, u(\xi, \tau)) = \varepsilon^\gamma \cdot u(\xi, \tau) \end{cases}$$

此类变换称为伸缩变换。一般我们的一个目标是确定参数  $(\alpha, \beta, \gamma)$  使得该伸缩变换是对于目标方程的对称变换。

到现在为止我们讨论了偏微分方程的对称变换和一类特殊的伸缩变换。我们的实际目的就是利用这一对称性。实际上, 利用这些对称变换, 我们有机会将偏微分方程转化为常微分方程进行求解从而大大简化求解难度。当然, 这种机会是偶然的, 但在很多情况下不妨一试。下面我们将讨论如何利用伸缩对称变换达到这一效果。

## 2.2 Similarity Solutions

在本节中，未经特殊说明，我们讨论的对称变换均默认为对关于  $u(x, t)$  的偏微分方程的**伸缩对称变换**，即对  $\varepsilon \neq 0$ ：

$$\begin{cases} x \mapsto \xi(x, t, u) = \varepsilon^\alpha \cdot x \\ t \mapsto \tau(x, t, u) = \varepsilon^\beta \cdot t \\ u \mapsto w(x, t, u(\xi, \tau)) = \varepsilon^\gamma \cdot u(\xi, \tau) \end{cases} \quad (*)$$

利用对称变换将偏微分方程转化为常微分方程的关键在于其对称性。正如我们在上文讨论的，在对称变换中如果  $u(x, t)$  是方程的解，则其在变换下的像  $w(x, t) = w(x, t, u(\xi, \tau))$  也是方程的解。那么有没有一种**可能这两个解所指的其实是同一个解**呢，也即有没有可能在相似变换的语境下，存在关系：

$$w(x, t, u(\xi, \tau)) \equiv u(x, t)$$

事实证明这是可能的，所以我们定义：

**Theorem 2.2.1. 不变解 (*invariant solutions*)** 若对于相似变换，若变换前后的两个解  $u(x, t)$  与  $w(x, t) = w(x, t, u(\xi, \tau))$  保持不变，即

$$w(x, t, u(\xi, \tau)) \equiv u(x, t)$$

则称其为一个不变解。特别的，对于伸缩变换，我们要求：

$$\varepsilon^\gamma \cdot u(\xi, \tau) \equiv u(x, t)$$

下面一条定理解释了我们要寻找这种关系的原因，简单来说，**对于伸缩对称变换**，如果一个解为不变解则，则其必然可以化简成某种特殊形态。

**Theorem 2.2.2. 伸缩对称变换的相似解 (*similarity solutions*)** 若 (\*) 对关于  $u(x, t)$  的偏微分方程存在不变解  $u(x, t)$ ，则其一定形如下：

$$u(x, t) = t^{-\gamma/\beta} f(\eta) \quad \text{s.t.} \quad \eta = \frac{x}{t^{\alpha/\beta}}$$

此时称该解为对应方程的相似解， $\eta$  为相似变量 *similarity variable*。注意，**这种形式的解并不一定总是存在**。

**Proof Theorem 2.2.2** 假设存在不变解  $u(x, t)$ , 现在考虑一组一对一坐标变换  $(x, t) \mapsto (\eta(x, t), \varphi(x, t))$  s.t.

$$\eta(x, t) = \frac{x}{t^{\alpha/\beta}} \quad \varphi(x, t) = x \cdot t^{(-\alpha+\gamma)/\beta}$$

注意这组坐标变换并不一定是对称变换。同时, 不失普遍性, 我们假设  $x, t > 0$ , 且不考虑那些测度为零的不可逆点集。于是在该坐标变换下, 不变解  $u(x, t)$  可以一对一化为某个用  $(\eta(x, t), \varphi(x, t))$  坐标表示的函数, 即

$$\exists g \text{ s.t. } u(x, y) = g(\eta, \varphi)$$

我们同时构造另一个函数:  $f(\eta, \varphi) = g(\eta, \varphi) \cdot \frac{\varphi}{\eta}$ , 在伸缩对称变换下, 我们有 (注意位置不变性):

$$f\left(\eta(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t), \varphi(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t)\right) = g\left(\eta(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t), \varphi(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t)\right) \cdot \frac{\varphi(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t)}{\eta(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t)} \quad (**)$$

同时

$$\begin{aligned} \eta(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t) &= \frac{\varepsilon^\alpha x}{\varepsilon^\alpha \cdot t^{\alpha/\beta}} = \eta \\ \varphi(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t) &= \varepsilon^\alpha x \cdot \varepsilon^{-\alpha+\gamma} \cdot t^{(-\alpha+\gamma)/\beta} = \varepsilon^\gamma \varphi \end{aligned}$$

又由解在伸缩对称变换下的不变性:

$$\varepsilon^\gamma g\left(\eta(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t), \varphi(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t)\right) = \varepsilon^\gamma u(\varepsilon^\alpha x, \varepsilon^\beta t) = u(x, t) = g(\eta, \varphi)$$

将上述关系代入式 (\*\*) 得到:

$$f(\eta, \varepsilon^\gamma \varphi) = \varepsilon^{-\gamma} g(\eta, \varphi) \cdot \varepsilon^\gamma = g(\eta, \varphi) \quad (***)$$

对 (\*\*\*) 的两边对  $\varepsilon$  求偏导数:

$$f_\varphi(\eta, \varepsilon^\gamma \varphi) \cdot \varepsilon^\gamma = 0 \implies f_\varphi(\eta, \varepsilon^\gamma \varphi) = 0 \quad (\varepsilon \neq 0)$$

任取  $\varepsilon = 1$ , 式子化为  $f_\varphi(\eta, \varphi) = 0$ , 说明  $f$  实际上与  $\varphi$  无关, 所以回到我们之前设的式子, 化为:

$$f(\eta) = g(\eta, \varphi) \cdot \frac{\varphi}{\eta}$$

其中不难发现  $\varphi/\eta = t^{\gamma/\beta}$ , 加上设的  $u(x, t) = g(\eta, \varphi)$ , 我们最终有:

$$u(x, t) = f(\eta) \cdot t^{-\gamma/\beta}$$



## 2.3 Solving PDEs with Similarity Solutions

考虑二元函数  $u(x, t)$  的偏微分方程：

$$D_{(x,t)}[u(x, t)] = \phi(x, t), \quad \forall (x, t) \in \Omega$$

一般来说，利用伸缩对称变换解此问题大致分为三个主要步骤：

**STEP 1** 写出伸缩变换，利用对称性解出部分参数关系：

$$\begin{cases} x \mapsto \xi(x, t) = \varepsilon^\alpha \cdot x \\ t \mapsto \tau(x, t) = \varepsilon^\beta \cdot t \\ u \mapsto w(x, t) = \varepsilon^\gamma \cdot u(\xi(x, t), \tau(x, t)) \end{cases} \quad (*)$$

将  $w(x, t)$  代入原微分方程使之成立；加上旧解  $u(x, t)$  在  $(\xi, \tau)$  上的等式，二者联立解出部分参数关系：

$$\begin{cases} D_{(x,t)}[w(x, t)] = \phi(x, t) \\ D_{(\xi,\tau)}[u(\xi, \tau)] = \phi(\xi, \tau) \end{cases} \quad (**)$$

**STEP 2** 设出相似解与相似变量，并利用上一步中解得的关系进一步化简：

$$u(x, t) = t^{-\gamma/\beta} f(\eta) \quad \text{s.t.} \quad \eta = \frac{x}{t^{\alpha/\beta}}$$

**STEP 3** 回带第二步中设的解形式进原方程，化为 ODE 求解方程，注意边界条件不一定要在最后代入，详见 **Problem Sheet 01, Q2**。

但还有一种相对来说更快的简化流程

**STEP 1** 设解的形式符合如下关系： $u(x, t) = t^\beta f(\eta)$  s.t.  $\eta = t^\alpha x$

**STEP 2** 将  $u(x, t) = t^\beta f(\eta)$  代入原方程，将  $\eta = t^\alpha x$  视为整体，设定  $\alpha$  与  $\beta$  的关系使新得到的方程可以化为关于  $\eta$  的 ODE，得到关于  $\alpha$  与  $\beta$  的第一个关系；进一步带入初始或边界条件得到余下的条件信息，从而将问题彻底转化为关于  $f(\eta)$  的 ODE。若此步骤无法成立，这说明相似解法失效。

**STEP 3** 求解前一步中的 ODE，详见 **Problem Sheet 01, Q2 (解法二)**。

下面给出一个例题，注意当函数  $f(x)$  的不定积分无解析式时，不妨记其为  $F(x) = \int_a^x f(s) ds$ 。

**Example 2.3.1. 相似解法解 PDE** 考虑二元函数  $u(x, t)$  的热方程：

$$u_t = u_{xx} \quad \text{s.t.} \quad u(x, 0) = u(\infty, t) = 0, \quad u(0, t) = 1$$

**STEP 1** 写出伸缩变换，利用对称性解出部分参数关系：

$$\begin{cases} x \mapsto \xi(x, t) = \varepsilon^\alpha \cdot x \\ t \mapsto \tau(x, t) = \varepsilon^\beta \cdot t \\ u \mapsto w(x, t) = \varepsilon^\gamma \cdot u(\xi(x, t), \tau(x, t)) \end{cases} \quad (*)$$

将  $w(x, t)$  带入原微分方程使之成立，加上旧解  $u(x, t)$  在  $(\xi, \tau)$  上的等式，二者联立解出部分参数关系：

$$\left. \begin{aligned} w_t &= \varepsilon^\gamma u_\tau \cdot \varepsilon^\beta = \varepsilon^{\gamma+\beta} u_\tau \\ w_{xx} &= \varepsilon^\gamma (u_\xi \cdot \varepsilon^\alpha)_x = \varepsilon^{\gamma+2\alpha} u_{\xi\xi} \\ \text{Invariant condition} \quad w_t &= w_{xx} \\ \text{Evaluation } u \text{ at } (\xi, \tau) \quad u_\tau &= u_{\xi\xi} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \beta = 2\alpha$$

**STEP 2** 设出相似解与相似变量，并利用上一步中解得的关系进一步化简：

$$u(x, t) = t^{-\gamma/\beta} f(\eta) \quad \text{s.t.} \quad \eta = x/\sqrt{t}$$

**STEP 3** 回带第二步中设的解形式  $u(x, t) = t^{-\gamma/\beta} f(\eta)$  进原方程，化为 ODE 求解。首先转化边界条件：

$$\left. \begin{aligned} u(x, 0) &= 0^{-\gamma/\beta} f(\infty) = 0 \\ u(\infty, t) &= t^{-\gamma/\beta} f(\infty) = 0 \\ u(0, t) &= t^{-\gamma/\beta} f(0) = 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \left. \begin{aligned} f(\infty) &= 0 \\ f(0) &= 1 \\ t^{-\gamma/\beta} &= 1 \end{aligned} \right\}$$

接着回带设的解形式  $u(x, t) = t^{-\gamma/\beta} f(\eta)$  进原方程：

$$\left. \begin{aligned} u_t &= -\frac{\gamma}{\beta} \cdot t^{-\gamma/\beta-1} f(\eta) - t^{-\gamma/\beta-3/2} \frac{x}{2} f'(\eta) \\ u_{xx} &= t^{-\gamma/\beta} (f'(\eta) t^{-1/2})_x = t^{-\gamma/\beta} f''(\eta) t^{-1} \\ \text{Boundary condition} \quad t^{-\gamma/\beta} &= 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow f''(\eta) = -\frac{x}{2\sqrt{t}} f'(\eta)$$

又知道  $\frac{x}{\sqrt{t}} = \eta$ , 故最终方程化为:

$$f''(\eta) = -\frac{\eta}{2} f'(\eta)$$

换元降次解得:  $f'(\eta) = C \cdot e^{-\frac{1}{4}\eta^2} \Rightarrow f(\eta) = C \cdot \int_a^\eta e^{-\frac{1}{4}s^2} ds$  最后带入剩下的两个边界条件加简单的换元不难得到最终解为:

$$f(\eta) = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_{\eta/2}^\infty e^{-s^2} ds = \operatorname{erfc}(\eta/2) \Rightarrow u(x, t) = t^{-\gamma/\beta} f(\eta) = \operatorname{erfc}\left(\frac{x}{2\sqrt{t}}\right)$$

**更多例题: Lecture Notes pp.74-76**

---

### 3 First Order Quasilinear Equations

#### 3.1 Method of Characteristics

我们先考虑简单情况  $a(x, y, u)u_x + b(x, y, u)u_y = c(x, y, u)$ ，此时有

$$a(x, y, u)u_x + b(x, y, u)u_y - c(x, y, u) = \langle a, b, c \rangle \cdot \langle u_x, u_y, -1 \rangle = 0$$

即,  $\langle a, b, c \rangle \cdot \nabla (u(x, y) - u) = 0$ , 说明矢量场  $\mathbf{v} = \langle a, b, c \rangle$  与曲面  $u = u(x, y)$  处处相切。我们考虑使用如下的方法构造解曲面  $\Sigma: u = F(x, y)$

首先, 选取 PDE 边界条件  $u(x, y_0) = f(x)$ , resp.  $u(x_0, y) = g(y)$  所给定的空间曲线作为一条准线, 称为**初始曲线 initial curve**, 参数化后记作

$$\gamma_0(s) = x_0(s)\mathbf{i} + y_0(s)\mathbf{j} + u_0(s)\mathbf{k}$$

现假设解曲面  $\Sigma$  上有一条从  $(x_0, y_0, u_0)|_s \in \gamma_0(s)$  出发的曲线  $C_s$ , 参数化后记

$$C_s := \mathbf{C}(\tau; s) = x(\tau; s)\mathbf{i} + y(\tau; s)\mathbf{j} + u(\tau; s)\mathbf{k}$$

我们进一步要求, 在曲线  $\mathbf{C}(\tau; s)$  上, 各点的切向量与矢量场  $\mathbf{v} = \langle a, b, c \rangle$  平行。即要求  $C_s$  为一条经过点  $(x_0, y_0, u_0)|_s$  的矢量场  $\mathbf{v} = \langle a, b, c \rangle$  的矢量线, 可以解得

$$\begin{cases} x_\tau = a(x, y, u) \\ y_\tau = b(x, y, u) \\ u_\tau = c(x, y, u) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x(\tau; s) = \widetilde{X}(\tau) + c_1(s) \\ y(\tau; s) = \widetilde{Y}(\tau) + c_2(s) \\ u(\tau; s) = \widetilde{U}(\tau) + c_3(s) \end{cases}$$

又因为我们要求了  $\mathbf{C}(\tau; s)$  从  $(x_0, y_0, u_0)|_s \in \gamma_0(s)$  出发, 所以

$$\begin{cases} x(0; s) = x_0(s) & \text{if } \tau = 0 \\ y(0; s) = y_0(s) & \text{if } \tau = 0 \\ u(0; s) = u_0(s) & \text{if } \tau = 0 \end{cases}$$

可以解出  $c_1(s) \sim c_3(s)$ , 最终得到完整的  $\mathbf{C}(\tau; s)$  参数方程

$$\begin{aligned} x &= X(\tau; s) = \widetilde{X}(\tau) + c_1(s) \\ y &= Y(\tau; s) = \widetilde{Y}(\tau) + c_2(s) \\ u &= U(\tau; s) = \widetilde{U}(\tau) + c_3(s) \end{aligned}$$

即

$$C_s := \mathbf{C}(\tau; s) = X(\tau; s)\mathbf{i} + Y(\tau; s)\mathbf{j} + U(\tau; s)\mathbf{k}$$

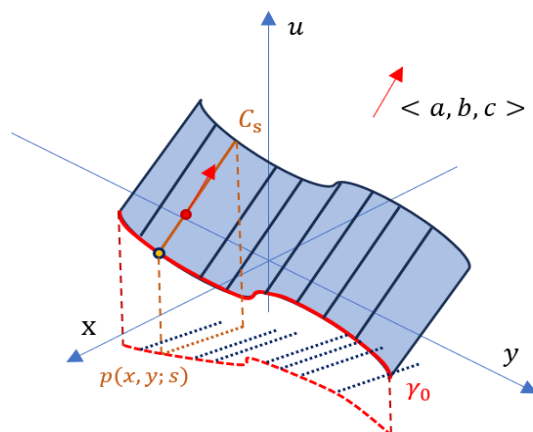
从一方面看, 给定任意一个  $s$ ,  $C_s := C(\tau; s)$  都给我们一条  $\mathbb{R}^3$  中固定的曲线, 称这些曲线为 PDE 的特征曲线 characteristic curves 或 积分曲线 integral curves。特别强调, 对于齐次方程 s.t.  $c \equiv 0$ , 可以证明  $u$  在特征曲线上为常数, 且其值仅与特征曲线与初始曲线交点的位置有关,  $u(x, y) = h(s(x, y))$ 。

特征曲线在  $xOy$  平面的投影称为特征投影 characteristic projection。我们可以通过联立  $x = X(\tau; s)$ ,  $y = Y(\tau; s)$  消去参数  $\tau$  得到这些投影  $p(x, y; s) = 0$ 。考虑到  $s$  实际上是一个由边界曲线 (初值曲线) 规定的参数变量,  $p(x, y; s) = 0$  实际上确定了一个  $xOy$  上关于变量  $s$  的投影簇。特征投影簇将是后文确定解  $u$  合法定义域的重要依据。实际上,

**Theorem 3.1.1.** 若  $xOy$  平面内的任何一个点  $(x, y)$  被唯一的特征投影  $p(x, y; s) = 0$  穿过, 若  $(x, y) \leftrightarrow (s, \tau)$  还是可逆变换, 则在该点上  $u(x, y)$  的值由特征曲线  $C(\tau; s)$  唯一确定。

注意上述的前提不是 trivial 的, 特别是当初值曲线  $\gamma_0$  为分段函数 (甚至不连续) 时, 每段上的  $s_i$  都可能对应到  $xOy$  上的一类不同的特征投影  $p_i(x, y; s_i) = 0$ 。这些投影可能产生大量的交点, 意味着在这些区域  $u$  可能不存在传统意义上的解。此外, 在绘制特征投影时, 应当特别关注同类特征投影 (沿伸自初值曲线同一段连续可微的部分) 的交点。这可能预示着 singularity 的出现, 特征投影在遇到 singularity 时因停止延伸。

另一方面, 将  $s$  视为参数。双参数方程  $X(\tau; s)\mathbf{i} + Y(\tau; s)\mathbf{j} + U(\tau; s)\mathbf{k}$  实际上确定了空间中的一个曲面, 正是我们寻找的解曲面  $\Sigma$ , 联立  $x = X(\tau; s)$ ,  $y = Y(\tau; s)$ ,  $u = U(\tau; s)$  消去参数  $\tau, s$  即可得到 PDE 的隐式解  $\phi(x, y, u) = 0$  或显式解  $u = \varphi(x, y)$ 。



下面总结特征法的常规求解步骤：

### 方法一：含参法

$$a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u)$$

**STEP 1** 将初始条件  $u(x, y_0) = f(x)$ , resp.  $u(x_0, y) = g(y)$  参数化, 在  $f$  或  $g$  连续时可以设  $x_0(s) = s$ , resp.  $y_0(s) = s$ . 得到参数化的初值曲线。

$$\gamma_0(s) = x_0(s) \mathbf{i} + y_0(s) \mathbf{j} + u_0(s) \mathbf{k}$$

**STEP 2** 解关于参数  $\tau$  的特征方程组, 得到含“积分常数”的特征曲线簇。

$$\begin{cases} x_\tau = a(x, y, u) \\ y_\tau = b(x, y, u) \\ u_\tau = c(x, y, u) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x(\tau; s) = \widetilde{X}(\tau) + c_1(s) \\ y(\tau; s) = \widetilde{Y}(\tau) + c_2(s) \\ u(\tau; s) = \widetilde{U}(\tau) + c_3(s) \end{cases}$$

**STEP 3** 回带参数化条件解出  $c_1(s) \sim c_3(s)$ 。

$$\begin{cases} x(0; s) = x_0(s) & \text{if } \tau = 0 \\ y(0; s) = y_0(s) & \text{if } \tau = 0 \\ u(0; s) = u_0(s) & \text{if } \tau = 0 \end{cases}$$

**STEP 4** 整理参数解, 可以的话消参得到显式解或隐式解。

$$\mathbf{C}_s := \mathbf{C}(\tau; s) = X(\tau; s) \mathbf{i} + Y(\tau; s) \mathbf{j} + U(\tau; s) \mathbf{k}$$

其中

$$\begin{aligned} x &= X(\tau; s) = \widetilde{X}(\tau) + c_1(s) \\ y &= Y(\tau; s) = \widetilde{Y}(\tau) + c_2(s) \\ u &= U(\tau; s) = \widetilde{U}(\tau) + c_3(s) \end{aligned}$$

上述方法可以被推广到任意个自变量的同类 PDE

$$\sum_{i=1}^n a_i(\mathbf{x}, u) u_{x_i} = c(\mathbf{x}, u)$$

$$\begin{aligned} \text{w.r.t. } \frac{dx_i}{d\tau} &= a_i(\mathbf{x}(\tau), u(\tau)) \quad , \quad x_{i0} = x_{i0}(s_1, \dots, s_{n-1}) \quad \text{if } \tau = 0 \\ \frac{du}{d\tau} &= c(\mathbf{x}(\tau), u(\tau)) \quad , \quad u_0 = u_0(s_1, \dots, s_{n-1}) \quad \text{if } \tau = 0 \end{aligned}$$

我们再考虑令一种更快（但等价）的方法，但是这次我们的特征方程组换为不含参数的等价形式

$$\frac{a(x, y, u)}{dx} = \frac{b(x, y, u)}{dy} = \frac{c(x, y, u)}{du}$$

这里面含有两个独立的方程，应该能解出两个含参解曲面

$$\begin{cases} f(x, y, u) = c_1 \\ g(x, y, u) = c_2 \end{cases}$$

这两个曲面的交线即为特征曲线 characteristics，然而我们的初始条件只能解出一个参数，不妨设  $c_1 = h(c_2)$ （或  $c_2 = h(c_1)$ ），即：

$$f(x, y, u) = h(g(x, y, u))$$

带入边界条件解出  $h(t)$  的表达式即可。总结方法步骤为：

## 方法二：直求法

$$a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u)$$

**STEP 1** 列出变量特征方程组

$$\frac{a(x, y, u)}{dx} = \frac{b(x, y, u)}{dy} = \frac{c(x, y, u)}{du}$$

**STEP 2** 解出两个含参解曲面

$$\begin{cases} f(x, y, u) = c_1 \\ g(x, y, u) = c_2 \end{cases}$$

**STEP 3** 设  $c_1 = h(c_2)$ （或  $c_2 = h(c_1)$ ），带入初始条件解出  $h(t)$  的表达式

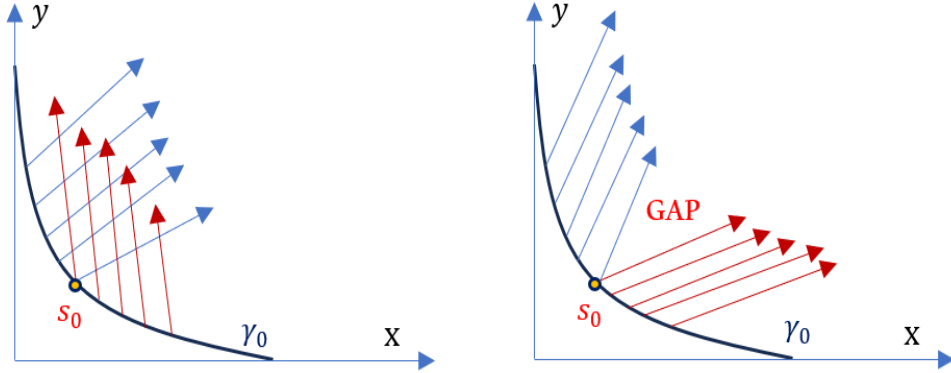
$$f(x, y, u) = h(g(x, y, u)) \Rightarrow F(x, y, u) = 0$$

### 3.2 Discontinuous Initial Curves

先前考虑的都是初始曲线  $\gamma_0$  (边界条件) 为连续曲线的情况。现假设在  $s = s_0$  处  $\gamma_0(s)$  有一个跳跃间断点, 利用该初值曲线分段求解往往会产生多类不同的特征曲线簇。

这些特征曲线簇一般会有如下两种关系, 一种如左图所示, **两簇特征投影相交 intersect**: 这意味着在相交部分区域的每个点,  $u$  的值都可以由多根特征曲线决定, 因此我们 (至少现在) 应该在  $u$  的定义域中舍去这些区域。

另一种如右图所示, **两簇特征投影沿着相背的方向传播 diverge**: 此时这两簇特征曲线不会相交。然而, 这些曲线却在空间中遗留下了一块不被特征曲线覆盖的区域 gap, 在这块区域内,  $u$  的值没有定义。本节主要考虑对后一种情况的处理方式, 对于前一种情况, 将在后文关于 weak solution 与 shock 的章节中详细讨论。



#### Technique 3.2.1. 特征投影出现 gap 的一种处理方法

考虑用特征法求方程  $a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u)$ , 给定初始曲线

$$\gamma_0(s) = x_0(s) \mathbf{i} + y_0(s) \mathbf{j} + u_0(s) \mathbf{k}$$

其中  $\gamma_0$  有间断点  $s_0$  s.t.  $\lim_{s \rightarrow s_0^+} \gamma_0(s) \neq \lim_{s \rightarrow s_0^-} \gamma_0(s)$ 。如果用常规法分段参数化  $\gamma_0$  画出特征投影存在 gap, 则可以用一根直线将  $\gamma_0^+(s_0)$  与  $\gamma_0^-(s_0)$  连接起来, 补全得到新的初始曲线  $\gamma'_0$ , 再对其用同一个参数  $s$  分段参数化  $\gamma'_0$  得到  $\gamma'_0(s)$  作为新的初始曲线后重新求解即可。



**Example 3.2.1. Filling the Gap** 考虑如下  $u(x, t)$  的方程与边界条件

$$u_t + uu_x = 0 \quad \text{s.t.} \quad u(x, 0) = 1_{\{x>0\}}$$

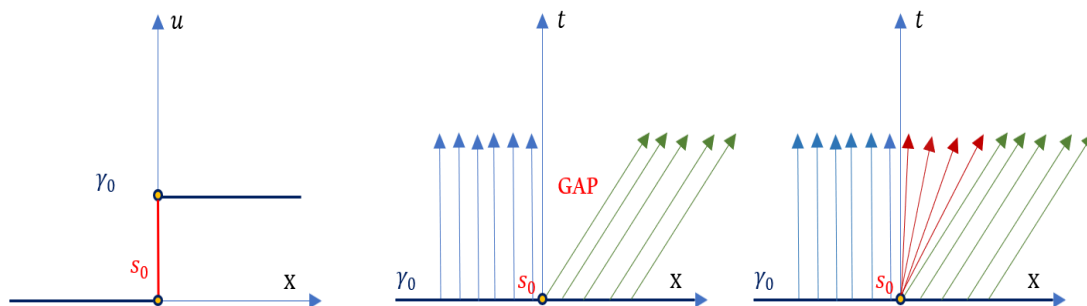
如果我们直接将边界条件（初始曲线）做如下的参数化

$$x_0(s) = s, \quad t_0(s) = 0, \quad u_0(s) = \begin{cases} 0 & \text{if } s < 0 \\ 1 & \text{if } s > 0 \end{cases}$$

我们将会得到一个有 gap 的定义域，见下图 (2)；因此，在图 (1) 中我们将初始曲线的间断点处上下极限点用直线相连，重新参数化边界条件（用一个参数）为

$$x_0(s) = \begin{cases} s & \text{if } s < 0 \\ 0 & \text{if } 0 < s < 1 \\ s - 1 & \text{if } s > 1 \end{cases} \quad t_0(s) = \begin{cases} 0 & \text{if } s < 0 \\ 0 & \text{if } 0 < s < 1 \\ 0 & \text{if } s > 1 \end{cases} \quad u_0(s) = \begin{cases} 0 & \text{if } s < 0 \\ s & \text{if } 0 < s < 1 \\ 1 & \text{if } s > 1 \end{cases}$$

其中公式的红色部分对应图 (1) 中红线部分的参数化。



接着按照特征法的正常流程解 PDE 即可

$$\begin{aligned} t_\tau = 1 & \Rightarrow t(\tau; s) = \tau + c_1(s) & , & \quad t_0(s) = c_1(s) \\ x_\tau = u & \Rightarrow x(\tau; s) = c_3(s)\tau + c_2(s) & , & \quad x_0(s) = c_2(s) \\ u_\tau = 0 & \Rightarrow u(\tau; s) = c_3(s) & , & \quad u_0(s) = c_3(s) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} s < 0 & : & c_1(s) &= 0 & c_2(s) &= s & c_3(s) &= 0 \\ 0 < s < 1 & : & c_1(s) &= 0 & c_2(s) &= 0 & c_3(s) &= s \\ s > 1 & : & c_1(s) &= 0 & c_2(s) &= s - 1 & c_3(s) &= 1 \end{aligned}$$

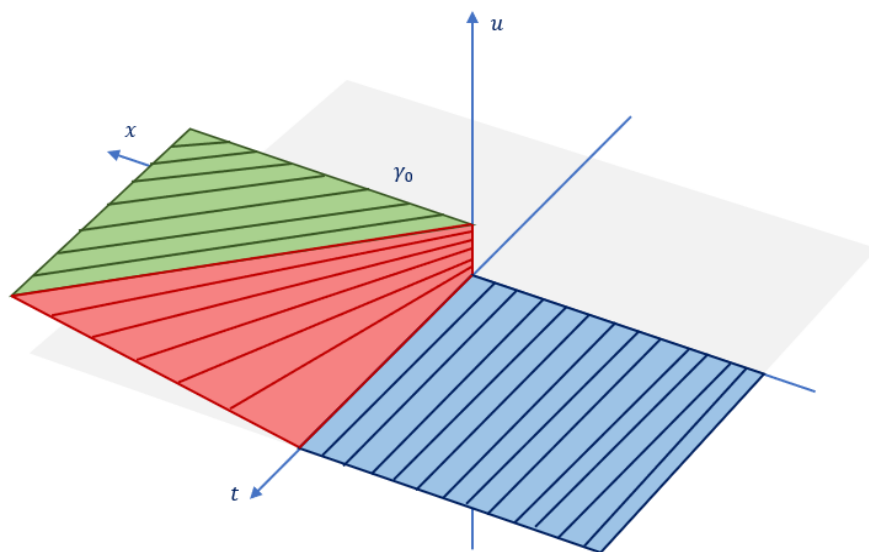
即有

$$\begin{array}{lll} s < 0 & : & t = \tau \quad x = s \quad u = 0 \\ 0 < s < 1 & : & t = \tau \quad x = s\tau \quad u = s \\ s > 1 & : & t = \tau \quad x = \tau + s - 1 \quad u = 1 \end{array}$$

消参有

$$\begin{array}{lll} x < 0 & : & x = s \quad u = 0 \\ 0 < x < t & : & x = st \quad u = x/t \\ x > t & : & x = t + s - 1 \quad u = 1 \end{array}$$

特征投影对应上图 (3), 解曲面形如下图。注意发现该解曲面在连接处的一阶偏导数不连续, 因此不是一个典型解而是一个弱解 weak solution (4.1.1), 我们将会在第四章证明, 弱解的一阶导数只能在特征曲线两边不连续。可以发现上述声明与我们的结果相符。



### 3.3 Existence and Uniqueness of Solutions

我们考虑解如下的一个方程：

$$u_x + u_y = 1$$

其特征投影为：  $y = x + c_1$  on  $u = 0$ ；其解曲面为：  $u = \frac{1}{2}(x + y) + F(x - y)$ ，现在考虑下面三种可能的初始条件：

- 1)  $u(x, -x) = 0$ , i.e.,  $u = 0$  on  $y = -x$  此时得到**唯一解**  $u = \frac{1}{2}(x + y)$
- 2)  $u(x, x) = 0$ , i.e.,  $u = 0$  on  $y = x$  此时得到  $F(0) = -x$  **解不存在**
- 3)  $u(x, x) = x$ , i.e.,  $u = x$  on  $y = x$  此时得到  $u = \frac{1}{2}(x + y) + F(x - y)$  s.t.  $\forall F(0) = 0$  **有无数解**

一般来说，形如：

$$a(x, y, u)u_x + b(x, y, u)u_y = c(x, y, u) \quad (*)$$

$$\text{w.r.t. } u_0 = U_0(x_0, y_0) \text{ if } f(x_0, y_0) = 0$$

或者初值条件符合参数式：

$$\text{w.r.t. } \gamma_0(s) = x_0(s)\mathbf{i} + y_0(s)\mathbf{j} + u_0(x_0(s), y_0(s))\mathbf{k}$$

的问题 (\*\*), 其解有三种可能的情况：

- 1) **初始投影**  $f(x, y)$  与每条特征投影在交点处不相切 此时微分方程（至少在局部）**有唯一解**；
- 2) **初始投影**  $f(x, y)$  与任何一条特征投影在交点处相切 此时微分方程（一般来说）**没有解**；
- 3) 属于第二种情况但在初始曲线上满足  $\frac{x'_0(s)}{a(\gamma_0)} = \frac{u'_0(s)}{c(\gamma_0)}$  此时微分方程**有多解**。

**Definition 3.3.1. 柯西问题与柯西数据 (Cauchy problem and Cauchy data)** 上述问题 (\*\*) 称为柯西问题。定义能使上述微分方程 (\*) (至少局部) 存在唯一解的初值条件称为柯西数据。

**Theorem 3.3.1. 柯西问题解的存在性 (Cauchy-Kowalevski)** 考虑初值条件为参数形式的问题 (\*\*)

$$a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u)$$

$$\text{w.r.t. } \gamma_0(s) = x_0(s) \mathbf{i} + y_0(s) \mathbf{j} + u_0(x_0(s), y_0(s)) \mathbf{k}$$

若  $a, b, c$  在  $\gamma_0$  的某个邻域内解析 (无穷可微), 则该初值问题在  $\gamma_0$  的邻域内有唯一解 (为 Cauchy problem) 当且仅当

$$J_0 = \begin{vmatrix} a(\gamma_0) & b(\gamma_0) \\ x'_0(s) & y'_0(s) \end{vmatrix} \neq 0$$

这等价于初值曲线的切线投影  $\langle x'_0(s), y'_0(s) \rangle$  与矢量场 (或者特征曲线的切线) 的投影  $\langle a, b \rangle$  在交点处不共线。特别地, 如果

$$\frac{x'_0(s)}{a(\gamma_0)} = \frac{u'_0(s)}{c(\gamma_0)}$$

即使不满足上述不等关系, 仍可能有多个解。

**Part of Proof Theorem 3.3.1** 我们在  $\gamma_0$  上考虑  $u$  的偏导数, 有

$$u'_0(s) = u_x \cdot x'_0(s) + u_y \cdot y'_0(s)$$

再由偏微分方程, 在边界上本来就有:

$$c(\gamma_0) = u_x \cdot a(\gamma_0) + u_y \cdot b(\gamma_0)$$

将他们整理成线性方程组: 
$$\begin{bmatrix} a(\gamma_0) & b(\gamma_0) \\ x'_0(s) & y'_0(s) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_x \\ u_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c(\gamma_0) \\ u'_0(s) \end{bmatrix}$$

为了确保  $u_x$  和  $u_y$  在  $\gamma_0$  上唯一, 需要系数矩阵可逆。当系数矩阵不可逆时, 只有  $x'_0(s)/a(\gamma_0) = u'_0(s)/c(\gamma_0)$  可以使方程组能有多解。同样的推理可以拓宽到  $k$  阶导数, 比如:

$$\frac{d}{ds} \left( \frac{\partial u_0}{\partial x} \right) = u_{xx} \cdot x'_0(s) + u_{xy} \cdot y'_0(s)$$

再对  $a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u)$  两边同时取  $x$  偏导数:

$$(a_x + a_u u_x) u_x + a u_{xx} + (b_x + b_u u_x) u_y + b u_{yx} = c_x + c_u u_x$$

整理得到:

$$\frac{d}{ds} \left( \frac{\partial u_0}{\partial x} \right) = u_{xx} x'_0(s) + u_{xy} y'_0(s)$$

$$(a_x + a_u u_x) u_x + a u_{xx} + (b_x + b_u u_x) u_y + b u_{yx} = c_x + c_u u_x$$

**Theorem 3.3.2. Unique evaluation of the solution** 最后, 如果我们解出了唯一的参数解  $x(s, \tau)$ ,  $y(s, \tau)$ ,  $u(s, \tau)$ , 我们还需要  $u$  是  $x, y$  的“函数”, 即唯一的  $(x, y)$  会给出唯一的  $u$  的值。由于可以通过坐标变换  $(s, \tau) \mapsto (x, y)$  实现  $\tilde{u}(x, y) = u(s(x, y), \tau(x, y)) = u(s, \tau)$ , 我们希望这套坐标变换是可逆的:

$$\frac{\partial(x, y)}{\partial(s, \tau)} = \begin{vmatrix} x_\tau & x_s \\ y_\tau & y_s \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a & x_s \\ b & y_s \end{vmatrix} \neq 0 \ \& \ \infty$$

几何上来说, 这意味着  $xOy$  平面上符合上述条件的点  $(x, y)|_{(s, \tau)}$  不是包络线 (见下文) 和特征投影簇的切点。

**Definition 3.3.2. 包络 Envelope** 若在  $xOy$  平面上有一关于参数  $s$  的含参曲线簇  $F_s(x, y; s) = 0$ , 且存在一条曲线  $E(x, y) = 0$ , 使得该簇曲线中的每一条都至少与  $E$  相切于一点。则称曲线  $E$  是曲线簇  $F_s$  的包络线 *Envelope*。

**Theorem 3.3.3. 包络线的求法** 记  $F(\tau; s) = x(\tau; s)\mathbf{i} + y(\tau; s)\mathbf{j}$  为  $xOy$  平面上关于参数  $s$  的曲线簇参数方程, 则其包络线上的点应同时满足如下方程, 包络线可以通过联立消去参数  $\tau$  得到:

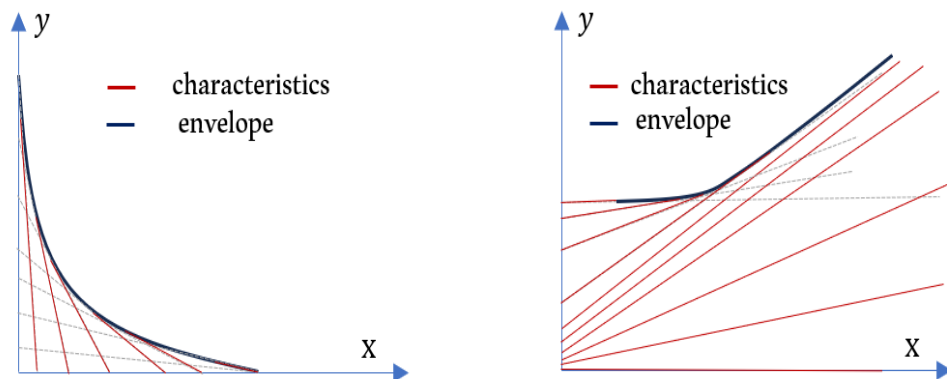
$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial(x, y)}{\partial(s, \tau)} = x_\tau y_s - y_\tau x_s = 0 \\ F(\tau; s) = x(\tau; s)\mathbf{i} + y(\tau; s)\mathbf{j} \end{aligned} \right\} \Rightarrow E(s) = x(s)\mathbf{i} + y(s)\mathbf{j}$$

如果曲线簇的方程形如  $F(x, y; s) = 0$  (隐函数形式), 则同样可以通过联立下面两个方程消参  $s$  得到包络线:

$$\left. \begin{aligned} F(x, y; s) = 0 \\ \partial_s F(x, y; s) = 0 \end{aligned} \right\} \Rightarrow E(x, y) = 0$$

若存在, 包络线要么和曲线簇中的每根曲线都相切, 要么是簇中所有曲线的交点 (很可能是 *singularity*)。注意, 参数形式下消掉的参数为  $\tau$  而不是  $s$ 。

**Theorem 3.3.4. 特征投影与包络线** 同簇特征投影包络线上的点就是 *Thm 3.2.2* 中坐标变换不可逆的点, *i.e.*,  $u$  has multiple values。故对于同一簇特征投影, 一般规定它们在触碰到其包络后停止延伸。这样一般可以确保同一簇特征投影不相交。



**Proof Theorem 3.3.3** 先证参数形式, 给定  $s$ , 假设  $F(\tau; s) = X(\tau; s)\mathbf{i} + Y(\tau; s)\mathbf{j}$  与  $E$  相交于点

$$(x(s), y(s)) = (X(\tau(s); s), Y(\tau(s); s))$$

在  $E(s) = x(s)\mathbf{i} + y(s)\mathbf{j}$  上, 曲线的切矢量为

$$\langle x'(s), y'(s) \rangle = \langle X_\tau \tau'(s) + X_s, Y_\tau \tau'(s) + Y_s \rangle$$

同时,  $F_s(\tau)$  在同一个切点上的切矢量为  $\langle X_\tau, Y_\tau \rangle$ , 我们要有

$$\langle x'(s), y'(s) \rangle \parallel \langle X_\tau, Y_\tau \rangle \Rightarrow X_\tau Y_s = Y_\tau X_s$$

再证非参数形式, 同时对  $F(x, y; s) = 0$  的两边取  $s$  与  $\tau$  的全导数, 有

$$\begin{cases} \frac{dF}{d\tau} = F_x X_\tau + F_y Y_\tau = 0 \\ \frac{dF}{ds} = F_x X_s + F_y Y_s + F_s = 0 \end{cases} \Rightarrow F_y (X_\tau Y_s - X_s Y_\tau) + F_s X_\tau = 0$$

在  $E$  上对所有  $X_\tau$  均成立, 由  $X_\tau Y_s = Y_\tau X_s$  即可得到  $F_s = 0$ , 证毕。

### 3.4 Domain of Definition

最后我们考虑 PDE 有合理解义的定义域，因为我们的解曲面是由特征线加上初值线决定的，我们只需要考虑他们在自变量平面  $(x, y)$  内的投影可以覆盖的区域即可。记我们解出的解曲面的参数方程为：

$$x = X(s, \tau), \quad y = Y(s, \tau), \quad u = U(s, \tau)$$

他们实际上也可以看作是，以  $s$  为参数的特征线簇

$$C(\tau; s) = X(\tau; s)\mathbf{i} + Y(\tau; s)\mathbf{j} + U(\tau; s)\mathbf{k}$$

通过消除  $x = X(s, \tau)$ ,  $y = Y(s, \tau)$  的参数  $\tau$  得到特征在  $xOy$  平面上的特征投影簇  $F(x, y; s) = 0$ ，即

$$\left. \begin{array}{l} x = X(s, \tau) \\ y = Y(s, \tau) \end{array} \right\} \Rightarrow F(x, y; s) = 0$$

同理，我们通过合并初始曲线  $\gamma_0(s) = X_0(s)\mathbf{i} + Y_0(s)\mathbf{j} + U_0(s)\mathbf{k}$  的参数方程（消除  $s$ ）得到其初始投影，即

$$\left. \begin{array}{l} x = X_0(s) \\ y = Y_0(s) \end{array} \right\} \Rightarrow H_0(x, y) = 0$$

接着，我们画出  $H_0(x, y) = 0$ ，与  $F(x, y; s) = 0$ ，并 **(1) 保留  $F(x, y; s) = 0$  与  $H_0(x, y) = 0$  严格相交的区域**，有时需要删去被  $H_0(x, y) = 0$  截断的区域，保留方向与  $\tau$  增大时特征的方向一致，即满足 thm 3.3.1 的存在唯一解曲面的区域；**(2) 绘制出特征投影簇的包络线**，去除特征投影超出包络线的部分（保留与初始投影在包络线同侧的部分）；**(3) 去除 singularity**，即函数值可能 blow up (tend to infinity) 的区域，singularity 一般是特征投影簇的交点；**(4) 如果进过前三步后还存在有特征投影相交的区域**，则从定义域中去除这一部分。在上述流程中，特征投影只会在两种情形下终止：即遇到 singularity 或者接触到 envelope。具体步骤如下

### 使用参数方程寻找柯西问题定义域的步骤

考虑以  $s$  为参数的特征线簇（其实是解曲面的参数方程）

$$C(\tau; s) = X(\tau; s) \mathbf{i} + Y(\tau; s) \mathbf{j} + U(\tau; s) \mathbf{k}$$

**STEP 1** 通过消除  $x = X(s, \tau)$ ,  $y = Y(s, \tau)$  的参数  $\tau$  得到特征在  $xOy$  平面上的特征投影簇  $F(x, y; s) = 0$ , 即

$$\left. \begin{array}{l} x = X(s, \tau) \\ y = Y(s, \tau) \end{array} \right\} \Rightarrow F(x, y; s) = 0 \quad \text{s.t.} \quad a < s < b$$

接着, 绘制出这簇曲线在  $s$  取端点值  $a, b$  时的图像, 作为区域的参考边界 1、2。

**STEP 2** 合并初始曲线  $\gamma_0(s) = X_0(s) \mathbf{i} + Y_0(s) \mathbf{j} + U_0(s) \mathbf{k}$  的参数方程（消除  $s$ ）得到其初始投影, 即

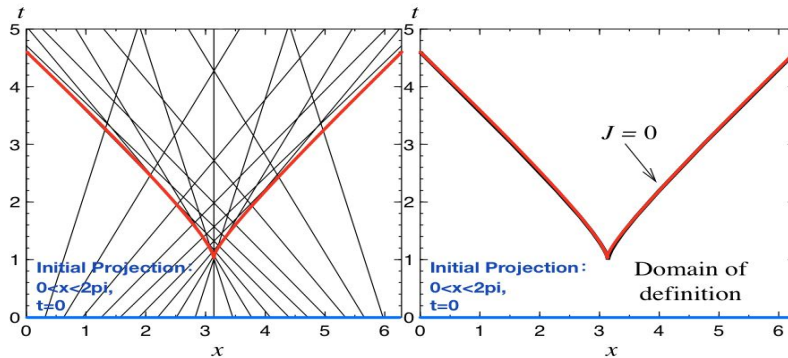
$$\left. \begin{array}{l} x = X_0(s) \\ y = Y_0(s) \end{array} \right\} \Rightarrow H_0(x, y) = 0$$

绘制出该曲线作为区域的参考边界 3, 保留特征与之严格相交的区域, 有时需要考虑是否仅保留被初始曲线截断的部分, 方向与  $\tau$  增大时特征的方向一致。

**STEP 3** 计算曲线簇  $F(x, y; s) = 0$  的包络

$$\left. \begin{array}{l} F(x, y; s) = 0 \\ \partial_s F(x, y; s) = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow E(x, y) = 0$$

绘制出该曲线作为区域的参考边界 4, 保留与初始投影在包络线同侧的部分。



**STEP 4** 沿特征线方向考察  $u$  的极限, 去除函数值趋于无穷 blow up 的部分。绘制出参考边界 5。剔除其他特征投影可能相交的区域, 注意特征投影簇可以穿过非同类特征投影簇的 envelope (见上图, 两簇特征投影在触碰到各自的包络之前可能会相交)。



## 4 Weak Solutions and Shocks

### 4.1 Weak Solutions

本章依旧考虑如下方程 (\*\*)

$$a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u) \quad \text{if } (x, y) \in \Omega$$

$$\text{w.r.t. } \gamma_0(s) = x_0(s) \mathbf{i} + y_0(s) \mathbf{j} + u_0(x_0(s), y_0(s)) \mathbf{k}$$

其中  $\Omega$  为解的定义域,  $a, b, c$  均为连续函数。在之前我们讨论的都是该方程的典型解, 即

**Definition 4.1.1. 典型解 *classical solution*** 对形如 (\*\*) 的一阶边界值问题, 如果解  $u$  满足  $u \in C^1(\Omega) \cap C(\bar{\Omega})$ , 则称之为一个典型解。

有时, 我们允许适当放宽条件, 使得  $u \notin C^1(\Omega)$ , 此时有如下结论

**Theorem 4.1.1.** 如果在定义域内, 存在曲线  $C(x, y) \subset \Omega$  使得 (\*\*) 的解  $u(x, y)$  在其两边一阶导数不连续 (但依旧有  $u$  在  $\bar{\Omega}$  上连续), 则  $C(x, y)$  只能是一条 *characteristic projection*。

**Proof Theorem 4.1.1** 假设  $C(x, y)$  有参数式  $C(\tau) = x(\tau) \mathbf{i} + y(\tau) \mathbf{j}$ , 由  $u$  在  $\bar{\Omega}$  上连续, 沿着  $C(x, y)$  有

$$\left. \begin{aligned} \partial_\tau u &= \partial_x^+ u \cdot x'(\tau) + \partial_y^+ u \cdot y'(\tau) \\ \partial_\tau u &= \partial_x^- u \cdot x'(\tau) + \partial_y^- u \cdot y'(\tau) \end{aligned} \right\} \Rightarrow x'(\tau) [\partial_x u]_-^+ + y'(\tau) [\partial_y u]_-^+ = 0$$

又由  $u(x, y)$  为方程的解且  $a, b, c$  为连续函数, 有

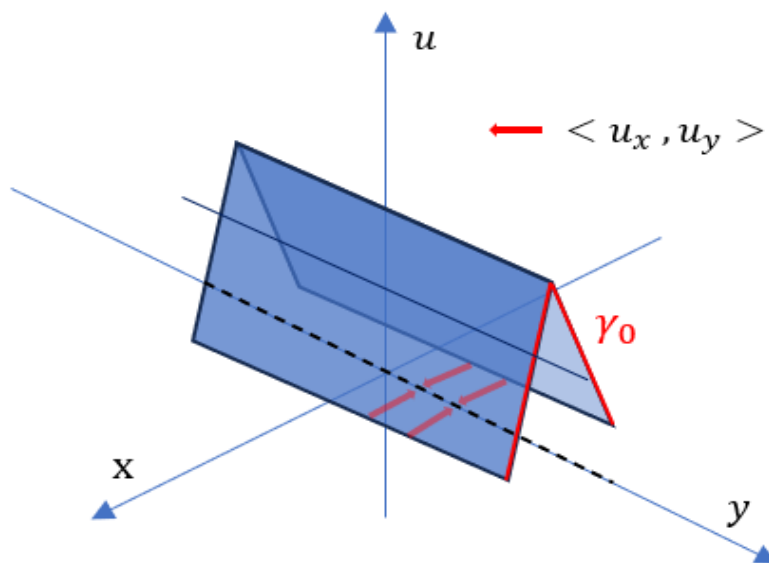
$$\left. \begin{aligned} a \cdot \partial_x^+ u + b \cdot \partial_y^+ u &= c(x, y, u) \\ a \cdot \partial_x^- u + b \cdot \partial_y^- u &= c(x, y, u) \end{aligned} \right\} \Rightarrow a [\partial_x u]_-^+ + b [\partial_y u]_-^+ = 0$$

综上, 如果允许存在非频繁解  $[\partial_x u]_-^+$  与  $[\partial_y u]_-^+$ , 必须要有系数行列式等于 0, 即在  $C(\tau)$  上满足

$$b \cdot x'(\tau) - a \cdot y'(\tau) = 0$$

注意到对于任何一条 *characteristic projection* 我们都有

$$x'(\tau) = a \quad \& \quad y'(\tau) = b \quad \Rightarrow \quad b \cdot x'(\tau) - a \cdot y'(\tau) = 0$$



上图给出了一种 Theorem 4.1.1 讨论的简单情形。注意在  $C(\tau) = \tau \mathbf{j}$ , 即  $x = 0$  这条特征投影两侧,  $\langle u_x, u_y \rangle$  分别为  $\langle 1, 0 \rangle$  与  $\langle -1, 0 \rangle$ 。但有些情形下, 我们希望可以进一步放宽对解曲面的光滑度要求, 弱解 weak solution 的存在允许我们对  $u$  的光滑度进一步放宽到可积。在引入方程 (\*\*) 的弱解之前, 还需要先引入下面几个概念:

**Definition 4.1.2. Conservation form** 若二元一阶偏微分方程能化成如下的形式

$$\frac{\partial}{\partial x} P(x, y, u) + \frac{\partial}{\partial y} Q(x, y, u) = R(x, y, u)$$

则称之为该方程的 *Conservation form*。任何形如 (\*\*) 式的二元一阶 PDE 都有 *Conservation form*, 且其形式不唯一。特别地, 有 (但注意这往往不一定是最简单的形式! 可以进行凑微分的操作, 或确保守恒式存在某种物理意义, 见 *Lecture Notes p.26 Example 15/16*)

$$\frac{\partial}{\partial x} (au) + \frac{\partial}{\partial y} (bu) = c + a_x u + b_y u$$

**Lemma 4.1.1. Green's formula** 若  $\subseteq \mathbb{R}^2$  为单连通闭区域 (或含有限个洞的复连通闭区域), 规定边界  $\partial D$  的方向为诱导定向 (外逆内顺), 若矢量函数  $\vec{F}(x, y) = P(x, y) \mathbf{i} + Q(x, y) \mathbf{j}$  的分量  $P, Q$  均在区域  $D$  内有连续偏导数, 则

$$\oint_{\partial D} P dx + Q dy = \iint_D (Q_x - P_y) dx dy$$

**Definition 4.1.3. 弱解 weak solution** 将 (\*\*) 中的二元一阶偏微分方程化为 Conservation form  $\frac{\partial}{\partial x}P(x, y, u) + \frac{\partial}{\partial y}Q(x, y, u) = R(x, y, u)$ , 并使得其初始曲线  $\gamma_0$  和另一条曲线  $\gamma_1$  围成求解区域  $\Omega$  s.t.  $\partial\Omega = \gamma_0 + \gamma_1$ 。若存在一个解  $u$  使得其对任意测试函数 test function  $\psi \in C^1(\Omega)$  s.t.  $\psi(\gamma_1) \equiv 0$ , 满足

$$\int_{\gamma_0} \psi (Pdy - Qdx) = \iint_D (P\psi_x + Q\psi_y + R\psi) dxdy$$

则称  $u$  为方程 (\*\*) 的一个弱解。此时,  $u$  只要满足可积即可; 下面讨论这个式子的构造过程。

**Discussion Definition 4.1.3** 构造 weak solution 的流程和其他 PDE 差不多, 首先要求对  $\forall \psi \in C^1(\Omega)$  s.t.  $\psi(\gamma_1) \equiv 0$

$$\iint_D \psi \frac{\partial}{\partial x}P + \psi \frac{\partial}{\partial y}Q dxdy = \iint_D R\psi dxdy$$

上式可以进一步化成

$$\iint_D \frac{\partial}{\partial x}(P\psi) - \frac{\partial}{\partial y}(-Q\psi) dxdy = \iint_D (P\psi_x + Q\psi_y + R\psi) dxdy$$

假设可以使用 Green's formula, 结合  $\psi(\gamma_1) \equiv 0$  则有

$$\int_{\gamma_0} (P\psi) dy - (Q\psi) dx = \iint_D (P\psi_x + Q\psi_y + R\psi) dxdy$$

即为我们构造的 weak solution。注意最后一步的 Green's formula 并不是严格成立的。使用该公式的前提是  $P, Q$  均对  $x, y$  有连续导数。考虑到  $P, Q$  中也含有  $u(x, y)$ , 如  $u$  不连续, 则显然  $P, Q$  对  $x, y$  有连续导数的假设就不成立。然而, 如果  $u$  为典型解, 则最后一步利用 Green's formula 自然成立, 说明其必然可以满足弱解的条件。

## 4.2 Shocks and Nonuniqueness of Weak Solutions

我们下面讨论非连续 weak solution 的间断点分布特征。

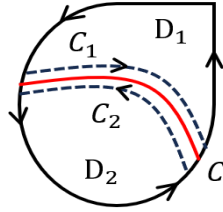
**Definition 4.2.1. Shock** 若存在一条曲线  $C(x, y) \subset \Omega$  使得 (\*\*) 的一个 weak solution  $u(x, y)$  在其两边不连续, 称该曲线为一个 shock。

**Theorem 4.2.1. Rankine-Hugoniot condtion** 将 (\*\*) 中的二元一阶偏微分方程化为 Conservation form  $\frac{\partial}{\partial x}P(x, y, u) + \frac{\partial}{\partial y}Q(x, y, u) = R(x, y, u)$ 。若  $C(x, y) \subset \Omega$  为非连续 weak solution  $u(x, y)$  的一个 shock, 且  $u$  在除了  $C$  以外的地方连续可微 (分段 classical solution)。则  $C(x, y)$  应满足方程

$$\frac{dy}{dx} = \frac{[Q]_{-}^{+}}{[P]_{-}^{+}}$$

其中  $[Q]_{-}^{+} = Q(x, y, u_{+}) - Q(x, y, u_{-})$ ,  $[P]_{-}^{+}$  同理。特别地, 如果函数  $u$  在除了  $C$  上处处满足方程 (\*\*), 则其为一个 valid weak solution iff 在  $C$  上满足 Rankine-Hugoniot condtion。

**Proof Theorem 4.2.1** 假设 shock  $C$  将求解区域  $D$  分成两块  $D_1, D_2$ , 且在  $D$  两侧分别与  $\gamma_0, \gamma_1$  相交。如下图所示, 则有



$$\begin{aligned}
 & \iint_D (P\psi_x + Q\psi_y + R\psi) dx dy \\
 &= \iint_{D_1} (P\psi_x + Q\psi_y + R\psi) dx dy + \iint_{D_2} (P\psi_x + Q\psi_y + R\psi) dx dy \\
 &= \iint_{D_1} \left( (P\psi)_x + (Q\psi)_y + \psi(R - P_x - Q_y) \right) dx dy \\
 &\quad + \iint_{D_2} \left( (P\psi)_x + (Q\psi)_y + \psi(R - P_x - Q_y) \right) dx dy \\
 &= \iint_{D_1} (P\psi)_x + (Q\psi)_y dx dy + \iint_{D_2} (P\psi)_x + (Q\psi)_y dx dy \\
 &= \oint_{\partial D_1} \psi(Pdy - Qdx) + \oint_{\partial D_2} \psi(Pdy - Qdx) \\
 &= \oint_{\partial D + C_1 - C_2} \psi(Pdy - Qdx) = \oint_{\gamma_0 + C_1 - C_2} \psi(Pdy - Qdx)
 \end{aligned}$$

其中第二到第三个等号是因为  $u$  在除了  $C$  以外的地方为分段 classical solution, 所以必然满足 conservation form  $P_x + Q_y = R$ 。最后, 由 weak solution 的定义

$$\int_{\gamma_0} (P\psi) dy - (Q\psi) dx = \oint_{\gamma_0 + C_1 - C_2} \psi (Pdy - Qdx)$$

即有

$$\int_{C_1 - C_2} \psi (Pdy - Qdx) = \int_C \psi ([P]_-^+ dy - [Q]_-^+ dx) = 0$$

考虑上式对  $\forall \psi \in C^1(\Omega)$  s.t.  $\psi(\gamma_1) \equiv 0$  恒成立, 有

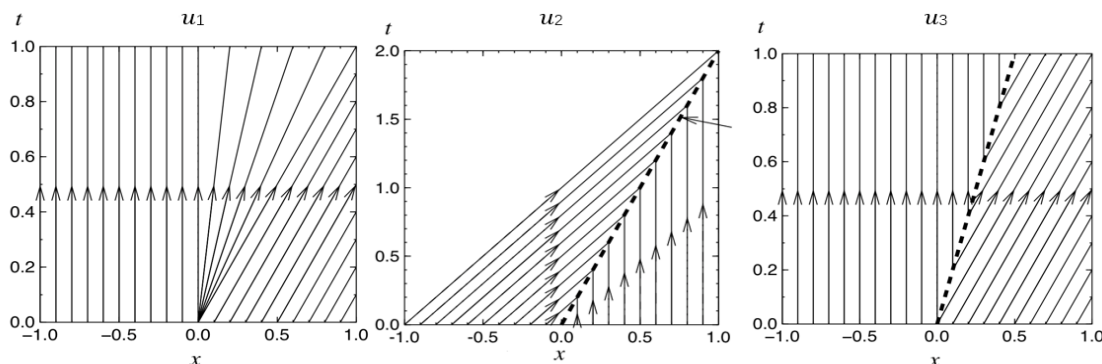
$$[P]_-^+ dy - [Q]_-^+ dx = 0 \Rightarrow \frac{dy}{dx} = \frac{[Q]_-^+}{[P]_-^+}$$

在前文中, 我们处理特征投影相交的情形是利用 Envelope 把这一部分从定义域中删去。而引入 weak solution 以及 Shock 则允许我们对此类情形进行更深刻的研究。但是 weak solution 也存在一定的缺陷, 其中一点便是其**唯一性得不到保障**。为此, 我们需要人为地为合理的 weak solution 设置标准。其中最常见的标准为 causality。

### Theorem 4.2.2. Causality and the Uniqueness of Weak Solutions

当弱解存在 shock 时 (表现为**特征投影相交**), 其解因满足**特征投影总是从初始曲线出发指入 shock**, 而不是从 shock 指出。此时, 称该 weak solution 是 *causal* 的, 符合这一标准的弱解**唯一存在**。Causality 有时也会被等价地描述为 *Entropy* 或 *Viscosity*, 这些标准都指代同一个解。

下面这个例子来自 Lecture Notes p.24/27 Example 14/17, 分别为 Burgers Equation  $u_t + uu_x = 0$  s.t.  $u(x, 0) = 1_{\{x < 0\}}$  的三类不同的弱解的特征投影。其中解  $u_1$  采用了 Characteristic 解法; 解  $u_2, u_3$  分别各自含有一个 shock。根据 thm 4.2.2 的标准, 若考虑包含 shock 的解, 应当舍去  $u_3$  保留  $u_2$



### 4.3 Introducing Shocks into Solutions

在之前我们遇到特征投影在被各自的 singularity 还有 envelope bound 之后仍相交的区域  $D$  时，我们的做法是将那一块区域直接从定义域中剔除。在定义了弱解和 shock 之后，我们可以通过在这部分区域引入 shock 从而实现弱解在  $D$  上的唯一取值。具体做法如下

#### 在定义域中引入 shock

$$a(x, y, u) u_x + b(x, y, u) u_y = c(x, y, u) \quad \text{if } (x, y) \in \Omega$$

$$\text{w.r.t. } \gamma_0(s) = x_0(s) \mathbf{i} + y_0(s) \mathbf{j} + u_0(x_0(s), y_0(s)) \mathbf{k}$$

**STEP 1** 照常解 PDE 并绘制出特征投影；注意特征投影始于初值投影，且在遇到各自的 singularity 还有 envelope 时终止延伸。如果在经过上述的操作之后（在符合物理意义的区域）各类特征投影簇不存在相交，则无需引入 shock；如果在某区域  $D$  内仍有两类特征投影存在相交（注意特征投影簇可以穿过非同类特征投影簇的 envelope），则可以在该区域内引入 shock。

**STEP 2** 考虑区域  $D$ ，假设在该区域内存在两类特征投影相交的情形，记引入的 shock 在  $xOy$  平面的表达式为  $y = y_s(x)$ ，方程化为守恒式

$$\frac{\partial}{\partial x} P + \frac{\partial}{\partial y} Q = R$$

再分别列出在 shock 两侧特征曲线的参数式，+ 表示投影在右侧的特征曲线簇

$$C_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm}) = X_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm}) \mathbf{i} + Y_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm}) \mathbf{j} + U_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm}) \mathbf{k}$$

**STEP 3** 如果运气好，两侧都可以消参找到  $u$  的显示表达式，那直接带入 Rankine-Hugoniot condition 求解 ODE 即可，积分参数可以要求通过设置 shock 穿过  $D$  的某个顶点消去，在 shock 上分别 evaluate  $u_{\pm}(x, y_s)$

$$u_{\pm}(x, y) = U_{\pm}(\tau_{\pm}(x, y); s_{\pm}(x, y)) \Rightarrow \frac{dy_s}{dx} = \frac{[Q]_{-}^{+}}{[P]_{-}^{+}}$$

运气不好，用  $U_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm})$  代替消去  $[Q]_{-}^{+}$  与  $[P]_{-}^{+}$  中的  $u_{\pm}$ ，联立另外的四个方程（如下）和 Rankine-Hugoniot condition，可以用五个条件解五个未知数  $\tau_{\pm}, s_{\pm}, y_s(x)$

$$y_s = Y_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm}) \quad \& \quad x = X_{\pm}(\tau_{\pm}; s_{\pm}) \quad \& \quad \frac{dy_s}{dx} = \frac{[Q]_{-}^{+}}{[P]_{-}^{+}}$$

**Example 4.3.1. Introducing Shocks** 考虑如下  $u(x, t)$  s.t.  $(x, t) \in \mathbb{R} \times [0, +\infty)$  的方程与边界条件, 分别指出可以在哪块区域  $D$  引入 shock, 并指出该如何构造 shock。

$$\begin{aligned} \text{(i)} \quad & u_t + uu_x = 0 \quad \text{s.t.} \quad u(x, 0) = x \cdot 1_{\{0 \leq x < 1\}} - 1_{\{x \geq 1\}} \\ \text{(ii)} \quad & u_t + uu_x = 0 \quad \text{s.t.} \quad u(x, 0) = x(1-x) \cdot 1_{\{0 < x < 1\}} \end{aligned}$$

首先不难发现这两个问题的边界条件均为连续函数。由于方程相同, 利用特征法, 不难求出特征投影为

$$x = u_0(s)t + s$$

对于 (i), (ii), 我们分别有参数化的  $u_0(s)$  为

$$\begin{aligned} \text{(i)} \quad & u_0(s) = 0 \cdot 1_{\{s < 0\}} - s \cdot 1_{\{0 \leq s < 1\}} - 1 \cdot 1_{\{s \geq 1\}} \\ \text{(ii)} \quad & u_0(s) = 0 \cdot 1_{\{s < 0\}} + s(1-s) \cdot 1_{\{0 \leq s < 1\}} + 0 \cdot 1_{\{s \geq 1\}} \end{aligned}$$

于是分别有

$$\text{(i)} \quad x = \begin{cases} s & \text{if } s < 0 \\ s(1-t) & \text{if } 0 \leq s < 1 \\ -t + s & \text{if } s \geq 1 \end{cases}$$

$$\text{(ii)} \quad x = \begin{cases} s & \text{if } s < 0 \\ s(1-s)t + s & \text{if } 0 \leq s < 1 \\ s & \text{if } s \geq 1 \end{cases}$$

特别地, 对 (i) 中  $0 \leq s < 1$  的投影簇  $x = s(1-t)$ , 存在 singularity ( $x=0, t=1$ ) (也可以通过求 Envelope 得到一样的结果), 此时

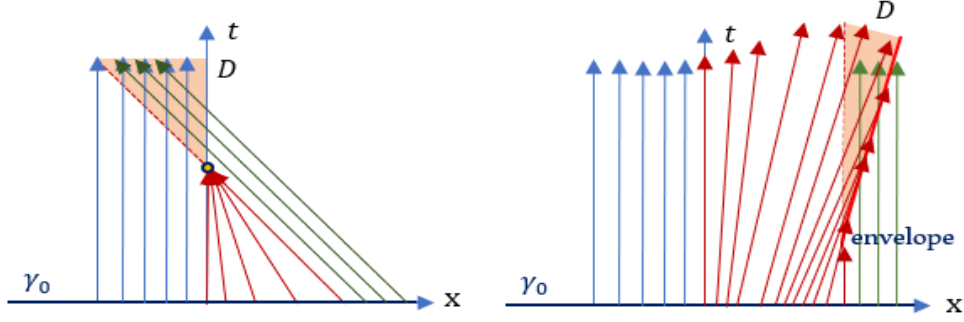
$$u = -s = \frac{x}{t-1} \rightarrow \infty \quad \text{as } t \rightarrow 1$$

此外, 对 (ii) 中  $0 \leq s < 1$  的投影簇  $x = s(s-1)t + s$ , 存在 Envelope

$$\left. \begin{aligned} x &= s(s-1)t + s \\ 0 &= (1-2s)t + 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow x = \frac{(1+t)^2}{4t} > 1$$

绘制投影, 各簇投影曲线在碰到自己的 singularity 和 Envelope 时停止延伸, 保留与初始曲线在同侧的部分, 见下图





对于 (i), 左图, 可以在阴影区域  $D$  引入 shock, 并要求 shock 穿过 singularity  $(0,1)$ 。该图中的 shock 由  $s < 0$  和  $s \geq 1$  的两簇特征投影产生; 对于 (i), 右图, 同样在阴影区域  $D$  引入 shock, 并要求 shock 穿过  $s = 1$  时 Envelope 的始发点  $(1,1)$ 。该图中的 shock 由  $0 \leq s < 1$  和  $s \geq 1$  的两簇特征投影产生。下面我们简单计算一下这两个 shock 的表达式。

显然方程可以化为 conservation form

$$u_t + \frac{1}{2}(u^2)_x = 0$$

于是, 由 Rankine-Hugoniot condition

$$\frac{dx}{dt} = \frac{1}{2} \cdot \frac{u_+^2 - u_-^2}{u_+ - u_-} = \frac{u_+ + u_-}{2}$$

对于 (i),  $u_+ = -1$ ,  $u_- = 0$ , 分别为绿色和蓝色特征投影上对应的  $u$  值。同时要求 shock 穿过 singularity  $(0,1)$ , 于是

$$\frac{dx}{dt} = -\frac{1}{2}, \quad t(0) = 1 \Rightarrow t = 1 - 2x$$

同理, (i),  $u_+ = 0$ ,  $u_- = s(1-s)$ , 分别为绿色和红色特征投影上对应的  $u$  值。同时要求 shock 穿过  $(1,1)$ , 于是

$$\frac{dx}{dt} = \frac{s(1-s)}{2} = \frac{1}{4} - \frac{(1 \pm \sqrt{\Delta})^2}{4t^2}, \quad t(1) = 1 \Rightarrow \dots$$

其中  $\Delta = (t+1)^2 - 4tx$ , 可以用数值法求解后找到一个合理的 shock。



## **5 First Order Nonlinear Equations**

### **5.1 Charpit's Equations**