

# Seminari 3: EDPs quasilineals

Arnau Mas

6 de juny de 2019

## Problema 1

Una equació en derivades parcials lineal es pot escriure com

$$A(x, y)\partial_x z + B(x, y)\partial_y z = C(x, y)z.$$

El corresponent sistema característic és

$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= A(x, y) \\ \dot{y} &= B(x, y) \\ \dot{z} &= C(x, y)z \end{aligned} \right\}$$

Suposem que existeix una integral primera  $H_1(x, y)$  tal que podem aïllar  $y$  de l'equació  $H_1(x, y) = h$  de la forma  $y = g(x, h)$ . Aleshores, si substituïm a la primera i tercera equacions obtenim el sistema

$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= A(x, g(x, h)) \\ \dot{z} &= C(x, g(x, h))z \end{aligned} \right\}$$

Podem intentar buscar una integral primera d'aquest sistema. Si dividim les dues equacions trobem

$$\frac{dz}{dx} = \frac{C(x, g(x, h))}{A(x, g(x, h))}z,$$

que és una equació separable. Si  $D(x, h)$  és una primitiva de  $\frac{C(x, h)}{A(x, h)}$  respecte  $x$  aleshores la solució és  $z(x) = Ke^{D(x, h)}$  per alguna constant  $K$  i per tant una integral primera del sistema és, en termes de  $z$ ,  $x$  i  $h$

$$V(x, h, z) = ze^{-D(x, h)}.$$

Si ara substituïm  $h = H_1(x, y)$  trobem que la segona integral primera del sistema característic és

$$H_2(x, y, z) = ze^{-D(x, H_1(x, y))}.$$

Comprovem que  $H_2$  és efectivament una integral primera del sistema. Calculem les parcials de  $H_2$  i trobem

$$\partial_z H_2(x, y, z) = e^{-D(x, H_1(x, y))}$$

i

$$\partial_y H_2(x, y, z) = -ze^{-D(x, H_1(x, y))} (\partial_h D(x, H_1(x, y)) \partial_y H_1(x, y)).$$

I finalment, com que  $g(x, H_1(x, y)) = y$ , tenim

$$\begin{aligned} \partial_x H_2(x, y, z) &= -ze^{-D(x, H_1(x, y))} (\partial_x D(x, H_1(x, y)) + \partial_h D(x, H_1(x, y)) \partial_x H_1(x, y)) \\ &= -ze^{-D(x, H_1(x, y))} \left( \frac{C(x, y)}{A(x, y)} + \partial_h D(x, H_1(x, y)) \partial_x H_1(x, y) \right). \end{aligned}$$

Així doncs

$$\begin{aligned} \dot{H}_2(x, y, z) &= A(x, y) \partial_x H_2(x, y, z) + B(x, y) \partial_y H_2(x, y, z) + C(x, y) z \partial_z H_2(x, y, z) \\ &= -zC(x, y) e^{-D(x, H_1(x, y))} \\ &\quad - ze^{-D(x, H_1(x, y))} \partial_h D(x, H_1(x, y)) (A(x, y) \partial_x H_1(x, y) + B(x, y) \partial_y H_1(x, y)) \\ &\quad + zC(x, y) e^{-D(x, H_1(x, y))} = 0, \end{aligned}$$

on hem fet servir que  $H_1$  és integral primera i per tant  $A\partial_x H_1 + B\partial_y H_1 = 0$ . Veiem, doncs, que  $H_2$  és efectivament integral primera.

Finalment hem de comprovar que  $H_1$  i  $H_2$  són funcionalment independents. Però això és clar ja que  $\partial_z H_2$  mai no s'anul·la i en canvi  $\partial_z H_1$  és 0 a tot arreu. Els gradients de  $H_1$  i  $H_2$ , per tant, són linealment independents i en conseqüència  $H_1$  i  $H_2$  són funcionalment independents.

— \* —

Anem a resoldre fent servir els resultats que acabem de desenvolupar l'equació

$$x\partial_x z + 2y\partial_y z = 4yx^2z,$$

que és lineal. El sistema característic és

$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= x \\ \dot{y} &= 2y \\ \dot{z} &= 4yx^2z \end{aligned} \right\}$$

Busquem en primer lloc una integral primera per a les dues primeres equacions. Tenim

$$\frac{dy}{dx} = \frac{2y}{x},$$

que és una equació separable. Si la resollem trobem

$$\frac{1}{2} \log y = K + \log x$$

i per tant

$$e^{2K} = \frac{y}{x^2}.$$

Deduïm d'aquí que  $H_1(x, y) = \frac{y}{x^2}$  és una integral primera. De l'equació  $H_1(x, y) = h$  podem aïllar-ne  $y$  com  $y = hx^2$ . Si ara substituïm això a la primera i tercera equacions arribem al sistema

$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= x \\ \dot{z} &= 4hx^4z \end{aligned} \right\}$$

## Problema 2