

Partial Differential Equations

isakhammer

2020

Contents

1	Lecture 1	2
1.1	Praktiske Ting	2
1.2	Bevaring av Konserveringslov	2
1.3	Notation	3
1.4	PDE-Teori	3
1.5	Kap 3, Transportligningen	4
2	Lecture 2	5
2.1	Høy Dimensional Kalkulus	5
2.2	Konserveringslov	6
2.3	Flukstetthet	6
	2.3.1 Spesialtilfelle	7
2.4	Kvasilineære ligninger	8

1 Lecture 1

1.1 Praktiske Ting

- Borthwick, Introduction to Partial Differential Equations - Springer Link
- Ingen obligatoriske øvinger.

1.2 Bevaring av Konserveringslov

- Konserveringslov

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial}{\partial x} f(u) = 0$$

$u(t, x)$ ukjent
 f er oppgit

- Hamilton Jacobi

$$\frac{\partial u}{\partial t} + f\left(\frac{\partial u}{\partial x}\right) = 0$$

- Bølgeligningen

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0$$

- Varmeligningen

$$\frac{\partial u}{\partial t} - \mathbb{H} \frac{\partial^2}{\partial x^2} = f(t, x)$$

- Poisson ligningen

$$-\frac{\partial^2}{\partial x^2} - \frac{\partial^2}{\partial y^2} = f(x, y)$$
$$-\left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}\right)u = f$$

- Korteweg - de vries

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial^3}{\partial x^3} - 6u \frac{\partial u}{\partial x} = 0$$

- Navier Stokes

$$\rho \left(\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t} + \mathbf{u} \nabla \mathbf{u} \right) = -\nabla p + \mu \Delta \mathbf{u} + \rho \mathbf{g}$$

1.3 Notation

En generell pde kan beskrives som

$$F(t, x, y, \dots, u_t, u_t, \dots, u_y, u_{xy}, \dots) = 0$$

og blir beskrevet som en partiell difflikning.

$$u_t + f'(u) u_x = 0$$

En **klassisk løsning** til en PDE av order m er en C^m - funksjon som i likningen.

Example 1. Bølgelikningen $u_{tt} - c^2 u_{xx} = 0$ har en klassisk løsning $u(t, x) = f(x \pm ct)$ med $f \in C^2$ der $[f, f', f'']$ er kontinuerlig.

$$\begin{aligned} u_t &= \pm c f'(x \pm ct) \\ u_{tt} &= f''(x \pm ct) \\ u_{xx} &= c^2 f''(x \pm ct) \\ u_{tt} &= f''(x \pm ct) \\ u_{tt} &= c^2 u_{xx}. \end{aligned}$$

Der av løsningen

$$u(t, x) = f_1(x + ct) + f_2(x - ct)$$

1.4 PDE-Teori

- Fine løsninger
- Analyse
 - Velstilt.
 - * Løsninger eksisteres
 - * De er entydige.
 - * De avhenger kontinuerlig av data.
 - General opp oppførsel

$$\begin{aligned} u_t - u_{xx} &= 0 \quad t > 0 \\ u(0, x) &= u_0(x) \end{aligned}$$

- Tilnærmede løsninger (numerikk)

1.5 Kap 3, Transportligningen

$$u_t + vu_x = 0 \quad \text{der} \quad v(t, x) = 0, \quad u(0, x) = u_0(x)$$

Som kan omskrives til

$$\frac{du(t, x(t))}{dt} = u_t + \dot{x}u_x = 0$$

dersom $\dot{x} = v(t, x)$ har entydig løsning gitt $x(0) = x_0$
forutsatt $v \in C^1$

derfor er $u(t, x(t)) = u(0, x(0)) = u_0(x_0)$. La oss definere $X(t, x_0) = x(t)$

$$\text{dersom } x \text{ løser } \begin{cases} \dot{x} &= v(t, x) \\ x(0) &= x_0 \end{cases}$$

La $u(t, X(t, x_0)) = u_0(x_0)$. For å finne $u(t, x)$, løs $(X(t, x_0))$ med henhold på x_0 og sett inn

Example 2.

$$u_t + (at + b)u_x = 0 \quad a, b \text{ er kont}$$

Da er ligningen $\dot{x} + at = b$ slik at

$$\begin{aligned} x &= \frac{1}{2}at^2 + bt + c \\ x_0 &= x - \frac{1}{2}at^2 - bt \\ u(t, x) &= u_0\left(x - \frac{1}{2}at^2 - bt\right) \\ u_t &= -(at + b) \end{aligned}$$

2 Lecture 2

2.1 Høy Dimensional Kalkulus

Definition av funksjon

$$f: \mathbb{R}^2 \Rightarrow \mathbb{R}$$

$$f \in C^1(\mathbb{R}^n; \mathbb{R}) \quad \text{betyr kontinuerlig}$$

For gradienter

$$\nabla f = \partial_{x_1} f, \dots, \partial_{x_n} f$$

$$= \begin{pmatrix} \partial_{x_1} f \\ \vdots \\ \partial_{x_n} f \end{pmatrix}$$

For vectorfelt

$$\mathbf{F}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$\mathbf{F} \in C_1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$$

$$\nabla \mathbf{F} = \partial F_1 + \dots + \partial F_n$$

Definition 2.1. *Divergensteoremet*

$$\int_{\omega} \nabla \mathbf{F} d^n x = \int_{\partial \omega} \mathbf{F} \cdot \mathbf{v} dS$$

Proof.

$$\int_{\sigma} f dS = \int_w f(\sigma(\mathbf{y})) \det \left[\frac{\partial \mathbf{v}}{\partial y_1} \dots, \frac{\partial \sigma}{\partial y_{n-1}}, \mathbf{v} \right] dy_1 \dots dy_{n-1}$$

□

Definition 2.2. *Området er definert som åpen delmengde av \mathbb{R}^n sammenhengende. La x_0 være sentrum av sirkelen med radius R , da er*

$$B(\mathbf{x}_0; R) = B_R(\mathbf{x}_0)$$

$$= \{\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^n \mid \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\| < R\}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{En omegn om } \mathbf{x}_0 \text{ er en mengde som inneholder } B(\mathbf{x}_0; R) \text{ for en } R > 0 \\ \text{En åpent mengde som er en omegn om alle sine punkter.} \end{array} \right.$$

2.2 Konserveringslov

$u(t, \mathbf{x})$ er en tetthet, det vil si

$$\int_{\omega} u(t, \mathbf{x}) d^n \mathbf{x}.$$

Menger av u inneholdt i ω ved tid t^n .

$$\frac{d}{dt} \int_{\omega} u(t, \mathbf{x}) d^n \mathbf{x} = \int_{\omega} \partial_t u(t, \mathbf{x}) d^n x$$

Derivasjon under integraltegnet. Ok dersom

- ω er begrenset.
- $\partial_t u \in C(\bar{\omega})$ der $\bar{\omega} = \omega \cup \partial\omega$

$$\begin{aligned} & \frac{\int_{\Omega} u(t + \Delta t, \mathbf{x}) d^n \mathbf{x}}{\Delta t} - \int_{\Omega} u_t(t, \mathbf{y}) d^n \mathbf{x} \\ &= \int_{\Omega} \left(\frac{u(t + \Delta t, \mathbf{x}) - u_t(t, \mathbf{x})}{\Delta t} \right) d^n \mathbf{x} \\ &= \int_{\Omega} u_t(\theta(\mathbf{x}, \Delta t), \mathbf{x}) - u_t(t, \mathbf{x}) d^n \mathbf{x} \\ & \theta \text{ mellom } t \text{ og } t + \Delta t \\ &\leq \int_{-\infty}^{\infty} \end{aligned}$$

Braker alt for lang tid på å skrive dette. Må øve på \emptyset -operator, fjerne default values på dint og begynne å skrive tegninger for å ta bilde av på mobil(?)

2.3 Flukstetthet

Fluks gjennom S pr tidsenhet

$$\int_S \mathbf{q}(t, \mathbf{x}) \cdot \mathbf{v} dS$$

Der \mathbf{v} er en enhetsnormal.

Bevaringslov.

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \int_{\Omega} u d^n \mathbf{x} + \int_{\partial\Omega} \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} dS &= 0. \\ \int_{\Omega} u_t d^n \mathbf{x} + \int_{\Omega} d^n x &= 0 \\ \int_{\Omega} (u_t + \nabla \cdot \mathbf{q}) d^n \mathbf{x} &= 0 \end{aligned}$$

For et området Ω (begrenset , C_1 rand.)

Definition 2.3. *Generell bevaringslov på differensiell form*

$$u_t + \nabla \mathbf{q} = 0$$

2.3.1 Spesialtilfelle

$$\mathbf{q} = u\mathbf{v}(t, \mathbf{x})$$

$$\nabla \cdot \mathbf{q} = \nabla u \cdot \mathbf{v} + u \nabla \mathbf{v}$$

$$q_1 = uv_j$$

$$\frac{\partial q_j}{\partial x_j} = u_{x_j} v_j + u \cdot v_{x_j}$$

$$u_t + \mathbf{v} \nabla u = -u \nabla \mathbf{v}$$

$$\nabla \mathbf{v} = 0 \text{ som gir}$$

$$u_t + \mathbf{v} \nabla u = 0$$

Definition 2.4. *Transportlingingen.*

$$u_t + v \cdot \nabla u = 0$$

For $n = 1$ er

$$u_t + vu_x = 0$$

Karakteristisk kunne $\mathbf{x}(t)$ løse

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{v}(t, \mathbf{x})$$

eller

$$\begin{aligned} \dot{\mathbf{u}} \frac{Du}{Dt} &= \frac{d}{dt} u(t, \mathbf{x}(t)) = u_t + \dot{\mathbf{x}} u \\ &= u_t + \mathbf{v} \nabla u \end{aligned}$$

Mer generell variant kan skrives som

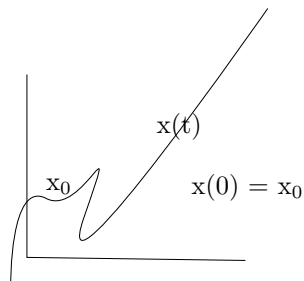
$$u_t + \mathbf{v} \nabla u = w(t, \mathbf{x}, u)$$

Nå blir

$$\frac{Du}{Dt} = w(t, x(t), u)$$

Anta initialverdi

$$u(0, x(0)) = u_0(x_0)$$



Her er $x_t(t) = \mathbf{v}(t, \mathbf{x})$ og $x(0) = x_0$.
Løs

$$\begin{aligned}\dot{\hat{u}} &= w(t, x(t), n) \\ \hat{u}(0) &= u_0(\mathbf{x}_0) \\ \text{og finne } u(t, \mathbf{x}(t)) &= \hat{u}(t) \\ \mathbf{x} \rightarrow \mathbf{X}(t, \mathbf{x}_0) &\text{ er kontinuerlig og one-to-one}\end{aligned}$$

2.4 Kvasilineære ligninger

$$u_t + a(u)u_x = 0$$

Eksempel

$$u_t + f(u)_x = 0 \quad \implies \quad u_t + f'(u)u_x = 0$$

Kan. Ligning $\dot{x} = a(u(t, x))$

$$\frac{Du}{Dt} = u_t + a(u)u_x = 0 \quad \implies \quad u \text{ er konstant langs karakteristikk.}$$

$$\frac{\partial x}{\partial x_0} = 1 + t(a \circ u_0)'(x_0) \geq 1 + t \cdot \min(a_0 u_0)' \begin{cases} x(t) = x_0 + ta(u) \\ = x_0 + ta(u_0(x_0)) \end{cases}$$

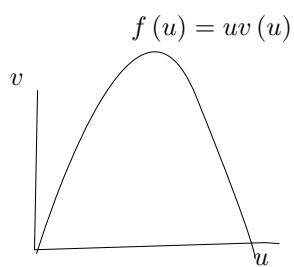


Figure 1: Bil