

Partial Differential Equations

isakhammer

2020

Contents

1	Lecture n	2
1.1	ODE teori	2
1.2	Kvasilinær Ligning	3
2	References	8

1 Lecture n

1.1 ODE teori

Theorem 1.1.

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(\mathbf{x}) \quad \begin{cases} \dot{\mathbf{x}}(t) &= \mathbf{f}(t, \mathbf{x}(t)) \\ \mathbf{x}(0) &= \mathbf{x}_0 \end{cases}$$

Anta ligningen er et åpent interval $o \in I$ slik at $\Omega \mathbb{R}^n$ er et område slik at $\mathbf{f} \in C^1(I \times \Omega; \mathbb{R}^n)$. Da finnes et største intervall J $o \in J \subseteq I$ moden funksjon $\mathbf{x} : I \rightarrow \Omega$ som løser problemet. Videre er løsningen gitt.

Proof. Ideen er eksistense. Picard iterasjon

$$\mathbf{x}_{k+1}(t) = \mathbf{x}_0 + \int_0^t \mathbf{f}(\tau, \mathbf{x}_k(\tau)) d\tau$$

Entydighet

Kontinuerlig /derivert avhengig av dato

□

Theorem 1.2. *Anta gitt*

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(t, \mathbf{x}, \hat{c})$$

der $\mathbf{x}(0) = \mathbf{a}$

Dersom f er C^{k+1} , så vil \mathbf{f} være en C^k funksjon av (t, \mathbf{a}, \hat{c})

Autonome system

$$\dot{\mathbf{x}} = f(\mathbf{x})$$

Løsningkurvene blander en en-dimensional foliering av Ω . Har en kurve gjennom hvert punkt med ingen kryssninger.

Ikke autonomt system

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

Ekvivalent

$$\dot{\tau} = 1$$

$$\dot{\mathbf{x}} = f(\tau, \mathbf{x})$$

$$\tau(0) = 0$$

$$x^{(n)} = f(t, x, \dot{x}, \dots, x^{(n-1)})$$

.

Hvis vi setter

$$\mathbf{w} = (x, \dot{x}, \dots, x^{(n-1)})$$

$$\dot{w}_1 = w_2$$

$$\dot{w}_2 = w_3$$

$$\vdots$$

$$\dot{w}_n = f(t, \mathbf{w})$$

$$\dot{\mathbf{w}} = F(t, \mathbf{w}).$$

1.2 Kvasilinær Ligning

$$au_x + bu_y = c$$

a, b, c er alle funksjoner av $x, y, u(x, y)$

Grafen til u er

$$\{(x, y, z) \mid z = u(x, y)\}$$

Da antar vi en løsning u , en kurve γ i (x, y) - planet.

$$(x(\tau), y(\tau))$$

Git enn løsning $u(x, y)$ får vi en kurve i T i \mathbb{R}^3 i $(x(\tau), y(\tau), z(\tau))$. Da ender vi opp med

$$z(\tau) = u(x(\tau), y(\tau))$$

$$\dot{z} = \dot{x}u_x(x, y) + \dot{y}u_y(x, y)$$

$$\text{anta} \quad \begin{cases} \dot{x}(\tau) = a(x, y, u(x, y)) = a(x, y, z) \\ \dot{y}(\tau) = b(x, y, u(x, y)) = b(x, y, z) \end{cases}$$

da blir

$$\dot{z} = au_x + bu_y = c(x, y, u(x, y)) = c(x, y, z)$$

Vi får da

$$\begin{cases} \dot{x} &= a(x, y, z) \\ \dot{y} &= b(x, y, z) \\ \dot{z} &= c(x, y, z) \end{cases}$$

Som er kaldt de karakteristiske ligningene til

$$au_x + bu_y = c$$

Grafen til en løsning u er en union av løsningskurven av de karakteristiske ligningene. (karakteristikk).

Ikke-karakteristiske data for ligningen har formen

$$u(x, y) = u_0(x, y) \quad \text{for} \quad (x, y) \in \gamma$$

der γ er en kurve i \mathbb{R}^2 , slik at

$$\{(x, y, z) \mid (x, y) \in \gamma \quad \text{og} \quad z = k(x, y)\}$$

Blir en kurve Γ i \mathbb{R}^3 med en tangent som stiller en parabola med

$$(a(x, y, z), b(x, y, z), c(x, y, z))$$

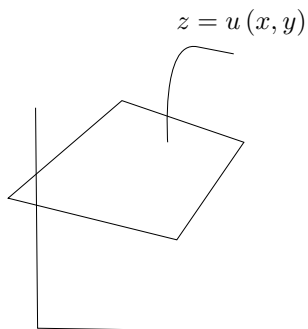


Figure 1: kurveiplan

Theorem 1.3. *Problemet har en entydig løsning $u(x, y)$ for (x, y) i et åpent område som inneholder γ .*

Konkret: Anta γ er gitt ved

$$(\chi(\sigma), \mu(\sigma), (\dot{\chi}, \dot{\mu}) \neq 0, 0)$$

Sett $\chi(\sigma) = u_0(\chi(\sigma), \mu(\sigma))$ og Γ gitt ved (χ, μ, ζ) . Da løser vi k ?? med initialdata $(\chi(\sigma), \mu(\sigma), \zeta(\sigma))$. of kall resultatet

$$(x(\sigma, \tau), y(\sigma, \tau), z(\sigma, \tau))$$

Vi skal ha

$$u(x(\sigma, \tau), y(\sigma, \tau)) = z(\sigma, \tau)$$

Som er en implisitt løsning. Finn (σ, τ) skal være en funksjojn av (x, y) .

Example.

$$\begin{aligned} u_t + a(t, u) u_x &= c(t, u) \\ u(0, x) &= u_0(x) \end{aligned}$$

Kontuerlighet slik at

$$\begin{aligned} \dot{t} &= 1, \quad t(0) = 0 \quad t(\tau) = \tau \\ \dot{x} &= a(t, x, z) \\ \dot{z} &= c(t, z) \end{aligned}$$

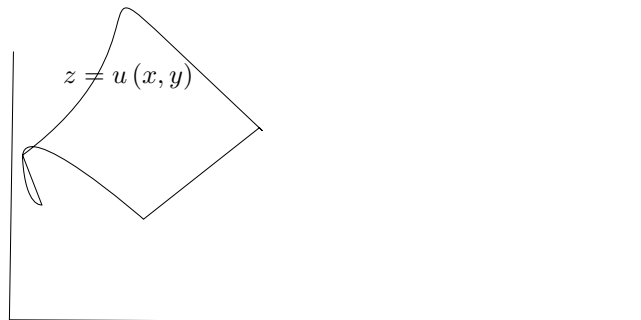


Figure 2: kurveiplan2

som kan forenkles til

$$\begin{cases} \dot{x} &= a(t, x, z) \\ \dot{z} &= c(t, z) \end{cases}$$

Spesialtilfeller er

Tramert $a = (t, x)$

$$\text{så} \quad \begin{cases} \dot{x} &= a(t, x) \\ x(0) &= \zeta \end{cases}$$

Kan løses hver for seg of så løser vi

$$\begin{cases} \dot{z} = & c(t, x(t), z) \\ z(0) &= u_0(\zeta) \end{cases}$$

Slik at

$$\frac{Du}{Dt} = c(t, x, y) \implies u(0, \zeta) = u_0(\zeta)$$

Spesialtilfelle

$$\begin{aligned} u_t + a(u) u_x &= 0 \\ t &= 1, t(0) = 0, t = \tau \\ \dot{x} &= a(z) \\ \dot{z} &= 0 \end{aligned}$$

$x = \zeta + ta(u_0(\zeta))$ slik at $u(t, x) = u_0(\zeta)$

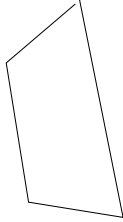


Figure 3: kdfkdkfd

Siste spesialtilfelle

$$\begin{aligned} -yuu_x + xuu_y &= 1, & u(x, 0) &= 0 \\ \dot{x} &= -yz & x(0) &= \sigma \\ \dot{y} &= xz, & y(0) &= 0 \\ \dot{z} &= 1 & z(0) &= \sigma & z(\tau) &= \sigma + \tau \end{aligned}$$

Et av resultatene er

$$\frac{d}{d\tau} (x^2 + y^2) = 2x\dot{x} + 2y\dot{y} = 0$$

Slik at $x^2 + y^2 = \text{konstant} = \sigma^2$.

La oss skrive

$$\left. \begin{aligned} x &= \sigma \cos(\phi(t)) \\ y &= \sigma \sin(\phi(t)) \end{aligned} \right\} \phi(0) = 0$$

da er

$$\begin{aligned} \dot{x} &= -\sigma \sin(\phi(\tau)) \cdot \dot{\phi}(\tau) = -y\dot{\phi}(\tau) \\ \dot{y} &= \sigma \cos(\phi(\tau)) \dot{\phi} = x\dot{\phi}(\tau) \end{aligned}$$

derfor er

$$\begin{aligned} \dot{\phi}(\tau) &= z = \sigma + \tau\phi = \sigma\tau + \frac{1}{2}\tau^2 \\ \frac{1}{2}\tau^2 + \sigma\tau - \phi &= 0, & \tau &= \frac{1}{2} \left(-\sigma \pm \sqrt{\sigma^2 + 2\phi} \right) \end{aligned}$$

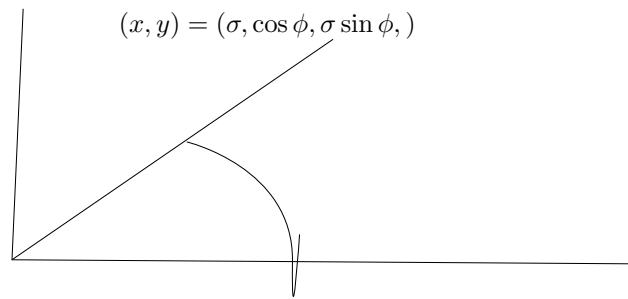


Figure 4: polarfigure

2 References