

Existência e unicidade.

- $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ derivável, derivada contínua,

$$\text{IVP} \quad \begin{cases} y' = f(y) \\ y(0) = y_0 \end{cases}$$

→ Teorema de Picard-Lindelöf

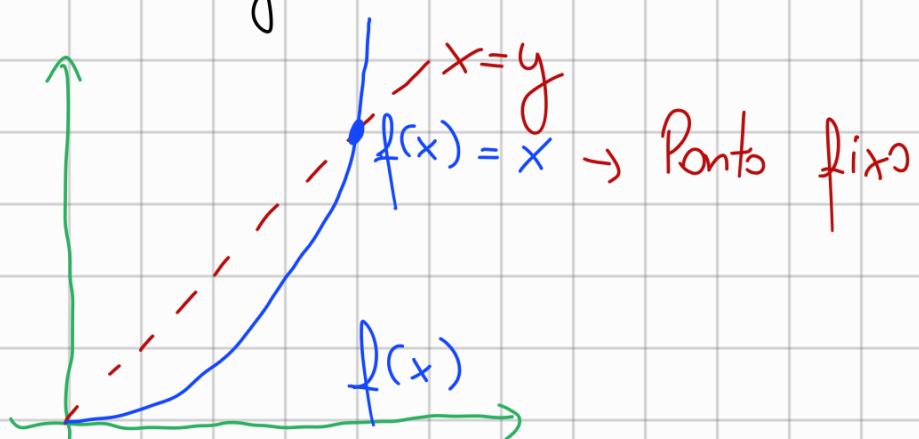
Teorema Fundamental
do Cálculo

$$(y(t)) = y_0 + \int_0^t f(y(s)) ds$$

- $L: C^1(\mathbb{R}) \rightarrow C^1(\mathbb{R})$ (operador)

$$L(y)(t) = y_0 + \int_0^t f(y(s)) ds$$

Quero provar $y(t) = L(y(t))$ (Ponto Fixo)



$$x \xrightarrow{f} f(x) = x \xrightarrow{f} f(x) = x \rightarrow \dots$$

$$L(y(t)) = y'(t)$$

• Teorema do Ponto Fixo de Banach

$\Rightarrow T: X \rightarrow X$ é uma contracção
 \leadsto Existe $x^* \in X$, $T(x^*) = x^*$

$$\phi_0 \in C^1(\mathbb{R}),$$

$$\phi_n(t) = T(\phi_{n-1})(t), \quad n \geq 1$$

$$\phi_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \phi^* = T(\phi^*)$$

$$d(T(x), T(y)) \leq q d(x, y), \quad q \in [0, 1)$$



- $d(f, g) = \sup_{x \in \mathbb{R}} |f(x) - g(x)|$

- $X = [y_0 - a, y_0 + a] = B(y_0; a)$

Como provar que $\int_a^b f(x) dx$ é uma contracção?

$$y_1, y_2 \in C^1(\mathbb{R}), \quad y_1(0) = y_2(0) = y_0,$$

$$X = [y_0 - a, y_0 + a], \quad Y = [-b, b]$$

$$\begin{aligned}
|L(y_1)(t) - L(y_2)(t)| &= \left| y_0 + \int_0^t f(y_1(s)) ds - y_0 - \int_0^t f(y_2(s)) ds \right| \\
&= \left| \int_0^t (f(y_1(s)) - f(y_2(s))) ds \right| \\
&\stackrel{\text{TVM}}{=} \left| \int_0^t f'(\xi(s)) (y_1(s) - y_2(s)) ds \right| \\
&\leq \int_0^t |f'(\xi(s))| \underbrace{|y_1(s) - y_2(s)|}_{\leq M} ds \\
&\leq \int_0^t M \sup_{s \in \mathbb{R}} |y_1(s) - y_2(s)| ds \\
&= M t d(y_1, y_2) \\
&\leq M b d(y_1, y_2) \\
&\leq c d(y_1, y_2), \quad c < 1
\end{aligned}$$

$$\Rightarrow d(L(y_1), L(y_2)) \leq c d(y_1, y_2), \quad c < 1$$

• $L: C^1(\mathbb{R}) \rightarrow C^1(\mathbb{R})$

$$\begin{aligned}
\phi: [-b, b] &\longmapsto [y_0 - a, y_0 + a] \\
L(\phi): [-b, b] &\longmapsto [y_0 - a, y_0 + a]
\end{aligned}$$

↔ Term que
valer

Exemplo: $\left\{ \begin{array}{l} x_1 \underset{\text{Linear}}{\boxed{u x_2}} - x_2 \underset{\text{Linear}}{\boxed{u x_1}} = \boxed{z}, \quad (x_1, x_2) \in \mathbb{R}_+^2 \\ \underset{p_2}{\underset{|}{|}} \underset{p_1}{\underset{|}{|}} u = g, \quad x_1 > 0, \quad x_2 = 0 \end{array} \right.$

Vamos montar o sistema de EDOs:

$$\begin{aligned} \dot{x}_1(s) &= \frac{\partial F}{\partial p_1} = -x_2 \underset{|}{|} \dot{p}_1(s) = -\frac{\partial F}{\partial x_1} - \frac{\partial F}{\partial z} \cdot p_1 = -p_2 + p_1 \\ \dot{x}_2(s) &= \frac{\partial F}{\partial p_2} = x_1 \underset{|}{|} \dot{p}_2(s) = -\frac{\partial F}{\partial x_2} - \frac{\partial F}{\partial z} \cdot p_2 = -p_1 + p_2 \\ \dot{z}(s) &= \frac{\partial F}{\partial p_1} \cdot p_1 + \frac{\partial F}{\partial p_2} \cdot p_2 = -x_2 \cdot p_1 + x_1 \cdot p_2 = z(s) \end{aligned}$$

Com isso $z(s) = z(0) e^s$. Além disso, **Autovetores complexos**

$$\left\{ \begin{array}{l} \dot{x}_1 = -x_2 \Rightarrow \begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \end{array} \right.$$

Como os autovetores são $\pm i$, as soluções são da forma

$$\begin{pmatrix} x_1(s) \\ x_2(s) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 \cos(s) - c_2 \sin(s) \\ c_1 \sin(s) + c_2 \cos(s) \end{pmatrix}$$

Seja $x_1(0) = x^0$, $x_2(0) = 0$ o início da curva em Γ . Assim,

$$\begin{aligned} x_1(s) &= x^0 \cos(s) \rightarrow \text{semi círculos de raio } x^0 \\ x_2(s) &= x^0 \sin(s) \end{aligned}$$

Além disso, $z(0) = u(x_1(0), x_2(0)) = u(x^0, 0) = g(x^0)$.

Escreva $x^0 = \sqrt{x_1 + x_2}$ e $s = \arctan(x_2/x_1) + i\pi/2$ e temos $u(x_1, x_2) = g((x_1 + x_2)^{1/2}) e^{i\arctan(x_2/x_1)}$ como solução.

Soluções integrais

~ Equação das características nem sempre encontra uma solução suave. Logo, o que significa $u_t + [F(u)]_x = 0$?

~ Seja $v : \mathbb{R} \rightarrow [0, +\infty)$ suave com suporte compacto.

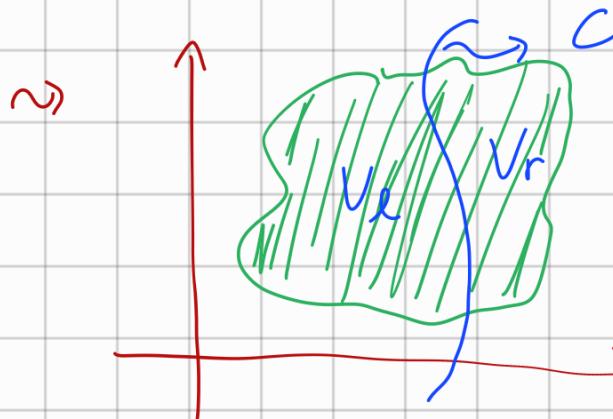
$$0 = \int_0^\infty \int_{-\infty}^\infty (u_t + [F(u)]_x) v \, dx \, dt$$

Por partes =

$$= - \int_0^\infty \int_{-\infty}^\infty u v_t \, dx \, dt - \int_{-\infty}^\infty \left[u v \right] \Big|_{t=0}^{\infty} - \int_{-\infty}^\infty \int_{-\infty}^\infty F(u) v_x \, dx \, dt$$

$$\Rightarrow \int_0^\infty \int_{-\infty}^\infty u v_t + F(u) v_x \, dx \, dt + \int_{-\infty}^\infty \left[g v \right] \Big|_{t=0}^{\infty} = 0$$

~ Chamamos u de solução integral



u é suave em V_L e V_R , mas não é longo da curva C .

Seja $C = \{(x, t) : x = s(t)\}$. Logo

$$F(u_e) - F(u_r) = \dot{s}(u_e - u_r)$$

ao longo da curva C .

Exemplo: $\left\{ \begin{array}{l} u_t + \left(\frac{u^2}{2} \right)_x = 0 \quad (x,t) \in \mathbb{R} \times (0,\infty) \\ u = \varphi, \quad (x,t) \in \mathbb{R} \times \{0\} \end{array} \right.$

$$\varphi(x) = \begin{cases} 1 & , x \leq 0 \\ 1-x & , 0 \leq x \leq 1 \\ 0 & , x \geq 1 \end{cases}$$

Método das Características

$$\dot{t}(s) = 1 \Rightarrow t(s) = s$$

$$\dot{x}(t) = u = z(t)$$

$$\dot{z}(t) = u_t + u \cdot u_x = 0 \Rightarrow z(t) = z(0)$$

ao longo das curvas $(z(0)t + x(0), t)$. Faça $x(0) = x^0$.

Além disso $z(0) = u(x(0), t(0)) = \varphi(x^0)$. Com isso,
a solução ao longo das curvas

$$(\varphi(x^0)t + x^0, t) \rightsquigarrow x^0 = x - \varphi(x^0) \cdot t$$

x^0 constante é igual a $\varphi(x^0)$

Com isso, a solução é

$$u(x,t) = \varphi(x - \varphi(x^0)t)$$

- $x_0 \leq 0$, $\varphi(x^0) = 1 \Rightarrow x = t + x_0 \leq t$. Assim

$$u(x,t) = \varphi(x - t) = 1$$

- $0 \leq x_0 \leq 1$: $\varphi(x^0) = 1 - x^0 \Rightarrow x = (1 - x^0)t + x^0 \in [t, 1]$
 $\Rightarrow x^0 = (x - t)/(1 - t)$

Assim temos $u(x,t) = 1 - (x-t)/(1-t) = (1-x)/(1-t)$

- $x_0 \geq 1$: $\varphi(x^0) = 0 \Rightarrow x = x^0 \geq 1$,
 $u(x,t) = \varphi(x) = 0$

Com isso, $u(x,t) = \begin{cases} 1, & x \leq t \\ \frac{1-x}{1-t}, & x \in [t,1] \\ 0, & x \geq 1 \end{cases}$

Note que se $t < 1$ não há choques: $x_1 \neq x_2$

$$x_1 + \alpha(x_1)t = x_2 + \alpha(x_2)t$$

Se $x_1, x_2 \geq 1$ ou $x_1, x_2 \leq 0$, $x_1 = x_2$.

Se $x_1 \leq 0$, $x_2 \geq 1$ ou $x_1 \geq 1$, $x_2 \leq 0$,
 $|t| = |x_1 - x_2| \geq 1$

Se $x_1 \leq 0$, $x_2 \in [0,1]$ (ou $x_2 \leq 0$, $x_1 \in [0,1]$)

$$x_1 + \cancel{t} = x_2 + (\cancel{1} - x_2)t \Rightarrow t = \frac{x_2 - x_1}{x_2} = 1 - \frac{x_1}{x_2} \geq t$$

Se $x_1 \geq 1$, $x_2 \in [0,1]$ (ou $x_2 \geq 1$, $x_1 \in [0,1]$)

$$x_1 = x_2 + (1 - x_2)t \Rightarrow t = (x_1 - x_2)/(1 - x_2) \geq 1$$

Agora, se $t \geq 1$, observamos que há choques.

Qual a curva de choques? Rankine-Hugoniot:

$$F(u_l) - F(u_r) = \dot{s}(u_l - u_r) \Rightarrow \dot{s} = \frac{1}{2}(u_l + u_r)$$

Note que $x \leq 0$, $u(x,t) = 1$, $t \geq 1$.

$$x \geq 1, \quad u(x,t) = 0$$

Assim, $u_l = 1$ e $u_r = 0 \Rightarrow \dot{s} = 1 \Rightarrow s(t) = \frac{1}{2}t + K$

Mas $s(1) = 1$, pois as descontinuidades passam por $(1,1)$.

$$\text{Logo } s(+)= (1++)/2.$$