

14-10-15

Από εδώ και πέρα $u: U \rightarrow \mathbb{R}$, $U \subset \mathbb{R}^2$ ανοικτό (και συνεκτικό)
και θα εστιάσουμε σε ΜΔΕ πρώτης και δεύτερης
τάξης

Πρώτης τάξης: γραμμικές και παραδείγματα μη γραμμικών

Δεύτερης τάξης: γραμμικές (κύματος, θερμότητας, Laplace)

Κεφάλαιο 9

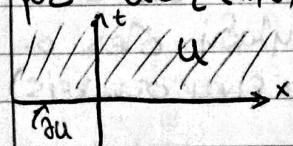
ΜΔΕ 1^{ης} τάξης

Γενική μορφή: $\Delta F(u_x(x,y), u_y(x,y), u(x,y), x, y) = 0, \forall (x,y) \in \Omega$
όπου $F: \mathbb{R}^3 \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ θα είναι (συνήθως) συνεχής συνάρτηση (συνήθως πολυώνυμο)

Κλασική λύση: $u \in C^1(\Omega)$

Συνήθως Ω $\textcircled{1}$ οριοθετείται από αρχικές ή/και συνοριακές συνθήκες

π.χ) Στγν εξίσωση μεταφοράς: $u_t + c u_x = 0, (x,t) \in \Omega$
πρ $u = \{ (x,t) \in \mathbb{R}^2 : t > 0 \}$ και $\underbrace{u(x,0) = f(x)}_{\text{αρχική συνθήκη}}, x \in \mathbb{R}$.



Παράδειγμα α) $F(p, q, z, x, y) = p^2 + q^2 - 1, p, q \in \mathbb{R}$
και Ω $\textcircled{1}$ γίνεται: $(u_x)^2 + (u_y)^2 = 1$ (εξίσωση εικόνας)
η οποία είναι πλήρως μη γραμμική
(κάποια σχέση αλλιώς πρ $\Delta^2 u + \Delta^2 v = 0$, η οποία είναι γραμμική 2^{ης} τάξης)

β) $F(p, q, z, x, y) = p + q - 1, p, q \in \mathbb{R} \xrightarrow{\textcircled{1}} u_x + u_y = 1$,
η οποία είναι γραμμική 1^{ης} τάξης, μη ομογενής

§ 9.1 Γραμμικές εξισώσεις 1^{ης} τάξης

π.χ) i) $u_x = 0, \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2 \Leftrightarrow u(x,y) = f(y), f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
πρ $f \in C^1(\mathbb{R})$ αν θέλουμε να ισχύει $u \in C^1(\Omega)$

ii) $u_x + u_y = 0, \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2 (= \Omega)$

Για να καταλάβουμε αυτήν (δηλ. για να δούμε πως συμπεριφέρεται η u) αλλά και για να την λύσουμε, θα την προσεγγίσουμε με τρεις αλληλεξάρτοντες τρόπους

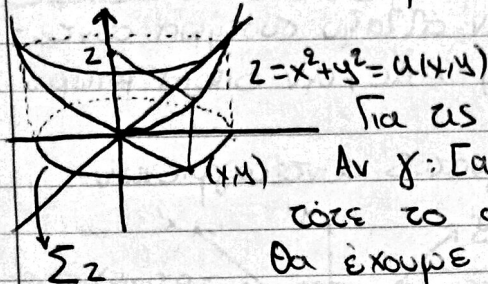
1^η προσέγγιση: Με καρτεσιές στάθους

Επιανάληψη: Έστω, $U \subset \mathbb{R}^2$ ανοικτό, $u: U \rightarrow \mathbb{R}$ C^1 , $C \in \mathbb{R}$.

Τότε καρτεσιάν στάθους C ονομάζουμε το σύνολο

$$\Sigma_C = \{(x,y) \in U : u(x,y) = C\}$$

(π.χ. $u(x,y) = x^2 + y^2$, $U = \mathbb{R}^2 \Rightarrow \Sigma_C = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 : x^2 + y^2 = C, C > 0\}$
 κύκλοι ακτίνας \sqrt{C} με κέντρο το $(0,0)$)



Για τις καρτεσιές στάθους ισχύει:

Αν $\gamma: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ με $\gamma(t) = (x(t), y(t))$

τότε το σημείο $(x_0, y_0) = \gamma(t_0) \in \Sigma_C$,

θα έχουμε $u(x(t), y(t)) = C \Rightarrow$
 $= \gamma(t)$

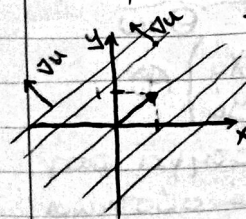
$$\Rightarrow \frac{d}{dt} u(x(t), y(t)) \stackrel{\text{Αλυσίδα}}{=} \nabla u(x(t), y(t)) \cdot \underbrace{\gamma'(t)}_{(x'(t), y'(t))} = 0$$

$$\Rightarrow \nabla u(\gamma(t)) \perp \gamma'(t) = 0, \forall t \in [a,b]$$

$$u_x + u_y = 0 \Rightarrow \nabla u(x,y) \cdot (1,1) = 0 \Rightarrow \nabla u(x,y) \perp (1,1), \forall (x,y) \in \mathbb{R}^2$$

Οι καρτεσιές στάθους της u , είναι παράλληλες στο $(1,1)$

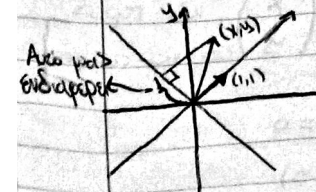
\Rightarrow Συνεπώς, η τιμή της $u(x,y)$ εξαρτάται



μόνο από την προβολή του (x,y) στην

κατεύθυνση που είναι κάθετη στην $(1,1)$,
 δηλαδή στην κατεύθυνση $(-1,1) \frac{1}{\sqrt{2}}$,

δηλαδή αφού $(x,y) = C \frac{(1,1)}{\sqrt{2}} + S \frac{(-1,1)}{\sqrt{2}}$
 $\Rightarrow S = (x,y) \cdot \frac{(-1,1)}{\sqrt{2}} = \frac{y-x}{\sqrt{2}} \Rightarrow$



$$\Rightarrow u(x,y) = f\left(\frac{y-x}{\sqrt{2}}\right) = g(y-x) = h(x-y)$$

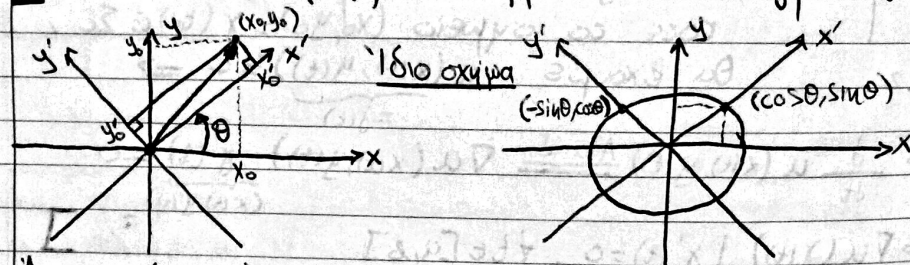
Επαλήθευση
 $u_x + u_y = h'(x-y) - h'(x-y) = 0$

Παρατήρηση: Κατανοούμε καλύτερα τώρα και την $u_x=0 \Rightarrow \nabla u(x,y) \cdot (1,0) = 0 \Rightarrow \nabla u(x,y) \perp (1,0) \Rightarrow u(x,y)$ εξαρτάται μόνο από την προβολή του (x,y) στο $(0,1)$ δηλαδή από το $y \Rightarrow u(x,y) = f(y)$

9^η προσέγγιση: Με αλλαγή συστήματος συντεταγμένων

(IACA: Έχω μια ΜΔΕ. Μήπως, αν αλλάξω σύστημα συντεταγμένων, θα πάρω μια απλή ΜΔΕ, την οποία μπορώ να λύσω πιο εύκολα;)

Επανάλυση: Στροφή συστήματος συντεταγμένων



Άρα, $(x_0, y_0) = x'_0 (\cos \theta, \sin \theta) + y'_0 (-\sin \theta, \cos \theta) \Rightarrow$
 $\begin{cases} x_0 = (x_0, y_0) \cdot (\cos \theta, \sin \theta) \\ y_0 = (x_0, y_0) \cdot (-\sin \theta, \cos \theta) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x'_0 \\ y'_0 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}}_{\Theta = \omega} \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$

$\omega = \Theta^T = \omega^T \Rightarrow \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} = \Theta^T \begin{pmatrix} x'_0 \\ y'_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x'_0 \\ y'_0 \end{pmatrix} \oplus$

Αν στρέψουμε θετικά το καρτεσιανό σύστημα κατά θ , ένα διάνυσμα (x,y) ως προς το αρχικό σύστημα έχει συντεταγμένες $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ ως προς το νέο σύστημα

$\Rightarrow \theta = \frac{\pi}{4}, \omega = \Theta = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$

Οπότε, $u_x + u_y = 0 \Leftrightarrow \nabla u(x,y) \cdot (1,1) \frac{1}{\sqrt{2}} = 0$
 $= \frac{\partial}{\partial \frac{1}{\sqrt{2}}(1,1)} u(x,y)$

$x' = \frac{x+y}{\sqrt{2}}, y' = \frac{y-x}{\sqrt{2}}$

Δηλαδή, αυτή η εξίσωση λέει ότι η παράγωγος της u στην κατεύθυνση $\frac{1}{\sqrt{2}}(1,1)$ είναι μηδέν. Δηλαδή η u είναι σταθερή στην κατεύθυνση $\frac{1}{\sqrt{2}}(1,1)$ δηλ. ως προς το νέο σύστημα (x', y') η λύση αυτής $u(x, y)$ θα έχει περική παράγωγο ως προς $x'=0$. Άρα,

$$\textcircled{+} u(x, y) = u\left(\theta^T \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}\right) =: \tilde{u}(x', y'), \text{ με } \tilde{u}_{x'}(x', y') = 0, \forall (x', y') \in \mathbb{R}^2$$

$$\textcircled{ii} \Rightarrow \tilde{u}(x', y') = f(y') \textcircled{+} f\left(\frac{y-x}{\sqrt{2}}\right) \\ = u(x, y)$$

$$\textcircled{+} \nabla u(x, y) = \nabla_{(x, y)} \underbrace{u\left(\theta^T \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}\right)}_{= \tilde{u}(x', y')} \stackrel{\text{Αλυσίδα}}{=} \nabla_{(x', y')} \tilde{u}(x', y') D_{(x, y)} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \\ = (\partial_{x'} \tilde{u}, \partial_{y'} \tilde{u}) \begin{pmatrix} \frac{\partial x'}{\partial x} & \frac{\partial x'}{\partial y} \\ \frac{\partial y'}{\partial x} & \frac{\partial y'}{\partial y} \end{pmatrix} = \left(\partial_{x'} \tilde{u} \frac{\partial x'}{\partial x} + \partial_{y'} \tilde{u} \frac{\partial y'}{\partial x}, \right. \\ \left. \partial_{x'} \tilde{u} \frac{\partial x'}{\partial y} + \partial_{y'} \tilde{u} \frac{\partial y'}{\partial y} \right) \\ = \left(\tilde{u}_{x'} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} + \tilde{u}_{y'} \cdot \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right), \tilde{u}_{x'} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} + \tilde{u}_{y'} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \right)$$

$$\Rightarrow u_x + u_y = \tilde{u}_{x'} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} - \frac{1}{\sqrt{2}} \tilde{u}_{y'} + \tilde{u}_{x'} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} + \tilde{u}_{y'} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} = \frac{2}{\sqrt{2}} \tilde{u}_{x'} = 0$$

3^η προσέγγιση (ΒΑΣΙΚΟΤΑΤΗ): Με χαρακτηριστικές (καμπύλες)

$$) u_x + u_y = 0, \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2 \quad \rightarrow \text{ΠΑΤ}$$

$$) u(x, 0) = f(x), \forall x \in \mathbb{R} \text{ με } y > 0$$

Ιδέα: Σας ΣΔΕ: $y \text{ ή } f(x, y), y(0) = y_0, x > 0$, όπου (γενικώς)

οι λύσεις της ΣΔΕ παράβουν ένα διανυσματικό πεδίο

$(1, y'(x)) = (1, f(x, y))$ σε κάθε σημείο (x, y)

Για αυτήν την ΜΔΕ έχουμε το διανυσματικό $\nabla u(x, y) \perp (1, 1)$

Άρα, η ιδέα για την λύση της είναι να βρούμε

κάποιες καμπύλες, έτσι ώστε αυτές να συνδέουν το

(x_0, y_0) ει με $(\bar{x}, 0)$ στο \mathbb{R}^2 και κατά μήκος αυτής της

καμπύλης (χαρκτηριστικής) να μπορώ να υπολογίσω την τιμή της u (άρα σε ένα σημείο απ' το οποίο περνάει μια χαρακτηριστική θα ξέρω την τιμή του u)

Συνολικά, ζητώ μια καμπύλη $\gamma(s) = (x(s), y(s))$, με $\gamma(0) = (x_0, y_0)$ και θεωρώ $Z(s) := u(\gamma(s))$. Τότε,

$$\dot{Z}(s) = \nabla u(\gamma(s)) \cdot \dot{\gamma}(s) = u_x(\gamma(s)) \dot{x}(s) + u_y(\gamma(s)) \dot{y}(s).$$

Αν απαιτήσω $\dot{x}(s) = 1, \dot{y}(s) = 0, \forall s \in (-r, r), r > 0$, τότε

$$\dot{Z}(s) = u_x(\gamma(s)) + u_y(\gamma(s)) = 0 \Leftrightarrow Z(s) = Z(0) = u(\gamma(0)) = u(x_0, y_0)$$

Αν η $\gamma(s)$ τέμνει το άξονα των x , δηλ $\exists \tilde{s} \in \mathbb{R}$ με $\gamma(\tilde{s}) = (x(\tilde{s}), y(\tilde{s})) = (x(\tilde{s}), 0)$, τότε για αυτό το \tilde{s} θα έχουμε

$$\underline{Z(\tilde{s})} = u(\gamma(\tilde{s})) = u(x(\tilde{s}), 0) = f(x(\tilde{s})) = Z(0) = u(x_0, y_0)$$

Οπότε, θα έχουμε $u(x_0, y_0) = f(x(\tilde{s}))$

Ερώτηση: 1) Ξέρνει η γ τον άξονα των x ;
2) Ποιο είναι το \tilde{s} ;