

Т. Стысь (Варшава)

Об однозначной разрешимости первой задачи Фурье
 для одной параболической системы
 линейных дифференциальных уравнений второго порядка

В работе [1], гл. V, приведены теоремы об однозначной разрешимости первой задачи Фурье для дифференциального уравнения второго порядка, параболического типа. Здесь эти теоремы обобщаются на случай системы линейных уравнений соответствующей эллиптической системе рассматриваемой в [2] и [3]

$$(1) \quad \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial u_h}{\partial x_k} \right) + \sum_{i=1}^n B_i \frac{\partial u_h}{\partial x_i} + \sum_{j=1}^p F_{hj} u_j = C \frac{\partial u_h}{\partial t},$$

($h = 1, 2, \dots, p; A_{ik} = A_{ki}$).

Систему (1) будем рассматривать в области $D = \{(x, t) : x \in B, t > 0\}$, где $x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$, B — ограниченная область в пространстве X . Функции $\partial A_{ik}(x, t)/\partial x_i$, $B_i(x, t)$, $F_{hj}(x, t)$, $C(x, t)$ ($i, k, l = 1, 2, \dots, n$; $h, j = 1, 2, \dots, p$) предполагаются непрерывными в замкнутой области $\bar{D}_T = \{(x, t) : x \in \bar{B}, 0 \leq t \leq T\}$, а форма $\sum_{i,k=1}^n A_{ik} \delta_i \delta_k > 0$ для $(x, t) \in D$, $\delta = (\delta_1, \delta_2, \dots, \delta_n) \neq 0$. Кроме того, предполагается существование двух положительных констант C_0 и C_1 таких, что $C_0 \leq C(x, t) \leq C_1$ в области D . Обозначим через S_0 и S_T часть границы области D_T соответствующую $t = 0$ и $t = T$, а через σ_T боковую поверхность области D_T , т. е. $\sigma_T = \{(x, t) : x \in \partial B, 0 < t < T\}$ где ∂B — обозначает границу B .

ТЕОРЕМА 1. Если $u = (u_1, u_2, \dots, u_p)$ является регулярным⁽¹⁾ решением системы (1) в области D_{T_0} , а матрица $F = (F_{hj})_{h,j=1}^p$ удовлетворяет неравенству $\eta F \eta^* \leq 0$ для любого действительного вектора $\eta = (\eta_1, \eta_2, \dots, \eta_p)$ и любой точки $(x, t) \in D_{T_0}$, то при $T < T_0$ функция $|u| = (u_1^2 + u_2^2 + \dots + u_p^2)^{1/2}$ достигает своей верхней грани на $\Sigma_T = S_0 + \sigma_T$.

⁽¹⁾ Регулярной функцией в области D называем функцию непрерывную в замкнутой области \bar{D} и дважды непрерывно дифференцируемую в D .

Доказательство. Легко проверяется, что $|u|^2$ удовлетворяет уравнению

$$(2) \quad \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial |u|^2}{\partial x_k} \right) + \sum_{i=1}^n B_i \frac{\partial |u|^2}{\partial x_i} - C \frac{\partial |u|^2}{\partial t} = \\ = 2 \left(\sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial u^*}{\partial x_k} - u F u^* \right).$$

Из теоремы 2 в [1], гл. V, стр. 178, сразу следует, что функция $|u|^2$ достигает своей верхней грани на Σ_T , а с ней функция $|u|$ также. Из теоремы 1 следует:

СЛЕДСТВИЕ 1. Если u является регулярным решением системы (1) в области D_{T_0} , исчезающим на Σ_{T_0} , а матрица F удовлетворяет неравенству $\eta F \eta^* \leq 0$ для любого действительного вектора $\eta = (\eta_1, \eta_2, \dots, \eta_p)$ и любой точки $(x, t) \in D_{T_0}$, то $u \equiv 0$ в области D_{T_0} .

ТЕОРЕМА 2 (М. Пиконе). Если существует функция v регулярная в D_{T_0} , удовлетворяющая условиям:

$$(a) \quad v > 0 \quad \text{в области} \quad \bar{D}_{T_0},$$

$$(b) \quad Lv \equiv \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial v}{\partial x_k} \right) + \sum_{i=1}^n B_i \frac{\partial v}{\partial x_i} - C \frac{\partial v}{\partial t} + v \sum_{h,j=1}^p |F_{hj}| \leq 0$$

в области D_{T_0} ,

то единственным регулярным решением системы (1), равным нулю на Σ_{T_0} , является функция $u \equiv 0$.

Доказательство. Пусть $\omega = \frac{|u|^2}{v}$, тогда подставляя в уравнение (2) $|u|^2 = \omega v$, получим

$$(3) \quad v \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial \omega}{\partial x_k} \right) + v \sum_{i=1}^n \bar{B}_i \frac{\partial \omega}{\partial x_i} - C v \frac{\partial \omega}{\partial t} + \\ + \left[\sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial v}{\partial x_k} \right) + \sum_{i=1}^n B_i \frac{\partial v}{\partial x_i} - C \frac{\partial v}{\partial t} \right] \omega + 2u F u^* = 2 \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial u^*}{\partial x_k}.$$

Так как $2u F u^* \leq \omega v \sum_{h,j=1}^p |F_{hj}|$, то на основании (3) имеем

$$(4) \quad \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial \omega}{\partial x_k} \right) + \sum_{i=1}^n \bar{B}_i \frac{\partial \omega}{\partial x_i} - C \frac{\partial \omega}{\partial t} + \omega Lv \geq 0.$$

Из неравенства (4) следует (см. [4]), что функция ω достигает своей верхней грани на Σ_{T_0} , но на Σ_{T_0} $\omega = 0$, потому $u \equiv 0$ в D_{T_0} .

Из теоремы 2 вытекает

СЛЕДСТВИЕ 2. Если u регулярное решение системы (1) в области D_{T_0} равно нулю на Σ_{T_0} и матрица F ограничена в D_{T_0} , то $u \equiv 0$ в D_{T_0} .

Пусть $\gamma = \sup_{(x,t) \in D_{T_0}} \left(\sum_{h,j=1}^p |F_{hj}(x,t)| \right)$, возьмем $v = e^{vt}$ тогда $v > 0$ в \bar{D}_{T_0} и $Lv = \left(\sum_{h,j=1}^p |F_{hj}| - \gamma \right) v \leq 0$, таким образом функция v удовлетворяет предположениям теоремы 2, откуда $u \equiv 0$ в D_{T_0} . Используя указанные выше теоремы можно доказать, что свойства решений параболического уравнения второго порядка в неограниченных областях, указанные в [1] и [5], переносятся на решения системы (1).

Пусть

$$D^0 = \{(x,t): x \in B_0, t > 0\} \quad \text{и} \quad D_T^0 = \{(x,t): x \in B_0, 0 < t < T\},$$

где B_0 — неограниченная область. Оставляя предположения относительно коэффициентов системы (1), принятые для областей D и D_T в областях D^0 и D_T^0 , докажем следующую теорему:

ТЕОРЕМА 3. Если существует функция v регулярная в области $D_{T_0}^0$ и удовлетворяющая условиям

$$(a) \quad v > 0 \quad \text{при} \quad (x,t) \in D_{T_0}^0,$$

$$(b) \quad Lv \leq 0 \quad \text{при} \quad (x,t) \in D_{T_0}^0,$$

то единственным регулярным решением системы (1) в области $D_{T_0}^0$, равным нулю на $\Sigma_{T_0}^0$ и удовлетворяющим условию

$$(c) \quad \lim_{\varrho \rightarrow \infty} \frac{|u(x,t)|}{v(x,t)} = 0 \quad \text{где} \quad \varrho = \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2},$$

является решение $u \equiv 0$ в $D_{T_0}^0$.

Доказательство. Через D_R обозначим область $\{(x,t): x \in B_0, \varrho \leq R, 0 < t < T < T_0\}$. Граница области D_R состоит из боковой поверхности σ_R , уравнение которой $\sum_{i=1}^n x_i^2 = R^2$ при $x \in B_0$, и из $\sigma_R^* = D_R \cap \sigma_T$, а также и с ограниченных множеств S_0^R и S_T^R соответствующих $t = 0$ и $t = T$. Также как в доказательстве теоремы 2 проверяется, что функция $\omega = \frac{|u|^2}{v}$ достигает своей верхней грани на множестве $\Sigma_{T_0}^R = S_0^R \cup \sigma_R \cup \sigma_R^*$. В силу условия (c) и предположения равенства нулю u на Σ_{T_0} , при любом действительном $\varepsilon > 0$ и достаточно большим R , имеем $\omega < \varepsilon$ для $(x,t) \in \Sigma_{T_0}^R$, таким образом $\omega \equiv 0$ в D_R , откуда $u \equiv 0$.

В работе [5] дается доказательство теоремы Ц. Штурма для параболического уравнения второго порядка в области неограниченной в направлении t . Эту теорему при некоторых предположениях можно перенести на случай рассматриваемой здесь системы (1). В ограниченной области B рассматривается следующую систему линейных уравнений

$$(5) \quad \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(a_{ik} \frac{\partial v_h}{\partial x_k} \right) + \sum_{i=1}^n b_i \frac{\partial v_h}{\partial x_i} + \sum_{j=1}^p f_{hj} v_j = 0 \quad (a_{ik} = a_{ki}).$$

Функции $\frac{\partial a_{ik}(x)}{\partial x_l}$, $\frac{\partial b_i(x)}{\partial x_l}$, $f_{hj}(x)$ ($i, k, l = 1, 2, \dots, n$; $h, j = 1, 2, \dots, p$)

предполагаются непрерывными в области B , а формы $\sum_{i,k=1}^n a_{ik} \delta_i \delta_k > 0$ и $\sum_{i,k=1}^n (a_{ik} - A_{ik}) \delta_i \delta_k \geq 0$, при любом действительном $\delta = (\delta_1, \delta_2, \dots, \delta_n) \neq 0$ и $(x, t) \in D^0$.

ТЕОРЕМА 4 (Ц. Штурма). Если $v = (v_1, v_2, \dots, v_p)$ является регулярным решением системы (5) в области B , равным нулю на границе B и отличным от нуля в B и если

$$\int_0^T \theta(t) dt \rightarrow +\infty \quad \text{при} \quad T \rightarrow +\infty,$$

причём

$$\int_B \left\{ \sum_{i,k=1}^n (a_{ik} - A_{ik}) \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} - \frac{|v|^2}{4} \left[2 \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial b_i}{\partial x_i} - \frac{\partial B_i}{\partial x_i} \right) - \sum_{i,k=1}^n A^{ik} B_i B_k + \right. \right. \\ \left. \left. + 4 \left(e_u F e_u^* - e_v f e_v^* + \sum_{i,k=1}^n a_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} \right) \right] \right\} dx \geq \theta(t),$$

где $|v| = (v_1^2 + v_2^2 + \dots + v_p^2)^{1/2}$, A^{ik} — элементы матрицы обратной к матрице $A = (A_{ik})_{i,k=1}^n$, кроме того, функции $\frac{\partial B_i}{\partial x_l}$ ($l = 1, 2, \dots, n$) являются непрерывными в области D , то каждое регулярное решение $u(x, t)$ системы (1), отличное от нуля в D , стремится к бесконечности при $t \rightarrow \infty$, т. е. $\lim_{t \rightarrow \infty} |u(x, t)| = \infty$.

Доказательство. Пусть $h_i = \sum_{k=1}^n \frac{A_{ik}}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k}$, с формулы Грина

и предположения равенства нулю v на границе B следует, что

$$(6) \quad \int_B \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} (|v|^2 h_i) dx = 0,$$

$$(7) \quad \sum_{i=1}^n \frac{\partial h_i}{\partial x_i} = \frac{1}{|u|} \sum_{i,k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ik} \frac{\partial |u|}{\partial x_k} \right) - \frac{1}{|u|^2} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k}.$$

Так как u является решением системы (1), тогда имеем

$$(8) \quad \sum_{i=1}^n \frac{\partial h_i}{\partial x_i} = C \frac{1}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial t} - \sum_{i=1}^n B_i \frac{1}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_i} - e_u F e_u^* + \\ + \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} - \frac{1}{|u|^2} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k}.$$

Из (6) и (8) имеем:

$$(9) \quad \int_B \sum_{i,k=1}^n (|v|^2 h_i) dx = \int_B |v|^2 \sum_{i=1}^n \frac{\partial h_i}{\partial x_i} dx + 2 \int_B |v| \sum_{i=1}^n h_i \frac{\partial |v|}{\partial x_i} dx = \\ = \int_B |v|^2 \left(C \frac{1}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial t} - \sum_{i=1}^n B_i \frac{1}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_i} - e_u F e_u^* + \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} - \right. \\ \left. - \frac{1}{|u|^2} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k} \right) dx + 2 \int_B \frac{|v|}{|u|} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} dx.$$

Так как v является решением системы (5), то из формулы Грина получим:

$$(10) \quad \int_B \left[\sum_{i,k=1}^n (a_{ik} - A_{ik}) \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} + \sum_{i=1}^n |v| \frac{\partial |v|}{\partial x_i} (B_i - b_i) + \right. \\ \left. + |v|^2 (e_u F e_u^* - \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} - e_v f e_v^* + \sum_{i,k=1}^n a_{ik} \frac{\partial e_v}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_v^*}{\partial x_k}) \right] dx + \\ + \int_B \left[\sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} - \sum_{i=1}^n |v| B_i \frac{\partial |v|}{\partial x_i} - \right. \\ \left. - |v|^2 \left(e_u F e_u^* - \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} \right) \right] dx = 0.$$

С (9) и (10) следует равенство:

$$\begin{aligned}
 (11) \quad & \int_{\dot{B}} C \frac{|v|^2}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial t} dx = \int_{\dot{B}} \left[\sum_{i,k=1}^n (a_{ik} - A_{ik}) \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} + \right. \\
 & + \sum_{i=1}^n |v| \frac{\partial |v|}{\partial x_i} (B_i - b_i) + |v|^2 \left(e_u F e_u^* - \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} - e_v f e_v^* + \right. \\
 & + \left. \sum_{i,k=1}^n a_{ik} \frac{\partial e_v}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_v^*}{\partial x_k} \right) dx + \int_{\dot{B}} \left[|v|^2 \sum_{i=1}^n B_i \frac{1}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_i} + |v|^2 e_u F e_u^* + \right. \\
 & + \frac{|v|^2}{|u|^2} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k} - |v|^2 \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} - 2 \frac{|v|}{|u|} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} + \\
 & + \left. \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} - \sum_{i=1}^n B_i |v| \frac{\partial |v|}{\partial x_i} - |v|^2 \left(e_u F e_u^* - \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} \right) \right] dx = \\
 & = \int_{\dot{B}} \left[\sum_{i,k=1}^n (a_{ik} - A_{ik}) \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k} + \sum_{i=1}^n |v| \frac{\partial |v|}{\partial x_i} (B_i - b_i) + \right. \\
 & + \left. |v|^2 \left(e_u F e_u^* - \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} + e_v f e_v^* + \sum_{i,k=1}^n a_{ik} \frac{\partial e_v}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_v^*}{\partial x_k} \right) \right] dx - \\
 & - \int_{\dot{B}} \sum_{i=1}^n |v| B_i \left(\frac{\partial |v|}{\partial x_i} - \frac{|v|}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \right) dx + \\
 & + \int_{\dot{B}} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \left(\frac{\partial |v|}{\partial x_i} - \frac{|v|}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_i} \right) \left(\frac{\partial |v|}{\partial x_k} - \frac{|v|}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k} \right) dx.
 \end{aligned}$$

Из (11) следует неравенство:

$$\begin{aligned}
 (12) \quad & \int_{\dot{B}} C \frac{|v|^2}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial t} dx \geq \int_{\dot{B}} \left\{ \sum_{i,k=1}^n (a_{ik} - A_{ik}) \frac{\partial |v|}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial |v|}{\partial x_k} - \frac{|v|^2}{4} \left[2 \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial b_i}{\partial x_i} - \right. \right. \right. \\
 & - \left. \frac{\partial B}{\partial x_i} \right) - \sum_{i,k=1}^n A_{ik} B_i B_k + 4 \left(e_u F e_u^* - e_v f e_v^* + \sum_{i,k=1}^n a_{ik} \frac{\partial e_u}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial e_u^*}{\partial x_k} \right) \right] dx + \\
 & + \int_{\dot{B}} \sum_{i,k=1}^n A_{ik} \left(\frac{\partial |v|}{\partial x_i} - \frac{|v|}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_i} - \frac{|v|}{2} \sum_{j=1}^n A^{ij} B_j \right) \left(\frac{\partial |v|}{\partial x_k} - \frac{|v|}{|u|} \cdot \frac{\partial |u|}{\partial x_k} - \right. \\
 & \left. \left. - \frac{|v|}{2} \sum_{j=1}^n A^{kj} B_j \right) dx.
 \end{aligned}$$

Пусть

$$z(t) = \int_B C|v|^2 \ln |u| dx.$$

Из предположений и неравенства (12) следует

$$z(T) - z(0) \geq \int_0^T \theta(t) dt.$$

Так как $T \rightarrow +\infty$, то $z(T) \rightarrow +\infty$, откуда имеем, что $|u| \rightarrow \infty$ при $t \rightarrow \infty$. Легко видеть, что частным случаем последней теоремы является теорема доказанная в [5].

Цитированная литература

- [1] M. Krzyżański, *Równania różniczkowe cząstkowe rzędu drugiego*, Warszawa 1957.
- [2] А. В. Бицадзе, *Об эллиптических системах дифференциальных уравнений с частными производными второго порядка*, ДАН СССР 112 (1957), стр. 983.
- [3] T. Styś, *Twierdzenie Hopfa dla pewnego eliptycznego układu równań liniowych drugiego rzędu*, Prace Mat. 8 (1964), стр. 143-146.
- [4] L. Nirenberg, *A strong maximum principle for parabolic equations*, Comm. Pure Appl. Math. 6 (1953), стр. 167-177.
- [5] A. McNabb, *Applied Mathematics Laboratory*, Department of Scientific and Industrial Research, Wellington, New Zealand, 1961.