

В. М. Кирилич

ЗАДАЧА ТИПА ДАРБУ — СТЕФАНА ДЛЯ ПОЛУЛИНЕЙНОЙ ГИПЕРБОЛИЧЕСКОЙ СИСТЕМЫ С НЕЛОКАЛЬНЫМИ УСЛОВИЯМИ

Для полулинейной гиперболической системы первого порядка с двумя независимыми переменными рассматривается задача типа Дарбу с неизвестными границами. Граничные условия задаются в нелокальном (неразделенном и интегральном) виде.

Пусть G — полуплоскость при $t > 0$, $(G_\gamma = \bigcup_{\gamma=0}^m G_\gamma) \subset G$ — область, ограниченная некоторыми ранее неизвестными кривыми γ_s : $x = a_s(t)$, $a_s(0) = 0$, $s = \overline{0, m+1}$, $m \geq 0$, $a_s(t) \in C^2(\overline{G})$. Заданы только $a'_s(0)$, причем $a'_0(0) < a'_1(0) < \dots < a'_{m+1}(0)$. G_γ^s пронумерованы слева направо.

Задача состоит в том, чтобы определить эти кривые вместе с функциями $u_i(x, t)$ исходя из условий

$$\frac{\partial u_i}{\partial t} + \lambda_i(x, t) \frac{\partial u_i}{\partial x} = F_i(x, t, u), \quad u = (u_1(x, t), \dots, u_n(x, t)), \quad i = \overline{1, n}, \quad (1)$$

$$\sum_{i=1}^n \sum_{s=0}^m \left[\sum_{k=s}^{s+1} \alpha_{is}^{kp} (a(t), t) u_i^s(a_k(t), t) + \int_{a_s(t)}^{a_{s+1}(t)} \beta_{is}^p(y, t) u_i^s(y, t) dy \right] =$$

$$= h^p(a(t), t), \quad p = \overline{1, q}, \quad (2)$$

$$\sum_{i=1}^n \sum_{s=0}^m \int_{a_s(t)}^{a_{s+1}(t)} \beta_{is}^p(y, t) u_i^s(y, t) dy = h^p(a(t), t), \quad p = \overline{q+1, N}, \quad (3)$$

$$N = (m+1)n, \quad 0 \leq q \leq N,$$

$$a_s''(t) = H_s(t, a(t), a'(t), u(a(t), t)), \quad (4)$$

$$a_s'(0) = (a_s')_0 = \text{const}, \quad s = \overline{0, m+1},$$

где $a(t) = (a_0(t), a_1(t), \dots, a_{m+1}(t))$.

Поскольку границы областей G_γ^s заранее не заданы, считаем, что все функции условий (1) — (4) заданы и непрерывны при $t \geq 0$ в некоторой окрестности точки $(0, 0)$. Функции λ_i^s и т. п. комбинируются из λ_i после построения всех $a_s(t)$, т. е. областей G_γ^s , по правилу $\lambda_i(x, t) = \lambda_i^s(x, t)$ при $a_s(t) < x < a_{s+1}(t)$, $s = \overline{0, m+1}$.

Предполагается, что при каждом $s = \overline{0, m}$

$$\lambda_i^s(0, 0) - a_s'(0) > 0 \quad (i = \overline{1, p_s}), \quad (5)$$

$$\lambda_i^s(0, 0) - a_{s+1}'(0) < 0 \quad (i = \overline{p_s+1, n}),$$

где $0 \leq p_s \leq n$.

Эта задача представляет собой вариант многофазной двусторонней задачи типа Стефана (задачи с неизвестными границами) для системы (1) в случае вырождения интервала задания начальных условий в точку. Некоторые случаи задач с неизвестными границами для гиперболических систем рассмотрены в [1—3]. Задачи с нелокальными (неразделенными и интегральными [4]) условиями для таких систем изучались в [5, 6]. Используемый в данной работе метод базируется на методе характеристик [7, 8].

Введем в рассмотрение матрицы

$$\alpha_s^1(a(t), t) = \|\alpha_{is}^{sp}(a(t), t)\|, \quad i = \overline{1, p_s}, \quad p = \overline{1, q},$$

$$\alpha_s^2(a(t), t) = \|\alpha_{is}^{s+1, p}(a(t), t)\|, \quad i = \overline{p_s+1, n}, \quad p = \overline{1, q},$$

$$\beta_s^1(a(t), t) = \|\beta_{is}^p(a(t), t) (\lambda_i^s(a_s(t), t) - a_s'(t))\|, \quad i = \overline{1, p_s}, \quad p = \overline{q+1, N},$$

$$\beta_s^2(a(t), t) = -\|\beta_{is}^p(a(t), t) (\lambda_i^s(a_{s+1}(t), t) - a_{s+1}'(t))\|, \quad i = \overline{p_s+1, n},$$

$$p = \overline{q+1, N},$$

$$\alpha_s^3(a(t), t) = -\|\alpha_{is}^{s+1, p}(a(t), t)\|, \quad i = \overline{1, p_s}, \quad p = \overline{1, q},$$

$$\alpha_s^4(a(t), t) = -\|\alpha_{is}^{sp}(a(t), t)\|, \quad i = \overline{p_s+1, n}, \quad p = \overline{1, q},$$

$$\beta_s^3(a(t), t) = \|\beta_{is}^p(a(t), t) (\lambda_i^s(a_{s+1}(t), t) - a_{s+1}'(t))\|,$$

$$i = \overline{1, p_s}, \quad p = \overline{q+1, N},$$

$$\beta_s^4(a(t), t) = -\|\beta_{is}^p(a(t), t) (\lambda_i^s(a_s(t), t) - a_s'(t))\|,$$

$$i = \overline{p_s+1, n}, \quad p = \overline{q+1, N},$$

$$s = \overline{0, m}; \quad t \geq 0.$$

Положим

$$A(a(t), t) = \left\| \begin{array}{l} \alpha_0^1(a(t), t) \dots \alpha_m^1(a(t), t) \alpha_0^2(a(t), t) \dots \alpha_m^2(a(t), t) \\ \beta_0^1(a(t), t) \dots \beta_m^1(a(t), t) \beta_0^2(a(t), t) \dots \beta_m^2(a(t), t) \end{array} \right\|,$$

$$B(a(t), t) = \left\| \begin{array}{l} \alpha_0^3(a(t), t) \dots \alpha_m^3(a(t), t) \alpha_0^4(a(t), t) \dots \alpha_m^4(a(t), t) \\ \beta_0^3(a(t), t) \dots \beta_m^3(a(t), t) \beta_0^4(a(t), t) \dots \beta_m^4(a(t), t) \end{array} \right\|.$$

Под кусочно-непрерывным обобщенным решением задачи (1) — (4) будем понимать набор функций $a_s(t) \in C^2(\bar{G})$ ($s = \overline{0, m+1}$) и кусочно-непрерывное обобщенное (в смысле [6]) решение $u_i(x, t)$ в G_γ задачи (1) — (3), удовлетворяющее условию (4) при всех $t \geq 0$.

Теорема. Предположим следующее:

- 1) коэффициенты $\lambda_i^s(x, t) \in C^2(\bar{G}_{\gamma 0}^s)$ ($i = \overline{1, n}$, $s = \overline{0, m}$), где $\bar{G}_{\gamma 0}^s = \{(x, t) : |x| \leq \varepsilon_0, 0 \leq t \leq \varepsilon_0\}$ для некоторого $\varepsilon_0 \geq 0$;
- 2) функции $F_i^s(x, t, u) \in C(\bar{G}_{\gamma 0}^s \times \mathbb{R}^n)$ и по переменной u удовлетворяют локальному условию Липшица;
- 3) коэффициенты $\alpha_{is}^{kp}(y, t) \in C([- \varepsilon_0, \varepsilon_0]^{m+2} \times [0, \varepsilon_0])$;
- 4) коэффициенты $\beta_{is}^p(y, t) \in C(\bar{G}_{\gamma 0}^s)$;
- 5) функции $h^p(y, t) \in C([- \varepsilon_0, \varepsilon_0]^{m+2} \times [0, \varepsilon_0])$ ($p = \overline{1, q}$) и $h^p(y, t) \in C^1([- \varepsilon_0, \varepsilon_0]^{m+2} \times [0, \varepsilon_0])$ ($p = \overline{q+1, N}$);
- 6) $\det A(0, 0) \neq 0$;
- 7) $|A^{-1}(0, 0)B(0, 0)| < 1$ (через $|\cdot|$ обозначена одна из обычных норм матрицы);
- 8) $\det \|\alpha_{is}^{sp}(0, 0) + \alpha_{is}^{s+1, p}(0, 0)\| \neq 0$ ($i = \overline{1, n}$, $p = \overline{1, q}$);
- 9) $H_s \in C\{[0, \varepsilon_0] \times [- \varepsilon_0, \varepsilon_0]^{m+2} \times [(a'_0)_0, (a'_{m+1})_0] \times \mathbb{R}^{(m+1)n}\}$; и по переменным начиная со второго удовлетворяет локальному условию Липшица;
- 10) выполнены условия согласования; для их получения следует в (2), (3) положить $t = 0$, что приведет к системе

$$\sum_{i=1}^n \sum_{s=0}^m [\alpha_{is}^{sp}(0, 0) + \alpha_{is}^{s+1, p}(0, 0)] u_i^s(0, 0) = h^p(0, 0), \quad p = \overline{1, q},$$

$$h^p(0, 0) = 0, \quad p = \overline{q+1, N},$$

из которой в силу условия 8) можно однозначно определить все значения $u_i^s(0, 0)$; эти значения должны удовлетворять (4) при $t = 0$:

$$a_s''(0) = H_s(0, 0, a'(0), u(0, 0)), \quad s = \overline{0, m+1}.$$

Тогда существует такое значение $\varepsilon \in (0, \varepsilon_0]$, что задача (1) — (4) имеет единственное кусочно-непрерывное обобщенное решение, определенное для всех $t \in [0, \varepsilon]$.

Доказательство теоремы проводится по следующей схеме. Зададимся некоторыми значениями $\varepsilon \in (0, \varepsilon_0]$, $h > 0$. Через $\mathcal{D}_\varepsilon^h$ обозначим множество функций $a = (a_0, \dots, a_{m+1}) \in [C^2[0, \varepsilon]]^{m+2}$, для которых $|a_s(t)| < \varepsilon$, $|a'_s(t) - (a'_s)_0| \leq h$, $0 \leq t \leq \varepsilon$, $s = \overline{0, m+1}$. Значения ε и h будем считать столь малыми, чтобы для всех таких функций выполнялись условия (5) и $\det A(a, t) \neq 0$, $|A^{-1}(a, t)B(a, t)| < 1$ для всех $t \in [0, \varepsilon]$.

Каждой функции $a \in \mathcal{D}_\varepsilon^h$ отвечает кусочно-непрерывное обобщенное решение в $\bar{G}_{\gamma 0}^s$ [6]. Обозначим это решение через $U(x, t; a, a')$.

Легко доказать, используя 2), что при любых $j = \overline{1, n}$, $s = \overline{0, m}$, $k = s, s+1$ зависимость $U_j^s(a_k(t), t; a, a')$ в метрике равномерного уклонения от a как элемента $[C^2[0, \varepsilon]]^{m+2}$ удовлетворяет условию Липшица

$\exists L \geq 0, \forall a^1, a^2 \in \mathcal{D}_\varepsilon^h$:

$$\begin{aligned} \max_{0 \leq t \leq \varepsilon} |U^s(a^1(t), t; a^1, a^{1'}) - U^s(a^2(t), t; a^2, a^{2'})| &\leq \\ &\leq L [\max_{0 \leq t \leq \varepsilon} |a^1(t) - a^2(t)| + \max_{0 \leq t \leq \varepsilon} |a^{1'}(t) - a^{2'}(t)|], \end{aligned}$$

где вертикальными черточками обозначена любая из норм в $\mathbb{R}^{m+2}$.

Подставляя $U(x, t; a, a')$ в (4) и интегрируя полученное выражение по t , приходим к системе нелинейных интегральных уравнений типа Вольтерра второго рода, разрешимых для малых t :

$$a'_s(t) = \tilde{H}_s(t, a(t)) \quad a_s(0) = 0, \quad s = \overline{0, m+1}, \quad t \in [0, \varepsilon].$$

Рассмотрим теперь оператор B ; $a \rightarrow Ba$, действующий за формулой

$$(Ba_s)(t) = \int_0^t \tilde{H}_s(\tau, a(\tau)) d\tau, \quad s = \overline{0, m+1}, \quad t \in [0, \varepsilon].$$

Из условия согласования 10) вытекает, что при определенном выборе h и ε оператор B отображает $\mathcal{D}_\varepsilon^h$ в себя и в метрике $[C^2[0, \varepsilon]]^{m+2}$ сжимающий. Значит, существует единственная неподвижная точка оператора, т. е. искомое решение.

Замечание. Если F_i — линейные функции относительно u , а H_s — линейные по a, a', u и априори известно, что $a_s(t)$ линейны, то теорема справедлива при всех $t \geq 0$.

1. Мельник Э. О. Задача с неизвестными границами для гиперболической системы первого порядка // Уравнения в частных производных и задачи со свободной границей. — Киев, 1983. — С. 77—79.
2. Кирилич В. М. Нелокальные задачи типа Дарбу для гиперболических уравнений и систем с двумя независимыми переменными: Автореф. дис. ... канд. физ.-мат. наук. — Донецк, 1984. — 18 с.
3. Казаков К. Ю., Морозов С. Ф. Об определении неизвестной линии разрыва решения смешанной задачи для квазилинейной гиперболической системы // Укр. мат. журн. — 1985. — 37, № 4. — С. 440—450.
4. Самарский А. А. О некоторых проблемах теории дифференциальных уравнений // Дифференц. уравнения. — 1980. — 16, № 11. — С. 1925—1935.
5. Нахушев А. М. Нагруженные уравнения и их приложения // Там же. — 1983. — 19, № 1. — С. 86—94.
6. Мельник Э. О., Кирилич В. М. Задачи без начальных условий с интегральными ограничениями для гиперболических уравнений и систем на прямой // Укр. мат. журн. — 1983. — 35, № 6. — С. 722—727.
7. Аболина В. Э., Мышкис А. Д. О смешанной задаче для линейной гиперболической системы на плоскости // Учен. зап. Латв. ун-та. — 1958. — 20, № 3. — С. 87—104.
8. Рождественский Б. Л., Яненко Н. Н. Системы квазилинейных уравнений и их приложения к газовой динамике. — М.: Наука, 1978. — 687 с.