

TMA 690 Partiella differentialekvationer F3, 2002-01-15, lösningar

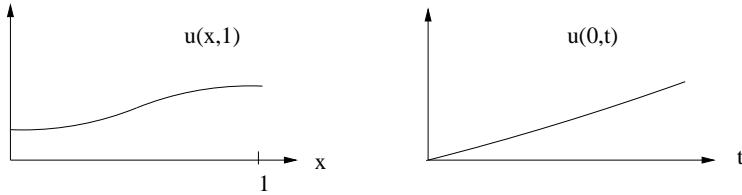
1. a) Se föreläsningsant eller bok. cG1cG1-ansatsen $U(x, t) = U_{n-1}(x)\psi_{n-1}(t) + U_n(x)\psi_n(t)$ med $U_n(x) = \sum_{j=0}^M U_{n,j}\phi_j(x)$ insatt i variationsformuleringen $\int_0^1 v' u' = \int_0^1 v f$ av problemet med testfunktionerna $v = \phi_i, i = 0, \dots, M$, resulterar i ekvationssystemet

$$(M + \frac{k}{2}S)U_n = (M - \frac{k}{2}S)U_{n-1} + kb_n,$$

där $k = t_n - t_{n-1}$ är tidssteget, U_n är nodvärdesvektorn med element $U_{n,j}$, M är massmatrisen med element $\int_0^1 \phi_i \phi_j$, S styvhetsmatrisen med element $\int_0^1 \phi'_i \phi'_j$, och b_n är lastvektorn med element $\frac{1}{k} \int_{t_{n-1}}^{t_n} \int_0^1 \phi_i f$. Motsvarande för dG0 (\approx implicit Euler) tidsstegning ger

$$(M + kS)U_n = MU_{n-1} + kb_n,$$

b)



2. a) Multiplikation av $-\Delta u = f$ med u , integration över Ω , och partiell integration med utnyttjande av randvillkoret $-\partial_n u = ku$, samt Cauchys olikhet och olikheten $ab \leq \frac{1}{2}a^2 + \frac{1}{2}b^2$ ger

$$\begin{aligned} \|\nabla u\|_\Omega^2 + k\|u\|_\Gamma^2 &= \int_\Omega \nabla u \cdot \nabla u + \int_\Gamma u \underbrace{(-\partial_n u)}_{=ku} = \int_\Omega u(-\Delta u) = \int_\Omega u f \\ &\leq \|u\|_\Omega \|f\|_\Omega \leq C_\Omega (\|u\|_\Gamma + \|\nabla u\|_\Omega) \|f\| = \|u\|_\Gamma C_\Omega \|f\|_\Omega + \|u\|_\Omega C_\Omega \|f\|_\Omega \\ &\leq \frac{1}{2}\|u\|_\Gamma^2 + \frac{1}{2}\|\nabla u\|_\Omega^2 + C_\Omega^2 \|f\|_\Omega^2 \end{aligned}$$

Efter subtraktion av $\frac{1}{2}\|u\|_\Gamma^2 + \frac{1}{2}\|\nabla u\|_\Omega^2$ från båda led följer att

$$(k - \frac{1}{2})\|u\|_\Gamma^2 \leq \frac{1}{2}\|\nabla u\|_\Omega^2 + (k - \frac{1}{2})\|u\|_\Gamma^2 \leq C_\Omega^2 \|f\|_\Omega^2,$$

vilket ger att $\|u\|_\Gamma \rightarrow 0$ då $k \rightarrow \infty$, v.s.v.

b) Enligt tips fås med snäll funktion ϕ sådan att $\Delta\phi = 1$ att

$$\|u\|_\Omega^2 = \int_\Omega u^2 \Delta\phi = \int_\Gamma u^2 \partial_n \phi - \int_\Omega \underbrace{\nabla u^2}_{2u\nabla u} \cdot \nabla \phi$$

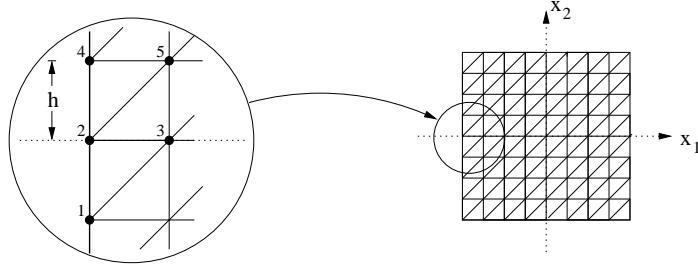
$$\leq C_1 \|u\|_{\Gamma}^2 + C_2 \|u\| \|\nabla u\| \leq C_1 \|u\|_{\Gamma}^2 + \frac{1}{2} \|u\|_{\Omega}^2 + \frac{1}{2} C_2^2 \|\nabla u\|_{\Omega}^2,$$

dvs

$$\|u\|_{\Omega}^2 \leq 2C_1 \|u\|_{\Gamma}^2 + C_2^2 \|\nabla u\|_{\Omega}^2 \leq C^2 (\|u\|_{\Gamma} + \|\nabla u\|_{\Omega})^2,$$

där $C^2 = \max(2C_1, C_2^2)$, $C_1 = \max_{\Gamma} |\partial_n \phi|$, $C_2 = \max_{\Omega} (2|\nabla \phi|)$, v.s.v.

3. a) Med U uttryckt i basfunktionerna ϕ_j , $j = 1, 2, 3, 4, 5, \dots$ och med testfunktion $v = \phi_2$ i variationsformuleringen av problemet erhålls sambandet $-\frac{1}{2}U_1 + 2U_2 - U_3 - \frac{1}{2}U_4 = \frac{1}{2}h^2$



b) Med ekv ändrad till $-\Delta u + (1, 0) \cdot \nabla u = 1$ blir sambandet

$$-\frac{1}{2}U_1 + 2U_2 - U_3 - \frac{1}{2}U_4 - \frac{h}{3}U_2 + \frac{h}{3}U_3 - \frac{h}{6}U_4 + \frac{h}{6}U_5 = \frac{1}{2}h^2,$$

och med ekv. ändrad till $-\nabla \cdot a \nabla u = f$ med $a = 1$ för $x_2 < 0$ och $a = 2$ för $x_2 > 0$ blir det $-\frac{1}{2}U_1 + 3U_2 - \frac{3}{2}U_3 - U_4 = \frac{1}{2}h^2$

4. a) $\frac{1}{4\pi|x|}$ lösning till $-\Delta u = \delta$ i R^3 med randvillkor $u \rightarrow 0$ då $r = |x| \rightarrow \infty$.
 b) $\frac{1}{t^{3/2}}e^{-\frac{|x|^2}{4t}}$ lösning till $\dot{u} - \Delta u = 0$ i $x \in R^3$, $t > 0$ med begynnelsevillkor $u = \delta$ för $t = 0$ och randvillkor som i a).
 c) $\int_{R^3} \frac{1}{t^{3/2}} e^{-\frac{|x-y|^2}{4t}} v(y) dy$ är lösning till samma problem som i b) men med begynnelsevärdet $u = v$ för $t = 0$.
 d) Lösningen i a)
 e) Lösningen i d) med $v = \frac{1}{4\pi|y|}$, dvs

$$\begin{aligned} \int_{R^3} \frac{1}{t^{3/2}} e^{-\frac{|0-y|^2}{4t}} \frac{1}{4\pi|y|} dy &= \frac{1}{t^{3/2}} 4\pi \int_0^\infty e^{-\frac{r^2}{4t}} \frac{1}{4\pi r} r^2 dr \\ &= \left\{ s = \frac{r^2}{4t} \right\} = \frac{2}{t^{1/2}} \int_0^\infty e^{-s} ds = 2 \frac{1}{\sqrt{t}}. \end{aligned}$$

5. a) Tidsderivatan av $u(x, t) = \frac{1}{2} \int_0^t \int_{x-t+s}^{x+t-s} f(y, s) dy ds$ blir

$$\begin{aligned} \dot{u} &= \frac{1}{2} \int_{x-t+s}^{x+t-s} f(y, t) dy + \frac{1}{2} \int_0^t f(x+t-s, s) - f(x-t+s, s) (-1) \\ &= \frac{1}{2} \int_0^t f(x+t-s) + f(x-t+s), \end{aligned}$$

dvs för $t = 0$ fås $\dot{u}(x, 0) = 0$.

b) Ytterligare en tidsderivering ger

$$\ddot{u} = f(x, t) + \frac{1}{2} \int_0^t f'(x + t - s, s) - f'(x - t + s, s).$$

Derivering m.a.p. x ger $u'(x, t) = \frac{1}{2} \int_0^t f(x + t - s, s) - f(x - t + s, s)$ och

$$u''(x, t) = \frac{1}{2} \int_0^t f'(x + t - s, s) - f'(x - t + s, s),$$

dvs $\ddot{u} - u'' = f$, vilket skulle visas.

c)

