

EDPs Rosendo 2016-11

Tarea 1 (soluciones)

1. (a) Multiplicando por $\exp(-\int_0^t \phi(s) ds)$ obtenemos

$$\frac{d}{dt} \left(\exp\left(-\int_0^t \phi(s) ds\right) \eta(t) \right) \leq \exp\left(-\int_0^t \phi(s) ds\right) \psi(t).$$

Integrando en $[0, t]$ obtenemos

$$\begin{aligned} \exp\left(-\int_0^t \phi(s) ds\right) \eta(t) - \eta(0) &\leq \int_0^t \underbrace{\exp\left(-\int_0^\tau \phi(s) ds\right)}_{\leq 1} \psi(\tau) d\tau \\ &\leq \int_0^t \psi(s) ds, \end{aligned}$$

es decir, $\eta(t) \leq \exp\left(\int_0^t \phi(s) ds\right) \left(\eta(0) + \int_0^t \psi(s) ds \right)$.(b) Sea $u = u(x, t)$ una solución. Multiplicando la ecuación diferencial por u ,

$$u u_t + c u u_x = \partial_x \left(\frac{1}{2} u^2 \right) + \partial_x \left(\frac{1}{2} c u^2 \right) = u f$$

 c integrando en $[0, R]$, obtenemos:

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \int_0^R u(x, t)^2 dx + \frac{c}{2} \int_0^R \partial_x (u(x, t)^2) dx$$

$$= \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \int_0^R u(x, t)^2 dx + \frac{c}{2} \left(u(R, t)^2 - \underbrace{u(0, t)^2}_{=0} \right)$$

$$= \int_0^R u f dx \leq \frac{1}{2} \int_0^R u(x, t)^2 dx + \frac{1}{2} \int_0^R f(x, t)^2 dx$$

Como $\frac{c}{2} u(R, t)^2 \geq 0$ concluimos que

$$\frac{d}{dt} \eta(t) \leq \phi(t) \eta(t) + \psi(t)$$

$$\text{donde } \eta(t) = \frac{1}{2} \int_0^R u(x, t)^2 dx \geq 0$$

$$\psi(t) = \frac{1}{2} \int_0^R f(x, t)^2 dx \geq 0$$

$$\phi(t) = 1 \geq 0$$

Notese que $\eta(0) = 0$, ya que $u(x, 0) = 0 \forall x \in [0, R]$.

Adicionalmente el lema de Gronwall se obtiene la estimación de estabilidad:

$$\int_0^R u(x, t)^2 dx \leq e^{\int_0^t \phi(s) ds} \int_0^t \int_0^R f(x, s)^2 dx ds.$$

2. las características son de la forma $(x+sa, t+s)$ con $(x,t) \in \mathbb{R}^n \times (0, +\infty)$ fijo, $s \in \mathbb{R}$; si $u = u(x,t)$ es solución entonces sea $\tilde{u}(s) := u(x+sa, t+s)$. Así,

$$\frac{d\tilde{u}}{ds} = u_t(x+sa, t+s) + a \cdot \nabla u(x+sa, t+s) = -cu(x+sa, t+s) = -c\tilde{u}(s).$$

Resolviendo: $\tilde{u}(s) = \tilde{u}(s_0) e^{-c(s-s_0)}$. Tomando $s=0$ y $s_0 = -t$ obtenemos $\tilde{u}(0) = u(x,t) = \tilde{u}(-t) e^{-ct} = u(x-ta, 0) e^{-ct} = f(x-ta) e^{-ct}$. La solución es una onda viajera "atenuada":

$$u(x,t) = f(x-ta) e^{-ct}$$

Comprobación:

- $u(x,0) = f(x)$
- $u_t + a \cdot \nabla u + cu = -c f(x-ta) e^{-ct} - a \cdot \nabla f(x-ta) e^{-ct} + a \cdot \nabla f(x-ta) e^{-ct} + c f(x-ta) e^{-ct} = 0$

3. Problema:
$$\begin{cases} xu_x + yu_y = 2u \\ u(x,0) = x^2, \quad x > 0 \end{cases}$$
 Ecuación lineal de 1er. orden.

Aquí $a=x$, $b=y$, $c=2u$; $\mathcal{L} = \{(z,0) : z > 0\}$.
 $u|_{\mathcal{L}} = f(z) = z^2$, $\mathcal{L}' = \{(z,0,z^2) : z > 0\}$.

La condición de transversalidad no se cumple:

$$\det \begin{pmatrix} a & \tilde{x}'(z) \\ b & \tilde{y}'(z) \end{pmatrix}_{\mathcal{L}} = \det \begin{pmatrix} z & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 0 \quad \forall z > 0.$$

sin embargo, los vectores $\begin{pmatrix} \tilde{x}' \\ \tilde{y}' \\ f \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2z \end{pmatrix}$ y

$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}_{\mathcal{L}} = \begin{pmatrix} z \\ 0 \\ 2z^2 \end{pmatrix}$ son colineales para todo $z > 0$.

Por el teorema visto en clase existe un número infinito de soluciones en cualquier vecindad de la curva \mathcal{L}' con $z > 0$.

sistema característico $\frac{dx}{ds} = x$, $x(0) = 3$; $\frac{dy}{ds} = y$, $y(0) = 0$;
 $\frac{du}{ds} = 2u$, $u(0) = 3^2$. Solución: $x(s) = 3e^s$, $y(s) = 0$, $u(s) = 3^2 e^{2s}$

$\therefore u = x^2$ una solución es $u(x, y) = x^2$. Para hallar otra solución proponemos $u(x, y) = x^2 + \varphi(y)$.
 $u(x, 0) = x^2 \Rightarrow \varphi(0) = 0$. $xu_x + yu_y = 2u \Rightarrow y\varphi' = 2\varphi$.
 Resolviendo: $\varphi(y) = y^2$. Así, $u(x, y) = x^2 + y^2$ es otra solución. Para hallar una familia proponemos una solución de la forma $u(x, y) = x^2 + y\varphi(x)$, en virtud de que la curva inicial es $(x, 0)$. Así, $u(x, 0) = x^2$ para cualquier $\varphi = \varphi(x)$.
 $xu_x + yu_y = 2u \Rightarrow x\varphi\varphi' = y\varphi$.
 Tomando $\varphi \neq 0$ obtenemos $x\varphi' = \varphi$. Resolvemos para obtener $\varphi(x) = \alpha x$ con $\alpha \in \mathbb{R}$ constante, arbitraria.
 Así, una familia de soluciones es

$$u(x, y) = x^2 + \alpha xy + y^2, \quad \alpha \in \mathbb{R}.$$

Comprobación: $\bullet u_\alpha(x, 0) = x^2 \quad \checkmark$
 $\bullet x \partial_x u_\alpha + y \partial_y u_\alpha = 2x^2 + 2\alpha xy + 2y^2 = 2u \quad \checkmark$

4.

Nota: En este problema no se determinó que la familia genere a todas las soluciones C^1 globales (en todo \mathbb{R}^2) del problema.

claramente la familia $u_\alpha = \alpha x + (1-\alpha)y$, con $\alpha \in \mathbb{R}$, es una familia de soluciones de clase C^1 , globales, al problema. Suponiendo que $w = w(x, y)$ es otra solución global de clase C^1 , entonces $v = w - u_\alpha$ es solución de:

$$\left. \begin{aligned} xv_x + yv_y &= v \\ v(x, x) &= 0 \end{aligned} \right\} \quad \bullet (*) \quad v \in C^1(\mathbb{R}^2), \text{ solución global de } (*)$$

claramente la condición de transversalidad no se cumple
 $\det \begin{pmatrix} a & \tilde{x}' \\ b & \tilde{y}' \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \equiv 0 \quad \forall 3 \in \mathbb{R}.$

3/

claramente $v(x, y) \equiv 0$ es una solución C^1 , global de $(*)$.

los vectores $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ son colineales

por todo $z \neq 0$. Por el teorema visto en clase, existe un número infinito de soluciones de clase C^1 en cualquier vecindad de un punto $(z_0, z_0, 0)$ con $z_0 \neq 0$ al problema (*). Sin embargo, $v=0$ es la única solución C^1 también en $(0,0)$: si $v = v(x,y)$ es de clase C^1 , global, entonces $v(0,0) = 0$. En coordenadas polares $x = r \cos \theta$, $y = r \sin \theta$ tenemos que $x^2 v_x + y^2 v_y = r^2 v_r = v$ y $v|_{r=0} = 0$. La única solución es $v = \beta r$, un β constante. $v|_{r=0} = 0 \Rightarrow \beta = 0$. Así, $v(x,y) \equiv 0$ es la única solución de clase C^1 en todo \mathbb{R}^2 de (*), y la familia u_α ~~contiene~~ contiene a todas las soluciones de clase C^1 , globales, del problema original.

5.

Problema:
$$\left. \begin{aligned} x^2 u_x + y^2 u_y &= 4u \\ u &= 1 \text{ sobre } x^2 + y^2 = 1 \end{aligned} \right\} \dots (5.1)$$

Aquí: $\mathcal{C} = \{(\cos \xi, \sin \xi) : \xi \in \mathbb{R}\}$ y curva inicial, $u|_{\mathcal{C}} = f(\xi) = 1$. $a = x$, $b = y$, $c = 4u$. La condición de transversalidad, $\det \begin{pmatrix} a & \tilde{x}' \\ b & \tilde{y}' \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} \cos \xi & -\sin \xi \\ \sin \xi & \cos \xi \end{pmatrix} = 1 \neq 0$.

Por el teorema, existe una única solución cerca de la curva inicial $\mathcal{C}' = \{(\cos \xi, \sin \xi, 1) : \xi \in \mathbb{R}\}$.

Sistema característico: $\frac{dx}{ds} = x$, $x(0) = \cos \xi$; $\frac{dy}{ds} = y$, $y(0) = \sin \xi$; $\frac{du}{ds} = 4u$, $u(0) = 1 \Rightarrow x = \cos \xi e^s$, $y = \sin \xi e^s$, $u = e^{4s}$
 $\Rightarrow u = e^{4s} = (x^2 + y^2)^2$. Solución: $u(x,y) = (x^2 + y^2)^2$.

solución de clase C^1 en \mathbb{R}^2 , global.

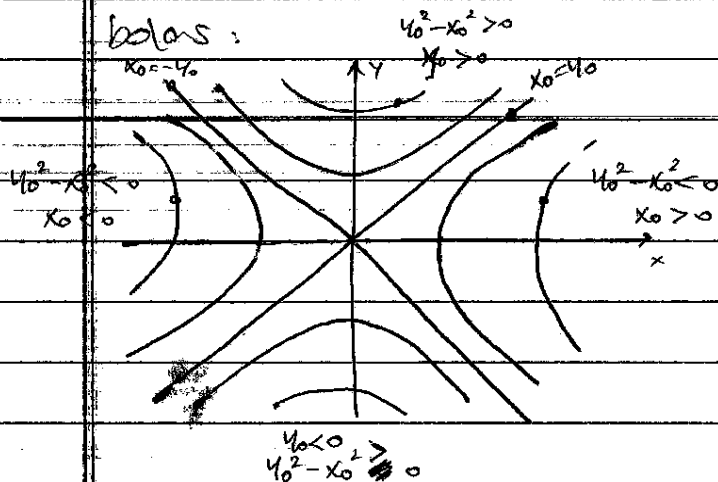
[b.] Problema: $y u_x + x u_y = 0$ (6.1) con $u(0) = g(y)$,
 $= u(x, 0) = f(x)$
 $u(0, y) = g(y)$

Curvas características: soluciones de $\frac{dx}{ds} = y$, $x(0) = x_0$
 $\frac{dy}{ds} = x$, $y(0) = y_0$

con $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ arbitrario. Resolviendo se tiene:

$x(s) = ae^s - be^{-s}$, $y(s) = ae^s + be^{-s}$, a, b constantes, donde
 $a = \frac{1}{2}(x_0 + y_0)$, $b = \frac{1}{2}(y_0 - x_0)$. Claramente: $x+y = 2ae^s$, $x-y = 2be^{-s}$
 por lo que $e^s = \frac{1}{2a}(x+y) = \frac{2b}{y-x}$, es decir, $-(x+y)(x-y) =$
 $= 4ab = y_0^2 - x_0^2$. Las curvas características son hiper-

bolars:



$$y^2 - x^2 = y_0^2 - x_0^2$$

Si $x_0 = \pm y_0$, rectas que
 pasan por $(0,0)$.

sobre las características u es constante: sea $u(s) = u(x(s), y(s))$

$$\therefore \frac{du}{ds} = u_x \frac{dx}{ds} + u_y \frac{dy}{ds} = y u_x + x u_y = 0.$$

$$\Rightarrow u(s) = u(0) = u(x(0), y(0)) = u(x_0, y_0) \quad \forall s \in \mathbb{R}.$$

Por cada $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ fijo tenemos los siguientes casos:

(a) $x = \pm y$: $u(x, y) = u(0, 0)$ constante sobre

las rectas $x = \pm y$. $u(x, y) = f(0) = g(0)$

(b) $y^2 - x^2 < 0$, características $y^2 - x^2 = y_0^2 - x_0^2$

Por (x, y) pasa una única hipérbola dependiendo del signo de x . Intersecta a $y=0$ en $z = \pm \sqrt{x^2 - y^2}$

Así, $u(x, y) = u(z, 0) = u(\pm \sqrt{x^2 - y^2}, 0) = f(\pm \sqrt{x^2 - y^2})$

5/

el signo es el signo de x , esto es:

$$u(x,y) = \begin{cases} f(\sqrt{x^2-y^2}) & \text{si } x^2-y^2 > 0, x > 0 \\ f(-\sqrt{x^2-y^2}) & \text{si } x^2-y^2 > 0, x < 0 \end{cases}$$

(c) $y^2-x^2 > 0$: Por cada (x,y) hay una sola hipérbola; depende del signo de y . pasa por $x=0$ en el punto $(0,y)$ con $y = \pm \sqrt{y^2-x^2}$, el signo es el signo de y . Así,

$$u(x,y) = \begin{cases} g(\sqrt{y^2-x^2}) & \text{si } y^2-x^2 > 0, y > 0 \\ g(-\sqrt{y^2-x^2}) & \text{si } y^2-x^2 > 0, y < 0 \end{cases}$$

la solución completa es:

$$u(x,y) = \begin{cases} f(0) = g(0) & \text{si } x = \pm y \\ f(+\sqrt{x^2-y^2}) & \text{si } x^2-y^2 > 0, x > 0 \\ f(-\sqrt{x^2-y^2}) & \text{si } x^2-y^2 > 0, x < 0 \\ g(+\sqrt{y^2-x^2}) & \text{si } y^2-x^2 > 0, y > 0 \\ g(-\sqrt{y^2-x^2}) & \text{si } y^2-x^2 > 0, y < 0 \end{cases}$$

la solución es continua en todo \mathbb{R}^2 ya que

$$\lim_{|x| \rightarrow |y|} u(x,y) = \lim_{|x| \rightarrow |y|} f(\pm \sqrt{x^2-y^2}) = \lim_{|x| \rightarrow |y|} g(\pm \sqrt{y^2-x^2}) \\ = f(0) = g(0).$$

En cada región abierta $x^2-y^2 \geq 0, x \geq 0, y \leq 0$, u satisface la ecuación diferencial. Por ejemplo,

$$\text{si } u = f(-\sqrt{x^2-y^2}) \text{ entonces } u_x = \frac{-2x}{\sqrt{x^2-y^2}} f'(-\sqrt{x^2-y^2})$$

$$u_y = \frac{2y}{\sqrt{x^2-y^2}} f'(-\sqrt{x^2-y^2}) \Rightarrow y u_x + x u_y = 0.$$

Análogamente en las otras regiones. claramente la solución ~~no~~ es de clase C^1 excepto en las rectas $x = \pm y$.

7.

Problema de Cauchy

$$u_t + u u_x = 1 \quad x \in \mathbb{R}, t > 0$$

$$u(x, 0) = -\frac{1}{2}x \quad x \in \mathbb{R}$$

Sistema característico:

$$\frac{dx}{ds} = \hat{u}, \quad \hat{x}(0) = \xi, \quad \frac{dt}{ds} = 1, \quad \hat{t}(0) = 0$$

$$\frac{d\hat{u}}{ds} = 1, \quad \hat{u}(0) = -\frac{1}{2}\xi.$$

$$\text{La solución es: } \hat{u}(s) = s - \frac{1}{2}\xi$$

$$\hat{t}(s) = s, \quad \hat{x}(s) = \frac{1}{2}s^2 - \frac{1}{2}\xi s + \xi.$$

Banda característica:

$$\bar{x}(s, \xi) = \frac{1}{2}s^2 - \frac{1}{2}\xi s + \xi$$

$$\bar{t}(s, \xi) = s$$

$$\bar{u}(s, \xi) = s - \frac{1}{2}\xi$$

Condición de transversalidad: $\det \begin{pmatrix} \bar{x}_s & \bar{x}_\xi \\ \bar{t}_s & \bar{t}_\xi \end{pmatrix} \Big|_{s=0} = \det \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}\xi & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

$$= -1 \neq 0$$

⇒ hay una única solución de clase C^1 en una vecindad

de $\mathcal{L} = \{(\xi, 0) : \xi \in \mathbb{R}\}$, o decir, para $|t| \ll 1$

pequeño. Sin embargo, el mapeo $(s, \xi) \mapsto (\bar{x}, \bar{t})$ no

es invertible globalmente: $\det \begin{pmatrix} \bar{x}_s & \bar{x}_\xi \\ \bar{t}_s & \bar{t}_\xi \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} s - \frac{1}{2}\xi & 1 - \frac{1}{2}s \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

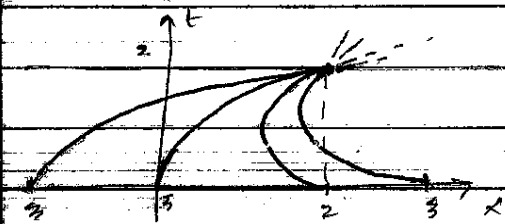
$$= 1 - \frac{1}{2}s \neq 0 \quad \text{ssi } s \neq 2.$$

Las características son parábolas

$$x(t) = \frac{1}{2}t^2 - \frac{1}{2}t\xi + \xi,$$

por cada $\xi \in \mathbb{R}$; todas pasan por el punto $(x, t) = (2, 2)$:

$$\frac{1}{2}(2)^2 - \frac{1}{2}(2)\xi + \xi = 2 \quad \text{por todo } \xi \in \mathbb{R}.$$



Fórmula explícita por $u = u(x, t)$,

si $0 \leq t < 2$:

$$x = \frac{1}{2}t^2 - \frac{1}{2}t\xi + \xi$$

$$\Rightarrow \xi = 2x - t^2$$

$$2 - t$$

$$\Rightarrow \bar{u}(s, \xi) = s - \frac{1}{2}\xi = t - \frac{2x - t^2}{2(2 - t)} = (t - 2)^{-1} (x + \frac{1}{2}t^2 - 2t).$$

$$\therefore u(x, t) = (t - 2)^{-1} (x + \frac{1}{2}t^2 - 2t) \quad \text{para } x \in \mathbb{R}, t \in [0, 2).$$

comprobación: • $u(x, 0) = -\frac{1}{2}x \quad \checkmark$

$$\bullet u_x = (t - 2)^{-1}, \quad u_t = 1 - (t - 2)^{-2} (x + \frac{1}{2}t^2 - 2t)$$

$$\Rightarrow 1 - u u_x = 1 - (t - 2)^{-2} (x + \frac{1}{2}t^2 - 2t) = u_t \quad \checkmark \text{ OK.}$$

La solución existe sólo en $\mathbb{R} \times [0, 2)$.

7. Prob de Cauchy $\left. \begin{aligned} x u_y - y u_x &= u \\ u(x,0) &= f(x) \end{aligned} \right\} (*)$

$f \in C^1(\mathbb{R})$, curva inicial $\mathcal{R} = \{(x,y,t) | (s) = (z, 0, f(s))\}$

$a = -y, b = x, c = u$. Cond. de transversalidad:

$$\begin{vmatrix} a & \tilde{x}' \\ b & \tilde{y}' \end{vmatrix} \Big|_{x'} = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ z & 0 \end{vmatrix} = -z \neq 0. \quad \text{Se cumple sólo si } z \neq 0.$$

Sistema característico: $\frac{dx}{ds} = -y, \quad x(0) = z$

$$\frac{dy}{ds} = x, \quad y(0) = 0$$

$$\frac{du}{ds} = u, \quad u(0) = z$$

Solución: $u(s) = f(s)e^s, \quad x(s) = z \cos s, \quad y(s) = z \sin s.$

Así, $x^2 + y^2 = z^2, \quad \tan s = y/x$

$\Rightarrow z = \pm \sqrt{x^2 + y^2}, \quad s = \text{Arc tan}(y/x).$ Arc tan(y/x)

Arc tan: $\mathbb{R} \rightarrow (-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2})$. Así, $u = f(\pm \sqrt{x^2 + y^2})e^{\text{Arc tan}(y/x)}$

Depende del signo de x . Si $x > 0$,

$$u = f(\sqrt{x^2 + y^2})e^{\text{Arc tan}(y/x)} = u(x,y)$$

$$u(x,0) = f(\sqrt{x^2})e^{\text{Arc tan}(0)} = f(|x|) = f(x) \quad \checkmark$$

$$\text{Si } x < 0, \quad u(x,0) = f(-\sqrt{x^2})e^{\text{Arc tan}(0)} = f(-|x|) = f(x)$$

En $(0,0)$, $u(0,0) = f(0)$, ya que $f(|x|) \rightarrow f(0)$
 $f(-|x|) \rightarrow f(0)$

si $|x| \rightarrow 0$.

La solución es:

$$u(x,y) = \begin{cases} f(\sqrt{x^2 + y^2})e^{\text{Arc tan}(y/x)}, & x > 0 \\ f(-\sqrt{x^2 + y^2})e^{\text{Arc tan}(y/x)}, & x < 0 \end{cases}$$

con $u(0,0) = f(0)$. Para cualquier $f \in C^1(\mathbb{R})$

la solución está definida sólo en las regiones $\{x > 0\}$, $\{x < 0\}$ y en $(0,0)$.

La solución no está (en general) definida en $(0,y)$ con $y \neq 0$. Los límites pueden ser diferentes cuando $x \rightarrow 0^+$, $x \rightarrow 0^-$.

Por ejemplo, si $f(x) = x \in C^\infty(\mathbb{R})$, tenemos por $y > 0$ fijo:

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} u(x, y) = \lim_{x \rightarrow 0^+} f(\sqrt{x^2 + y^2}) e^{\operatorname{Arctan}(y/x)} = f(y) e^{\pi/2} = ye^{\pi/2}$$

$$\lim_{x \rightarrow 0^-} u(x, y) = \lim_{x \rightarrow 0^-} f(-\sqrt{x^2 + y^2}) e^{\operatorname{Arctan}(y/x)} = f(-y) e^{-\pi/2} = -ye^{-\pi/2}$$

si $f \in C^1$ y la solución es de clase C^1 en \mathbb{R}^2 ,
 por continuidad debemos tener $\lim_{x \rightarrow 0^+} u(x, y) = \lim_{x \rightarrow 0^-} u(x, y)$

sea $y > 0$: entonces

$$\lim_{x \rightarrow 0^+} u(x, y) = \lim_{x \rightarrow 0^+} f(\sqrt{x^2 + y^2}) e^{\operatorname{Arctan}(y/x)} = f(y) e^{\pi/2}$$

$$\lim_{x \rightarrow 0^-} u(x, y) = \lim_{x \rightarrow 0^-} f(-\sqrt{x^2 + y^2}) e^{\operatorname{Arctan}(y/x)} = f(-y) e^{-\pi/2}$$

Por continuidad: $f(y) = f(-y) e^{-\pi}$ por todo $y > 0$.

Análogamente, $f(y) = f(-y) e^{-\pi}$ por todo $y < 0$.

$$\text{Así, } f(y) = f(-y) e^{-\pi} = f(y) e^{-2\pi} \text{ si } y > 0$$

$$f(y) = f(-y) e^{-\pi} = f(y) e^{-2\pi} \text{ si } y < 0$$

$\Rightarrow f(y) = 0$ si $y \neq 0$. Como $f \in C^1$ se tiene

$f(0) = 0$. La única ~~función~~ función $f \in C^1$ que
 produce soluciones globales de clase
 C^1 es ~~la~~ $f(x) = 0$, $\forall x \in \mathbb{R}$.

9.

Eq. cuasi-lineal:
$$\left. \begin{aligned} ux + uy &= u^4 \\ u(x, 0) &= x^2 \end{aligned} \right\}$$

Aquí, $a=1$, $b=1$, $c=u^4$, $I' = \{(x, y, t) | t\} = \{(3, 0, 3^2)\}$

cond. transversalidad: $\begin{vmatrix} a & \tilde{x}' \\ b & \tilde{y}' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} = -1 \neq 0$.

EXISTE una única solución de clase C^1 en una
 vecindad de I' , por cada $3 \in \mathbb{R}$.

sist. característico: $\frac{dx}{ds} = 1$, $x(0) = 3$; $\frac{dy}{ds} = 1$, $y(0) = 0$

$\Rightarrow x(s) = s + 3$, $y(s) = s$. $\frac{du}{ds} = u^4$, $u(0) = 3^2$.

$$\frac{du}{u^2} = ds \quad \Rightarrow \quad u^3 = \frac{1}{3}(s+C), \quad \text{con } C \text{ const.}$$

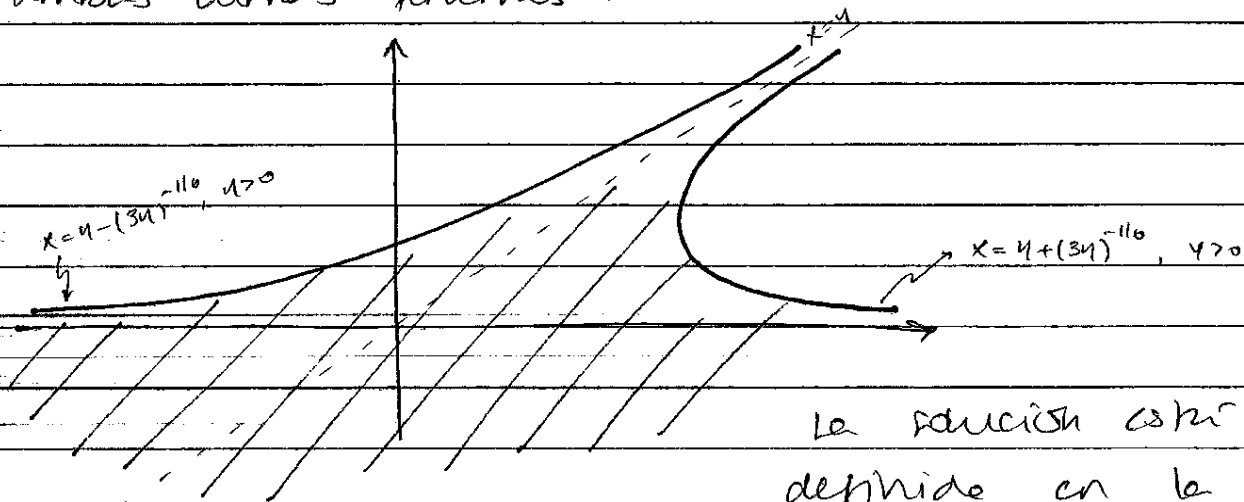
como $u(0) = 3^2$ tendremos $u^3 = -\frac{1}{3s} = \frac{3^6}{1-3s3^6}$

$$\Rightarrow \bar{u}(s, z) = \frac{3^2}{(1-3s3^6)^{1/3}}, \quad \text{Sustituyendo } z = x-y, \quad s = y$$

obtenemos la solución $u(x, y) = \frac{(x-y)^2}{(1-3y(x-y)^6)^{1/3}}$

claramente $u(x, 0) = x^2, \quad \forall x \in \mathbb{R}$. También se puede verificar que $u_x + u_y = u^3$ (¡hegundo!).

Claramente, si $y \leq 0$ entonces $1-3y(x-y)^6 > 0$.
 La solución está definida por todo el plano $y \leq 0$. El denominador se hace cero en las curvas $x = y \pm (3y)^{-1/6}$, con $y > 0$. Trazando ambas curvas tenemos:



La solución está definida en la región sombreada es decir:

$$D = \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : y \leq 0 \right\} \cup \left\{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 : y > 0, \quad x > y - (3y)^{-1/6}, \quad x < y + (3y)^{-1/6} \right\}$$

Región abierta.

10. Encuentra una solución $u(x, y) = x$, $\mathcal{L} = \{(z, z) : z > 0\}$.

(a) $u = z$ sobre \mathcal{L} . Cond. de transversalidad:

$$a = u, \quad b = y, \quad c = x \quad f(z) = z^2$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} a & \tilde{x}' \\ b & \tilde{y}' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} f & \tilde{x}' \\ \tilde{y} & \tilde{y}' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} z^2 & 1 \\ z & 1 \end{vmatrix} = z \neq 0, \quad (z > 0).$$

Existe una única solución en una vecindad de \mathcal{L} un $z > 0$. Sistema característico:

$$\frac{dx}{ds} = u, \quad x(0) = z, \quad \frac{dy}{ds} = y, \quad y(0) = z, \quad \frac{du}{ds} = x, \quad u(0) = z^2$$

$$\Rightarrow y(s) = ze^s, \quad \frac{d^2x}{ds^2} = x \quad \therefore x(s) = ae^s + be^{-s} \\ u(s) = ae^s - be^{-s}$$

$$x(0) = z, \quad u(0) = z^2 \quad \Rightarrow a = \frac{z}{2}z, \quad b = -\frac{1}{2}z.$$

$$\Rightarrow x(s) = \frac{1}{2}z(ze^s - e^{-s}), \quad u(s) = \frac{1}{2}z(3e^s + e^{-s}).$$

$$\therefore u = \frac{3}{2}ze^s + \frac{z}{2}e^{-s} = \frac{3}{2}y + \frac{z}{2}y - x = 3y - x.$$

$$\text{Solución (única)} : \quad u(x, y) = 3y - x.$$

(b) $u = z$ sobre \mathcal{L} . Como $f(z) = z$, la cond.

$$\text{de transversalidad es } \Delta = \begin{vmatrix} z & 1 \\ z & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \forall z > 0.$$

$$\text{Los vectores } \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}_{\mathcal{L}'} = \begin{pmatrix} f \\ \tilde{y} \\ \tilde{x} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z \\ z \\ z \end{pmatrix}, \quad y$$

$$\begin{pmatrix} \tilde{x}' \\ \tilde{y}' \\ f' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{son colineales por todo } z > 0.$$

Por el teorema visto en clase, existe un número infinito de soluciones de clase C^1 en cualquier vecindad de $P_0 = (z_0, z_0, z_0)$, un $z_0 > 0$.

Algunas de ellas son $u(x, y) = x$

$$u(x, y) = 2y - x, \quad \text{por ejemplo.}$$

(e) $u = \sin\left(\frac{\pi}{2}z\right) = f(z)$ sobre I cond. de transversalidad
 solidez $\Delta = \begin{vmatrix} \sin\left(\frac{\pi}{2}z\right) & 1 \\ z & 1 \end{vmatrix} = \sin\left(\frac{\pi}{2}z\right) - z$

$\Delta = 0 \Leftrightarrow z = 1 > 0$. Si $z \neq 0$ entonces existe una única solución de clase C^1 en una vecindad de cualquier punto $(z_0, z_0, \sin\left(\frac{\pi}{2}z_0\right))$ con $z_0 > 0$, $z_0 \neq 1$. En $z_0 = 1$, sin embargo, los vectores

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}_{z_0=1} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ f' \end{pmatrix}_{z_0=1} = \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{\pi}{2} \cos \frac{\pi}{2} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

no son colineales. Por el teorema visto en clase no existe solución de clase C^1 en ninguna vecindad del punto $(1, 1, 1)$.

11.

Problema: $yux + xuy = 0$

$$u(e^x e^x) = \frac{1}{2}x^2, \quad x \in \mathbb{R}$$

Aquí $a = y$, $b = x$, $c = 0$. $I = \{(e^z, e^z) : z \in \mathbb{R}\}$

$f(z) = \frac{1}{2}z^2$, $u|_I = f(z)$ cond. de transversalidad:

$$\Delta = \begin{vmatrix} a & \tilde{x}' \\ b & \tilde{y}' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} e^z & e^z \\ e^z & e^z \end{vmatrix} = 0 \quad \forall z \in \mathbb{R}.$$

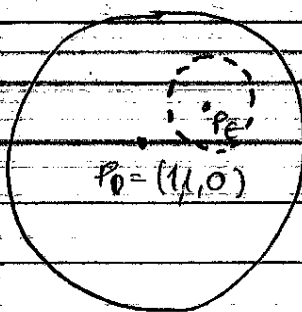
$$\text{colinealidad: } \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}_{I_z} = \begin{pmatrix} e^z \\ e^z \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{y} \quad \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ f' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^z \\ e^z \\ z \end{pmatrix}$$

son colineales en un sólo punto: $z = 0$.

No podemos aplicar ningún teorema general.

Por contradicción: supongamos que existe una solución de clase C^1 en una vecindad del punto $P_0 = (1, 1, 0)$, con $z_0 = 0$. Entonces, para $\epsilon > 0$ suficientemente pequeño, existe una solución de clase C^1 en una vecindad (más pequeña) del punto $P_\epsilon = (e^\epsilon, e^\epsilon, \frac{1}{2}e^{2\epsilon})$.

12/



Pero como es falso, los vectores

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \Big|_{P_0} \quad \text{y} \quad \begin{pmatrix} e^x \\ e^y \\ 0 \end{pmatrix} \Big|_{P_0}$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ f \end{pmatrix} \Big|_{P_0} = \begin{pmatrix} e^x \\ e^y \\ e \end{pmatrix} \Big|_{P_0}$$

no son colineales
si $e \neq 0$.

Por el teorema visto en clase esto implica que no existe solución de clase C^1 en ninguna vecindad de P_0 . Concluimos que no existe solución de clase C^1 en ninguna vecindad de $P_0 = (1, 1, 0)$.

12.

Problema:

$$u u_x + u_y = 1$$

$$u(z - z^2, z) = z, \quad z \in \mathbb{R}$$

$$P_0 = \left(\frac{2}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3} \right), \quad a = u, \quad b = 1, \quad c = 1, \quad f(z) = z.$$

Cond. de transversalidad:

$$\Delta = \begin{vmatrix} a & x' \\ b & y' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} z & 1-2z \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 3z - 1 = 0 \quad \text{en } z_0 = \frac{1}{3}.$$

los vectores $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ y $\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ f \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-2z \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

son colineales en un solo punto: $z_0 = \frac{1}{3}$.

\therefore no podemos aplicar ningún teorema general.
Sin embargo si hay solución de clase C^1 :

$u(x, y) = y$ es solución global del problema.

13.

Problema: $x u_x + y u_y + u_x u_y - u = 0$

$$u(x, -x) = 1$$

Aquí: $\mathcal{L} = \{ (z, -z) : z \in \mathbb{R} \}, \quad u|_{\mathcal{L}} = f(z) = 1.$

$$F(x, y, u, p, q) = x p + y q + p q - u.$$

13/

sistema característico.

$$\frac{dx}{ds} = F_p = x+q, \quad x(0) = \frac{3}{2}; \quad \frac{dy}{ds} = F_q = y+p, \quad y(0) = -\frac{3}{2}$$

$$\frac{du}{ds} = pF_p + qF_q = px + qy + 2pq, \quad u(0) = 1$$

$$\frac{dp}{ds} = -(F_x + pF_u) = 0, \quad p(0) = p_0; \quad \frac{dq}{ds} = -(F_y + qF_u) = 0, \quad q(0) = q_0$$

donde (p_0, q_0) es solución de:

$$\begin{cases} F(\tilde{x}, \tilde{y}, t, p_0, q_0) = \frac{3}{2}(p_0 - q_0) + p_0 q_0 - 1 = 0 \\ \tilde{x}' p_0 + \tilde{y}' q_0 - t' = p_0 - q_0 = 0 \end{cases}$$

$\Rightarrow p_0 = q_0, \quad p_0^2 = 1$. Hay dos soluciones:

$$(i) (p_0, q_0) = (1, 1); \quad (ii) (p_0, q_0) = (-1, -1).$$

$$\text{caso (i): } (p_0, q_0) = (1, 1) \Rightarrow p(s) = p_0 = 1, \quad q(s) = q_0 = 1.$$

$$\Rightarrow \left. \begin{aligned} \frac{dx}{ds} &= x+1, \quad x(0) = \frac{3}{2} \\ \frac{dy}{ds} &= y+1, \quad y(0) = -\frac{3}{2} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{aligned} x(s) &= (1+\frac{3}{2})e^s - 1 \\ y(s) &= (1-\frac{3}{2})e^s - 1 \end{aligned}$$

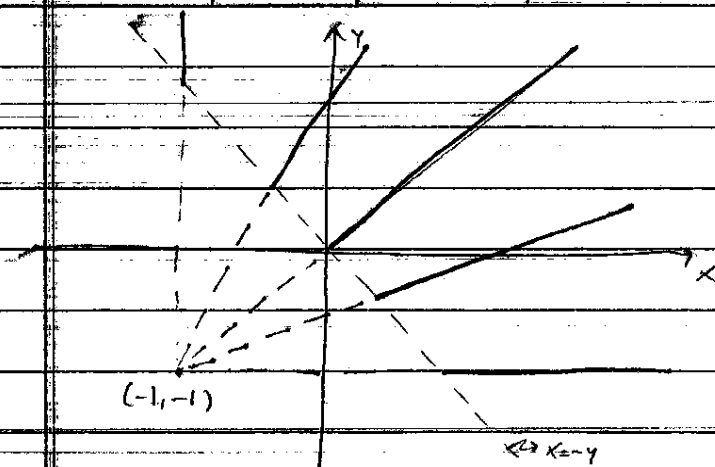
$$\Rightarrow \frac{du}{ds} = x+y+2 = 2e^s, \quad u(0) = 1 \Rightarrow u(s) = 2e^s - 1.$$

$$\text{Mapa: } (s, \frac{3}{2}) \mapsto (x, y). \quad \begin{vmatrix} x_s & x_{\frac{3}{2}} \\ y_s & y_{\frac{3}{2}} \end{vmatrix} = -e^{2s} \neq 0 \quad \forall s \in \mathbb{R}.$$

Los característicos son rectas con pendiente $\left(\frac{1-\frac{3}{2}}{1+\frac{3}{2}}\right)$.

$$\frac{y+1}{x+1} = \frac{(1-\frac{3}{2})e^s}{(1+\frac{3}{2})e^s} \Rightarrow y = \left(\frac{1-\frac{3}{2}}{1+\frac{3}{2}}\right)(x+1) - 1.$$

Todos pasan por el punto $(-1, -1)$, $\forall s$ fijo



Reparando:

$$x+y = 2e^s - 2 = u - 1$$

\Rightarrow solución:

$$u(x, y) = x + y + 1.$$

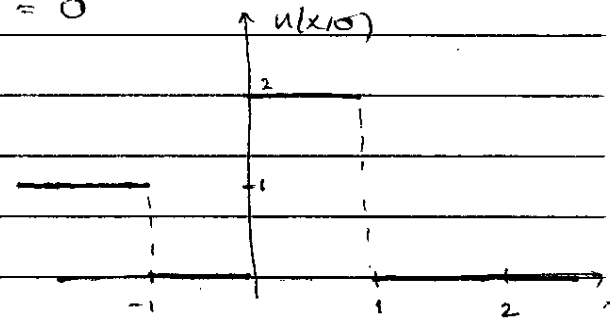
caso (ii): método de Rankine-Hugoniot, si tomamos $(p_0, q_0) = (-1, -1)$ como obtenemos $u(x, t) = t = (x+t)$ también es solución.

Ambas soluciones son globales (definidas en todo \mathbb{R}^2) pero claramente no hay unicidad.

14

Ec. de Burgers: $u_t + \left(\frac{1}{2}u^2\right)_x = 0$

$$u(x, 0) = \begin{cases} 1 & , x < -1 \\ 0 & , -1 \leq x \leq 0 \\ 2 & , 0 < x < 1 \\ 0 & , x \geq 1 \end{cases}$$



La condición inicial tiene saltos "entropicos" (con $u_L > u_R$) en $x = -1$ y $x = 1$. Allí se generan dos ondas de choque: una emana de $x = -1$ y la otra de $x = 1$, con velocidades

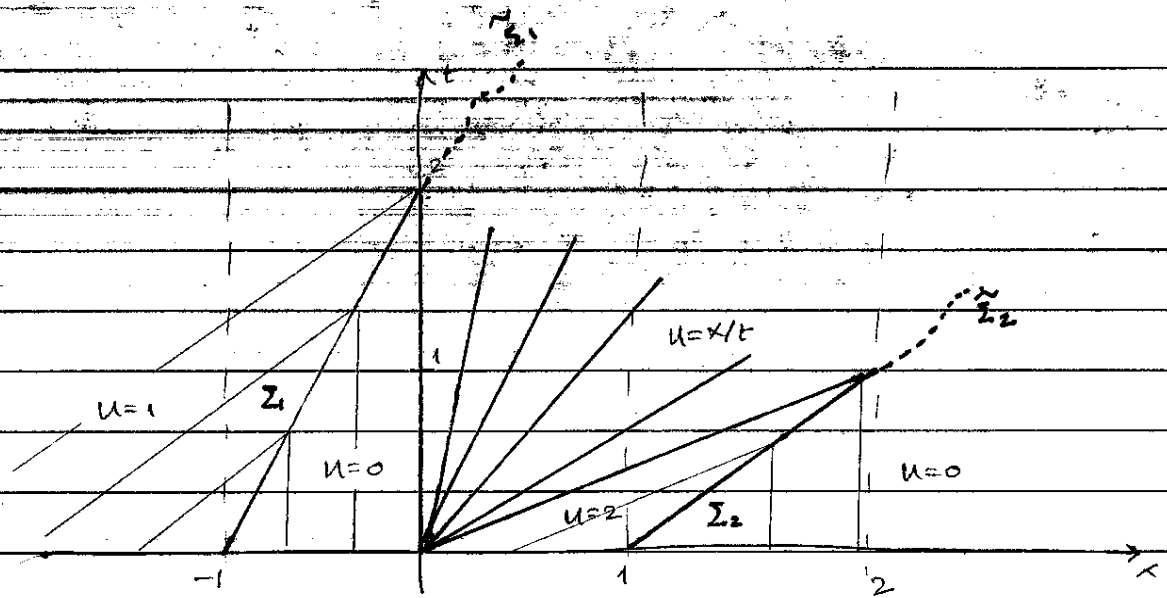
$$s_1 = \frac{\frac{1}{2}(0)^2 - \frac{1}{2}(1)^2}{0-1} = \frac{1}{2}, \quad \text{y} \quad s_2 = \frac{\frac{1}{2}(2)^2 - \frac{1}{2}(0)^2}{2-0} = 1,$$

respectivamente. Ondas de choque:

$$\Sigma_1 = \left\{ \hat{x}_1(t) = \frac{1}{2}(t-2), \quad t \in [0, T_1) \right\} \quad \text{pasa por } (-1, 0)$$

$$\Sigma_2 = \left\{ \hat{x}_2(t) = t+1, \quad t \in [0, T_2) \right\} \quad \text{pasa por } (1, 0)$$

$T_1, T_2 > 0$ están por determinarse. En $(0, 0)$ hay un salto con $0 = u_L < u_R = 2$, por lo que allí se genera una onda de rarefacción. ~~Por ser~~ Por ser $f(u) = \frac{1}{2}u^2$ (Burgers), u en el sector $0 < x < \frac{1}{2}t$ (este último es la característica que pasa por $(0, 0)$), tiene pendiente $\frac{1}{2}$; es decir, $u = 2$ es constante, e intersecta a la onda de choque Σ_2 en $(2, 1)$ (ver dibujo).



Las características con pendiente $\frac{1}{2}$ que provienen de la condición inicial $u=2$ en $0 < x < 1$ están acotadas por Σ_2 por la derecha y la característica $x=2t$ a la izquierda. Se intersectan en $(2,1)$, por lo que Σ_2 existe sólo si $0 \leq t < 1$ y $T_2 = 1$. Para $t \geq 1$, Σ_2 se prolonga en forma de una discontinuidad que llamaremos $\tilde{\Sigma}_2$.

La onda de choque Σ_1 intersecta la característica $x=0$ en $(0,2)$. De este modo $T_1 = 2$. Para $t \geq 2$, Σ_1 continúa como una discontinuidad $\tilde{\Sigma}_1$.

Para calcular $\tilde{\Sigma}_1$ y $\tilde{\Sigma}_2$ usamos Rankine-Hugoniot.

Sobre $\tilde{\Sigma}_1 = \{z_1(t) : t \geq T_1\}$, tenemos $u_L = 1$, $u_R = z_1(t)/t$, ya que a la derecha tenemos la onda de rarefacción. Así,

$$[u] = \frac{z_1}{t} - 1, \quad [f(u)] = \left(\frac{z_1^2}{t^2} - 1 \right) / 2; \quad \text{por la condición}$$

de Rankine-Hugoniot tenemos: $\frac{dz_1}{dt} \left(\frac{z_1}{t} - 1 \right) = \frac{1}{2} \left(\frac{z_1^2}{t^2} - 1 \right)$,

con $z_1(2) = 0$. Es decir,

$$\frac{dz_1}{dt} = \frac{1}{2} \left(\frac{z_1}{t} + 1 \right), \quad z_1(2) = 0$$

16/ la solución es $z_1(t) = t - \sqrt{2t}$, $t \geq 2$.

An, $\tilde{\Sigma}_1 = \{ (z_1(t), t) \in \mathbb{R} \times (0, \infty) : z_1 = t - \sqrt{2t}, t \geq 2 \}$.

Análogamente, para $\tilde{\Sigma}_2$ tenemos $u_L = z_2(t)/t$,

$u_R = 0$, por lo que $[u] = -\frac{z_2}{t}$, $[f] = -\frac{z_2^2}{2t^2}$.

La ecuación es

$$\frac{dz_2}{dt} = \frac{1}{2} \frac{z_2}{t}, \quad z_2(1) = 2.$$

La solución es $z_2(t) = 2\sqrt{t}$ y $\tilde{\Sigma}_2 = \{ (z_2(t), t) : z_2 = 2\sqrt{t}, t \geq 1 \}$

Ambas discontinuidades satisfacen la condición de entropía de Lax:

$$1 - \frac{\sqrt{2}}{t} = \frac{z_1(t)}{t} = u_R = f'(u_L) < \frac{dz_1}{dt} = 1 - \frac{1}{\sqrt{2t}} < f'(u_L) = u_L = 1, \quad t \geq 2$$

$$0 = u_R = f'(u_R) < \frac{dz_2}{dt} = \frac{1}{\sqrt{t}} < f'(u_L) = u_L = \frac{z_2(t)}{t} = \frac{2}{\sqrt{t}}, \quad t \geq 1$$

Notemos, que $\tilde{\Sigma}_2$ y $\tilde{\Sigma}_1$ se intersectan a un tiempo

$t = T_3 > 2$. En efecto, $T_3 = (2 + \sqrt{2})^2 > 6$ y el punto de intersección es $(x_3, T_3) = (2\sqrt{T_3}, T_3) = (2(2 + \sqrt{2}), (2 + \sqrt{2})^2)$. Así, $\tilde{\Sigma}_1$ y $\tilde{\Sigma}_2$ se colapsan en una

única onda de choque $\tilde{\Sigma}_3$ con $u_L = 1$, $u_R = 0$ y su velocidad es $s_3 = \frac{1}{2}$. Además para (x_3, T_3) ,

$z_3(t) = \frac{1}{2}(t - T_3) + x_3$. Definimos las regiones:

$$R_1 = \left\{ x < \frac{1}{2}(t-2), 0 \leq t < 2 \right\} \cup \left\{ x < t - \sqrt{2t}, 2 < t < (2 + \sqrt{2})^2 \right\} \cup \left\{ x < \frac{1}{2}(t - (2 + \sqrt{2})^2) + 2(2 + \sqrt{2}), t > (2 + \sqrt{2})^2 \right\}$$

$$R_2 = \left\{ \frac{1}{2}(t-2) < x < 0, 0 \leq t < 2 \right\} \cup \left\{ t+1 < x, 0 \leq t < 1 \right\} \cup \left\{ 2\sqrt{2} < x, 1 < t < (2 + \sqrt{2})^2 \right\} \cup \left\{ x > \frac{1}{2}(t - (2 + \sqrt{2})^2) + 2(2 + \sqrt{2}), t > (2 + \sqrt{2})^2 \right\}$$

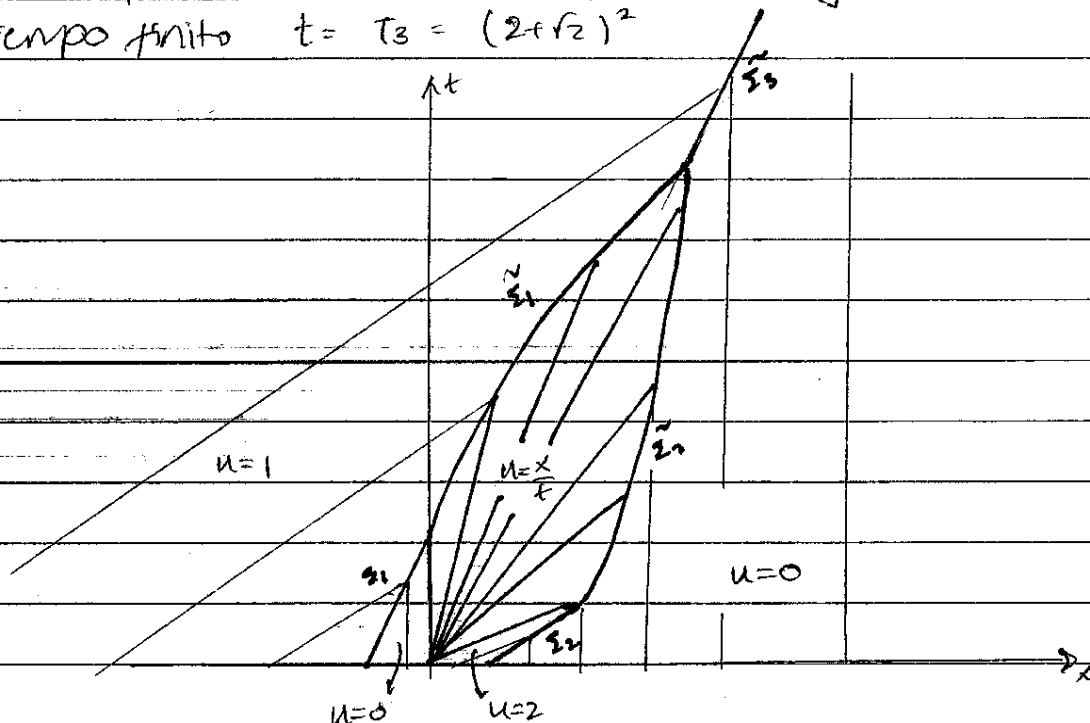
$$R_3 = \left\{ 2t < x < 1, 0 \leq t \leq 1 \right\}$$

$$R_4 = \left\{ \max(0, z_1(t)) < x < \min(2t, z_2(t)), 0 \leq t \leq (2 + \sqrt{2})^2 \right\}$$

La solución entropica, explicita es

$$u(x,t) = \begin{cases} 1, & (x,t) \in R_1 \\ 0, & (x,t) \in R_2 \\ 2, & (x,t) \in R_3 \\ x/t, & (x,t) \in R_4 \end{cases}$$

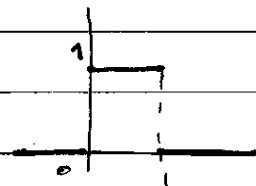
NOTAR que la onda de rarefaccion deja de existir a tiempo finito $t = T_3 = (2+\sqrt{2})^2$



15.

$$s_t + (s(1-s))_x = 0$$

$$s(x,0) = \begin{cases} 0, & x < 0 \\ 1, & 0 \leq x \leq 1 \\ 0, & 0 \end{cases}$$



función de flujo: $Q(s) = s(1-s)$, estrictamente cóncava.
 $Q(0) = Q(1) = 0$. Velocidad característica: $a(s) = Q'(s) = 1-2s$.

El salto en $x=0$ es entropico, $s_R = 1 > s_L = 0$

(Q cóncava). En $(0,0)$ se genera una onda de choque con velocidad $\sigma = [Q]/[s] = \frac{Q(1) - Q(0)}{1 - 0} = 0$.

La onda de choque es estacionaria, $\sigma_1 = 0$, tiene la forma $\Sigma_1 = \{ x = \hat{x}_1(t) = 0 ; t \geq 0, t < \tau_1 \}$.

18/

En la región $a(-1) = -1 \leq s \leq a(0) = 1$, $a(s)$ es invertible con inversa $g(s) = a^{-1}(s) = \frac{1}{2}(1-s)$. El salto en $x=1$

genera una onda de rarefacción centrada en $(1,0)$, dada por $s(x,t) = g\left(\frac{x-1}{t}\right) = \frac{1}{2}\left(t-x+1\right)$, definida en la región $-1 \leq (x-1)/t \leq 1$ por $t > 0$.

sin embargo, la característica $x(t) = -t+1$, que limita a la onda de rarefacción por la derecha, interseca a la onda de choque Σ_1 en $t=1$. En $t \geq 1 = T_1$ el choque se "curva" debido a la acción de la rarefacción y continúa en forma de discontinuidad $\Sigma_1 = \{z_1(t), t\}$

Para calcular Σ_1 , usamos Rankine-Hugoniot: $S_L = 0$, $S_R = g\left(\frac{z_1(t)-1}{t}\right)$. Así,

$$Q(S_R) = Q\left(g\left(\frac{z_1(t)-1}{t}\right)\right) = Q\left(\frac{t-z_1+1}{2t}\right) \\ = \frac{1}{4t^2} (t-z_1+1)(t+z_1-1)$$

Rankine-Hugoniot:

$$S = \frac{dz_1}{dt} = \frac{[Q]}{[S]} = \frac{Q\left(g\left(\frac{z_1(t)-1}{t}\right)\right)}{g\left(\frac{z_1-1}{t}\right)} = \frac{1}{2t} (t+z_1-1),$$

con $z_1(1) = 0$. Tenemos:

$$\frac{dz_1}{dt} = \frac{1}{2t} z_1 = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{1}{t}\right), \quad z_1(1) = 0.$$

Factor integrante: $1/\sqrt{t}$; resolviendo tenemos

$$t^{-1/2} z_1 = t^{1/2} + t^{-1/2} + C; \quad \text{como } z_1(1) = 0 \text{ la solución es}$$

$$\Sigma_1 = \left\{ (z_1, t) : z_1(t) = t+1 - 2\sqrt{t}; \quad t \geq 1 \right\}.$$

Por $t \geq 1$, Σ_1 nunca interseca la otra característica que limita a la onda de rarefacción $x(t) = 1+t$.

La solución está dada por:

$$49/ \quad s(t,x) = \begin{cases} 0, & x < 0, \text{ ó } x \geq 1+t & \text{si} \\ 1, & 0 < x < 1-t & 0 < t < 1 \\ (2t)^{-1}(t-x+1), & 1-t \leq x \leq 1+t & \end{cases}$$

~~onda de choque estacionaria~~, se se propaga con veloci-
 dad $s_i = 0$. Los coches que estaban en $x=1$ comien-
 zan a moverse continuamente (rarefacción). Después
 de un tiempo positivo ($t=1$), la onda de choque
 comienza a moverse con velocidad positiva, no
 constante, $ds_i/dt > 0$, en dirección de la calle,
 pero nunca alcanza a los autos que estaban en
 $x=1$ a tiempo $t=0$.

16.

$$Q(s) = \begin{cases} s u_{max} & , 0 \leq s \leq s_c \\ s \lambda \log(s_{max}/s) & , s_c \leq s \leq s_{max} \end{cases}$$

$$\lambda = \frac{u_{max}}{\log(s_{max}/s_c)} \quad , \quad s_c = s_{max} e^{-u_{max}/\lambda}$$

si $s \leq s_c$, los conductores van con velocidad u_{max} .

Ver simulación en [Sulzer - Verzini](#).