

С. Д. ЭЙДЕЛЬМАН, Ф. О. ПОРПЕР

**ОБ АСИМПТОТИЧЕСКОМ ПОВЕДЕНИИ РЕШЕНИЙ
ПАРАБОЛИЧЕСКИХ СИСТЕМ С ДИССИПАЦИЕЙ**

(Представлено академиком И. Г. Петровским 7 VIII 1970)

Работа посвящена изучению поведения решений параболических систем с диссипацией, введенных одним из авторов (¹), в полупространстве $t > 0$.

На основании полученных оценок фундаментальной матрицы решений (ф.м.р.) изучается поведение решения задачи Коши, представимого интегралом Пуассона, при увеличении времени как вектор-функции пространственных координат (в равномерных нормах). Далее, для систем второго порядка в интегральных нормах изучается поведение решения как вектор-функции пространственных координат и времени. Аналогичное исследование проводится для систем любого порядка в случае одной пространственной переменной. Наконец, приводятся точные результаты для одного уравнения второго порядка, основанные на специальном обобщении классического принципа максимума.

Мысль о проведении настоящего исследования возникла у авторов при изучении интересных работ (³, ⁴) Обозначения такие же, как в (¹).

1. Задача Коши. Рассмотрим систему уравнений

$$\frac{\partial u(t, x)}{\partial t} = \sum_{|m| \leq 2b} A_m(t, x) D^m u(t, x), \quad (1)$$

$$0 < t < \infty, \quad -\infty < x_j < \infty, \quad j = 1, 2, \dots, n; \quad x = (x_1, \dots, x_n); \quad D = \frac{1}{i} D_x.$$

Перечислим условия на коэффициенты:

Б₁. $|D^k A_m(t, x)| \leq C f(x) 2^{b-|m|+|k|(1-\varepsilon)}$, $|k| \leq 2b$, причем все эти производные непрерывны и удовлетворяют локально условию Гёльдера по x при $t \geq 0$.

Б₂. $B_m(t, x) = A_m(t, x) f(x)^{|m|-2b}$ непрерывны по t равномерно относительно $t \in [0, \infty)$ и $x \in E_n$.

Б₃. Уравнение (диссипации)

$$\det \left\{ \sum_{|m| \leq 2b} B_m(t, x) \sigma^m \mu^{2b-|m|} - \lambda I \right\} = 0$$

имеет корни λ , для которых $\operatorname{Re} \lambda < -\delta$, $\delta > 0$, при любых вещественных $\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_n, \mu$, удовлетворяющих равенству $\sigma_1^2 + \sigma_2^2 + \dots + \sigma_n^2 + \mu^2 = 1$. Здесь функция $f(x)$, называемая характеристикой диссипации, непрерывна и удовлетворяет неравенству $f(x) \geq 1$.

Вместо условия Б₁ можно принять следующий набор условий (⁵):

Г₁. $|A_m(t, x)| \leq C f(x)^{2b-|m|}$.

Г₂. $|A_m(t, x) - A_m(t, \xi)| \leq C |x - \xi|^{\varepsilon} f(\xi)^{2b-|m|}$, $|x - \xi| \leq 1$.

Г₃. $f(x) \leq C(\alpha_1) e^{\alpha_1 |x - \xi| f(\xi)}$, $|x - \xi| \geq 1$, α_1 — сколь угодно малое положительное число.

Г₄. $f(x) \leq C f(\xi)$, $|x - \xi| \leq 1$.

Теорема 1. Если выполнены условия B_1, B_2, B_3 или $\Gamma_1, \Gamma_2, \Gamma_3, B_2, B_3$, то у системы (1) есть ф.м.р. $Z(t, \tau, x, \xi)$, для которой справедливы оценки

$$|D^m Z(t, \tau, x, \xi)| \leq C_m e^{A(t-\tau)} (t-\tau)^{-(n+|m|)/2b} \exp \left[-c \left(\frac{|x-\xi|^{2b}}{t-\tau} \right)^{1/(2b-1)} \right], \quad (2)$$

$$|m| \leq 2b, \quad 0 \leq \tau < t < \infty, \quad A > 0, \quad c > 0.$$

Доказательство теоремы 1 проводится так же, как доказательства теорем 3.1 и 2.1 в (1).

Поведение решения как вектор-функции пространственных координат. Рассмотрим решение системы (1), представленное интегралом Пуассона

$$u(t, x) = \int Z(t, 0, x, \xi) u(0, \xi) d\xi. \quad (3)$$

Для получения основного результата сделаем в системе (1) замену

$$u(t, x) = v(t, x) e^{G(t, x)}, \quad (4)$$

где $G(t, x) = -\eta \operatorname{th} \alpha(t - T_0) \cdot g(x) - \eta_1 t$, η, α и η_1 — положительные постоянные, T_0 — постоянная любого знака, $g(x) \geq 0$, $\lim_{|x| \rightarrow \infty} g(x) = \infty$; кроме того, для $g(x)$ рассмотрим два набора условий.

B_4 . $g(x)$ имеет $4b$ непрерывных производных, удовлетворяющих локально условию Гёльдера, для которых справедливы оценки

$$g(x) \leq C f(x)^{2b}, \quad |D^k g(x)| \leq C f(x)^{|k|(1-\varepsilon)+\varepsilon}, \quad 0 < |k| \leq 4b;$$

или

Γ_5 . $g(x)$ имеет $2b$ непрерывных производных, для которых справедливы оценки

$$g(x) \leq C f(x)^{2b}, \quad |D^k g(x)| \leq C f(x)^{|k|}, \quad 0 < |k| \leq 2b.$$

$$\Gamma_6. \quad |g(x) - g(\xi)| \leq C |x - \xi|^{\varepsilon} f(\xi)^{2b}, \quad |x - \xi| \leq 1,$$

$$|D_x^k g(x) - D_x^k g(\xi)| \leq C |x - \xi|^{\varepsilon} f(\xi)^{|k|}, \quad |x - \xi| \leq 1, \quad 0 < |k| \leq 2b.$$

Применяя к решению преобразованной системы, представимому интегралом Пуассона, теорему 1, получим следующее основное утверждение.

Теорема 2. Если для системы (1) и функции $g(x)$ выполняются условия $B_1 - B_4$ или условия $\Gamma_1 - \Gamma_6, B_2, B_3$, то для решения, представленного интегралом Пуассона (3), справедлива оценка

$$|u(t, x)| \leq C'_0 \sup_{\xi} [|u(0, \xi)| e^{-\eta \operatorname{th} \alpha T_0 \cdot g(\xi)}] \cdot \exp [-\eta \operatorname{th} \alpha (t - T_0) \cdot g(x) + (A - \eta_1) t],$$

где $\eta, \eta_1, \alpha, A, C'_0$ — положительные постоянные, определяемые системой (1) и функцией $g(x)$.

Теорема 2 показывает, что если решение, представленное интегралом Пуассона, определенным образом растет в начальный момент, то с течением времени оно становится убывающим по x при $|x| \rightarrow \infty$.

3. L_2 -оценки. Здесь изучается поведение решения в L_2 -норме с весом как функции времени t . С помощью преобразования (4) и L_2 -варианта интегрального принципа максимума (2) приходим к утверждению.

Теорема 3. Пусть коэффициенты системы

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_i} \left(A_{ij}(t, x) \frac{\partial u}{\partial x_j} \right) + \sum_{i=1}^n A_i(t, x) \frac{\partial u}{\partial x_i} + A(t, x) u \quad (5)$$

вещественны и удовлетворяют условиям $B_1 - B_3$ или же $\Gamma_1 - \Gamma_4, B_2, B_3$,

а функция $g(x)$ — условиям B_4 или Γ_5, Γ_6 соответственно. Квадратическая форма

$$(\mathcal{E}c, c) \equiv - \sum_{i,j=1}^n (B_{ij}(t, x) a_i, a_j) + \sum_{i=1}^n (B_i(t, x) a_i, b) + (B(t, x) b, b),$$

$$B_{ij} = A_{ij}, \quad B_i = A_i/f(x), \quad B = A/f(x)^2,$$

$c = (a_1, a_2, \dots, a_n, b)$ — отрицательно определенная: $(\mathcal{E}c, c) \leq -\delta(c, c)$, $\delta > 0$.

Тогда найдутся достаточно малые положительные постоянные η , α и η_1 такие, что для решения $u(t, x)$, представимого в виде (3), имеет место оценка

$$\int |u(t, x)|^2 e^{2\eta \text{th } \alpha (t-T_0) \cdot g(x)} dx \leq e^{-2\eta_1 t} \int |u(0, x)|^2 e^{-2\eta \text{th } \alpha T_0 \cdot g(x)} dx, \quad (6)$$

$0 < t < \infty$.

Для системы (1) с одной пространственной координатой с помощью специальных интерполяционных неравенств в пространствах L_2 с весом устанавливается

Теорема 4. Пусть для системы

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \sum_{m=0}^{2b} A_m(t, x) \frac{\partial^m u}{\partial x^m}, \quad (1)$$

где $A_m(t, x)$ — вещественные симметричные матрицы, выполнены условия $B_1 - B_3$ и неравенство

$$\int_{-\infty}^{\infty} \left(\varphi(x), \sum_{m=0}^{2b} A_m(t, x) \frac{d^m \varphi(x)}{dx^m} \right) dx \leq$$

$$\leq -\delta_1 \left\{ \int_{-\infty}^{\infty} \left| \frac{d^b \varphi(x)}{dx^b} \right|^2 dx + \int_{-\infty}^{\infty} f(x)^{2b} |\varphi(x)|^2 dx \right\}, \quad (7)$$

$\delta_1 > 0$, $\varphi(x)$ — любая $2b$ раз непрерывно дифференцируемая вектор-функция, для которой указанные интегралы сходятся, причем внеинтегральные члены, возникающие при интегрировании по частям в левой части (7), равны нулю; $g(x)$ удовлетворяет условиям B_4 ; $f(x)$ — четная монотонно возрастающая при $x > 0$ функция; $f(x)e^{-\varepsilon g(x)} \leq C(\varepsilon)$, $\varepsilon > 0$; функция

$h(x)$, обратная к которой $h^{-1}(y) = \int_{f(0)}^y \frac{d}{dy} f^{-1}(y) dy$, обладает свойством $\sup_{n, \varepsilon} [h((n+1)\varepsilon) / h(n\varepsilon)] = \gamma < +\infty$, $0 < \varepsilon \leq 1$, $n = 0, 1, 2, \dots$

Тогда решение (1'), представимое в виде (3), удовлетворяет неравенству (6).

4. Уравнение второго порядка. Оценки в норме C . Рассмотрим равномерно параболическое уравнение с вещественными непрерывными коэффициентами

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij}(t, x) \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} + \sum_{i=1}^n b_i(t, x) \frac{\partial u}{\partial x_i} + c(t, x) u - \frac{\partial u}{\partial t} = 0. \quad (8)$$

Совершая преобразование (4) и применяя к преобразованному уравнению специальный вариант принципа максимума, приходим к неравенству

$$|u(t, x)| \leq \sup_{\xi} \{ |u(0, \xi)| e^{-\eta \text{th } \alpha T_0 \cdot g(\xi)} \} e^{-\eta \text{th } \alpha (t-T_0) \cdot g(x) - \eta_1 t} \quad (9)$$

для решений, удовлетворяющих оценке

$$|u(t, x)| \leq B_T e^{\beta g(x)}, \quad 0 \leq t \leq T, \quad (10)$$

T — произвольно при различных предположениях о коэффициентах уравнения (8); в частности, неравенство (9) имеет место, если

$$|a_{ij}(t, x)| \leq C, \quad |b_i(t, x)| \leq Cf(x), \quad c(t, x) \leq -\delta f(x)^2, \quad \delta > 0,$$

а положительные постоянные η , α и η_1 достаточно малы. Впрочем, последние условия весьма грубы. Может быть выписана серия труднее обозримых условий, неупрощаемость которых показывается простыми примерами.

Так, уравнение

$$\partial^2 u / \partial x^2 - [m^2 x^{2m-2} + 2m^2(m-1)x^m + m(m-1)x^{m-2} + m^2(m-1)^2 x^2 + m(m-1)]u - \partial u / \partial t = 0 \quad (11)$$

имеет стационарное решение $u_1(x) = e^{x^m + \frac{1}{2} m(m-1)x^2}$. В то же время неравенство (9) имеет место для любого решения, удовлетворяющего оценке (10) при $g(x) = x^m + \frac{m(m-1)}{2} x^2$, если только $\beta < 1$. В этом случае нужно брать $\beta < \eta < 1$ и α достаточно малым. Тогда $\eta_1 = (1 - \eta)m(m-1)$ и T_0 выбирается таким образом, чтобы $\eta \text{ th } \alpha T_0 = \beta$.

Киевское высшее инженерное радиотехническое училище
Воронежский политехнический институт

Поступило
3 VIII 1970

ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- ¹ С. Д. Эйдельман, Параболические системы, М., 1964. ² С. Д. Эйдельман, Изв. высш. учебн. завед., Математика, 2 (9), 252 (1959). ³ Takashi Kusano, Funkcialaj Ekvacioj, 11, 169 (1968). ⁴ Takashi Kusano, Funkcialaj Ekvacioj, 11, 197 (1968). ⁵ А. Г. Костюченко, ДАН, 158, № 1, 41 (1964).