

УДК 517.928

**РЕШЕНИЕ НЕЛИНЕЙНОГО ОПЕРАТОРНО-ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНОГО
УРАВНЕНИЯ В ЧАСТНЫХ ПРОИЗВОДНЫХ ВТОРОГО ПОРЯДКА
МЕТОДОМ ДОПОЛНИТЕЛЬНОГО АРГУМЕНТА**

А.Ж. Аширбаева, Э.А. Мамазиаева

Предложена общая схема исследования нелинейных операторно-дифференциальных уравнений в частных производных второго порядка на основе метода дополнительного аргумента.

Ключевые слова: дифференциальное уравнение в частных производных; нелинейное уравнение; интегро-дифференциальное уравнение; метод дополнительного аргумента; принцип сжимающих отображений.

**SOLVING OF NON-LINEAR PARTIAL OPERATOR-DIFFERENTIAL
EQUATIONS OF HIGHER ORDER BY MEANS OF THE METHOD
OF ADDITIONAL ARGUMENT**

A.J. Ashirbaeva, E.A. Mamaziaeva

It is offered the general scheme of research of the nonlinear operator-differential equations in private derivatives of the second order on the base of the method of additional argument.

Key words: partial differential equation; non-linear equation; integro-differential equation; method of additional argument; contracting mappings principle.

Спецификой метода дополнительного аргумента является то, что один и тот же оператор применяется к функциям с различным количеством переменных. Поэтому для строгости в определениях операторов будем записывать: функция каких переменных получается; на функцию скольких переменных действует оператор (по аналогии с записью интегралов); связанные переменные в этой функции. Например:

$$F(t; u(t, \xi) : \xi) = 1 + u(t, 1/2);$$

$$G(t; u(s, \xi) : s, \xi) = t^2 + u(1/4, 1/2);$$

$$H(u(s, \xi) : s, \xi) = \int_0^1 \int_0^\infty u^2(s, \xi) d\xi ds \quad (\text{если интеграл сходится}).$$

Основы метода дополнительного аргумента подробно изложены в работе М.И. Иманалиева [1]. Исследованы некоторые классы интегро-дифференциальных уравнений в частных производных первого порядка, а также систем таких уравнений; показано влияние интегральных членов для многих классов дифференциальных уравнений в частных производных, выявлены случаи, когда интегральные возмущения существенно изменяют характер проведения решений.

С использованием основных идей метода дополнительного аргумента в [2, 3] были исследованы дифференциальные и интегро-дифференциальные уравнения в частных производных типа Кортевега-Фриза, а также нелинейные волновые уравнения.

П.С. Панковым, Т.М. Иманалиевым, Г.М. Кененбаевой показано, что метод дополнительного аргумента может применяться и для численного решения уравнений первого порядка. Показано преимущество метода по сравнению с методами характеристик и сеток.

В [4, 5] на основе метода дополнительного аргумента реализованы численные решения модельной задачи и задачи о движении волн Римана.

А. Асанов, Б.Э. Сулейманов также применяли метод дополнительного аргумента к исследованию существования и единственности решения обратных задач для дифференциальных и интегро-дифференциальных уравнений в частных производных первого порядка.

В работе [6] предложена общая схема исследования нелинейных дифференциальных и интегро-дифференциальных уравнений в частных производных высокого порядка на основе метода дополнительного аргумента.

В данной работе рассмотрим применение метода дополнительного аргумента для нелинейного уравнения вида:

$$u_u(t, x) = u[u(t, x)u_x(t, x)]_x + u_x(t, x)u_t(t, x) + F(t; u(t, \xi) : \xi), \quad (1)$$

$$(t, x) \in G_2(T) = [0, T] \times R,$$

с начальными условиями

$$u(0, x) = \varphi(x), \quad (2)$$

$$\partial u(0, x) / \partial t = \psi(x). \quad (3)$$

Будем использовать следующее следствие из принципа сжимающих отображений Банаха.

Лемма. Если оператор A в банаховом пространстве удовлетворяет условиям:

$$1) \|A(0)\| \leq c = const; \quad 2) \|Ax - Ay\| \leq \frac{1}{2} \|x - y\|$$

в шаре $\|x\| \leq 2c$, то он имеет в этом шаре одну неподвижную точку.

Будем пользоваться обозначением:

$$p(\tau, t, x; u) = x + \int_{\tau}^t u(s, p(s, t, x; u)) ds, \quad (4)$$

$$(\tau, t, x) \in Q_2(T) = \{0 \leq \tau \leq t \leq T, x \in R\}.$$

Для $p(\tau, t, x; u)$ справедливо тождество

$$p(\tau, t, p(t, \theta, x; u); u) = p(\tau, \theta, x; u),$$

$$(\tau, t, \theta, x) \in Q_3(T) = \{0 \leq \tau \leq t \leq \theta \leq T, x \in R\}.$$

Введя обозначение $v(\tau, t, x) = u(\tau, p(\tau, t, x; u))$ в (4), имеем стандартное обозначение метода дополнительного аргумента:

$$p(\tau, t, x; v(\rho, t, x) : \rho) = x + \int_{\tau}^t v(\rho, t, x) d\rho, \quad (5)$$

и общее уравнение метода дополнительного аргумента:

$$u(t, x) = v(t, t, x) \quad (6)$$

Введем оператор

$$A(t, x; v(s, w, x) : s, w) = \phi(p(0, t, x; v(s, t, x) : s))$$

$$+ \int_0^t (t - \rho) F(\rho; v(\rho, \rho, \xi) : \xi) d\rho$$

и следующее обозначение

$$D[\omega] = \frac{\partial}{\partial t} + \omega \frac{\partial}{\partial x}.$$

Если имеет место равенство

$$D[-v(t, t, x)]v(\tau, t, x) = 0, \quad (7)$$

то из (5) вытекает соотношение

$$D[-v(t, t, x)]p(\tau, t, x; v) = 0. \quad (8)$$

Обозначим через $C^{(k)}(\Omega)$ – пространства функций, определенных и непрерывных (вместе со всеми своими производными до порядка k) на Ω .

Теорема. Если: 1) оператор F – непрерывный по первой переменной;

2) он удовлетворяет условию Липшица: существует такое $L > 0$, что для любого $T^* \leq T$

$$\|F(t; u_1(t, \xi) : \xi) - F(t; u_2(t, \xi) : \xi)\|_{G_2(T^*)} \leq L \|u_1(t, x) - u_2(t, x)\|_{G_2(T^*)},$$

3) $\phi(x) \in \bar{C}^{(1)}(R)$, $\psi(x) \in C(R)$ и удовлетворяют условию $\psi(x) - \phi(x)\phi'(x) = 0$.

Тогда существует такое $T^* \leq T$, явно определяемое на основе исходных данных, что задачи (1)–(3) имеют ограниченное во всей области $G_2(T)$ решение $u(t, x)$, которое при $t = s$ совпадает с решением интегрального уравнения

$$v(\tau, t, x) = J(\tau, t; v(s, w, x) : s, w), \quad (9)$$

где $J(\tau, t; v(s, w, x) : s, w) = A(\tau, p(\tau, t, x; v(s, t, x) : s); v(s, w, x) : s, w)$, $(s, t, x) \in Q_2(T)$.

Представим основные этапы доказательства теорема в виде лемм.

Лемма 1. Существует такое $T > 0$, что интегральное уравнение (9) имеет единственное решение в $C(Q_2(T^*))$.

Доказательство.

Имеем при $t \leq T^* \leq T$:

$$\begin{aligned} |J(\tau, t; 0)| &= |A(\tau, p(\tau, t, x; 0); 0)| = \\ &= \left| \phi(p(0, t, x; 0)) + \int_0^t (t - \rho) F(\rho; 0) d\rho \right| \leq |\phi(p(0, t, x; 0))| + \\ &+ \left| \int_0^t (t - \rho) F(\rho; 0) d\rho \right| \leq \\ &\leq \|\phi\|_R + \|F(t; 0)\|_{[0, T]} \frac{t^2}{2} \leq \Omega_0(T^*), \end{aligned}$$

$$\text{где } \Omega_0(S) \equiv \|\phi\|_R + \|F(t; 0)\|_{[0, T]} \frac{S^2}{2}.$$

Далее, при $\tau \leq t \leq T^* \leq T$:

$$\begin{aligned} &|J(\tau, t; v_1(s, w, x) : s, w) - J(\tau, t; v_2(s, w, x) : s, w)| = \\ &= |A(\tau, p(\tau, t, x; v_1(s, t, x) : s); v_1(s, w, x) : s, w) - \\ &- A(\tau, p(\tau, t, x; v_2(s, t, x) : s); v_2(s, w, x) : s, w)| \leq \\ &\leq \left| \phi(p(0, t, x; v_1(s, t, x) : s)) + \int_0^t (t - \rho) F(\rho; v_1(\rho, \rho, \xi) : \xi) d\rho - \right. \\ &\left. - \phi(p(0, t, x; v_2(s, t, x) : s)) + \int_0^t (t - \rho) F(\rho; v_2(\rho, \rho, \xi) : \xi) d\rho \right| \leq \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \leq |\varphi(p(0, t, x; v_1(s, t, x) : s)) - \varphi(p(0, t, x; v_2(s, t, x) : s))| + \\ & + \left| \int_0^t (t - \rho) F(\rho; v_1(\rho, \rho, \xi) : \xi) d\rho - \right. \\ & \left. - \int_0^t (t - \rho) F(\rho; v_2(\rho, \rho, \xi) : \xi) d\rho \right| \leq \\ & \leq \|\phi'\| \|p(0, t, x; v_1(s, t, x) : s) - p(0, t, x; v_2(s, t, x) : s)\| + \\ & + \int_0^t (t - \rho) |F(\rho; v_1(\rho, \rho, \xi) : \xi) - F(\rho; v_2(\rho, \rho, \xi) : \xi)| d\rho \leq \\ & \leq \|\phi'\| \int_0^t |v_1(s, t, x) - v_2(s, t, x)| ds + \\ & \int_0^t (t - \rho) L \|v_1(w, s, x) - v_2(w, s, x)\|_{G_2(t)} d\rho \leq \\ & \leq (\|\phi'\| t + \frac{t}{2} L \|v_1(w, s, x) - v_2(w, s, x)\|_{G_2(t)} \leq \\ & t (\|\phi'\| + \frac{T}{2} L) \|v_1(w, s, x) - v_2(w, s, x)\|_{G_2(t)} \leq \\ & \leq T^* \Omega_1 \|v_1(w, s, x) - v_2(w, s, x)\|_{G_2(T^*)}, \end{aligned}$$

где

$$\Omega_1 = \|\phi'\| + \frac{T}{2} L.$$

Если выбрать $T^* = 1/2\Omega_1$, то из следствия принципа сжимающих отображений Банаха получаем, что уравнение (9) имеет решение в пространстве функций с нормой не более $2\Omega_0(T^*)$.

Лемма 1 доказана.

Лемма 2. Если имеют место равенства (6), (7), (8), то функция $u(t, x)$ является решением задачи (1), (2), (3), и наоборот.

Доказательство. Введя обозначение $z(t, x; u) = D[-u(t, x)]u(t, x)$,

запишем уравнение (1) в виде

$$D[u(t, x)]z(t, x; u) = F(t; u(t, \xi) : \xi). \quad (10)$$

Уравнение (10) с начальными условиями (2), (3) и условием $\psi(x) - \phi(x)\phi'(x) = 0$ с помощью метода дополнительного аргумента сводится к решению интегро-дифференциального уравнения

$$z(t, x; u) = \int_0^t F(s; u(s, \xi) : \xi) ds. \quad (11)$$

В самом деле, дифференцируя (11), получаем (10).

Полагая $t = 0$ в (11), получаем $z(0, x; u) = 0$.

Задача (11), (2), (3) с помощью метода дополнительного аргумента сводится к решению интегрального уравнения

$$u(t, x) = A(t, x; v(s, w, x) : s, w) = \phi(p(0, t, x; v(s, t, x) : s)) + \int_0^t (t - \rho) F(\rho; v(\rho, \rho, \xi) : \xi) d\rho. \quad (12)$$

В самом деле, дифференцируя (12), получаем:

$$\begin{aligned} D[-u(t, x)]u(t, x) &= \\ &= \varphi'(p(0, t, x; v : s))D[-u(t, x)]p(0, t, x; v : s) + \\ &+ \int_0^t F(\rho; u(\rho, \xi) : \xi) d\rho. \end{aligned}$$

В силу (8) доказано выполнение (11). Полагая $t=0$ в (12), получаем (2).

Лемма 2 доказана.

Лемма 3. Функция $v(\tau, t, x) \in \bar{I}^{(2)}(Q_2(T))$, являющаяся при $0 \leq t \leq T^* \leq T$ решением интегрального уравнения (9), будет удовлетворять (7), а функция $u(t, x)$, определенная согласно (6), удовлетворяет (12).

Доказательство. Пусть $v(\tau, t, x) \in C^1(Q_2(T^*))$ обращает интегральное уравнение (9) в тождество. Непосредственным дифференцированием из (9) выводится тождество

$$\omega(\tau, t, x) \equiv \varphi'(p(0, t, x; v)) \int_0^t \omega(s, t, x) ds,$$

где $\omega(\tau, t, x) = D[-v(t, t, x)]v(\tau, t, x)$.

Из тождества следует равенство $\omega(\tau, t, x) = 0$. Отсюда следует (7). Полагая $\tau=t$ в (9), из Леммы 2 получаем (12).

Лемма доказана.

Лемма 4. Решение уравнения (9) при достаточно малых t имеет непрерывные производные по всем переменным.

Доказательство. Формально дифференцируя (9) по x и обозначая $V_3(\tau, t, x) = v_x(\tau, t, x)$, получаем:

$$V_3(\tau, t, x) = \varphi'(p(0, t, x; v(s, t, x) : s)) \left(1 + \int_0^t V_3(\rho, \tau, x) d\rho \right). \quad (13)$$

Как и в доказательстве Леммы 3, доказываем, что это уравнение имеет непрерывное решение при достаточно малых t . Тогда интегрированием получаем, что функция

$$V_3(\tau, t, x) = v(\tau, t, 0) + \int_0^x V_3(\tau, t, \xi) d\xi, \quad (14)$$

где $v(\tau, t, x)$ – решение уравнения (9), также удовлетворяет (13), и, следовательно, совпадает с $v(\tau, t, x)$. Из (14) следует дифференцируемость $v(\tau, t, x)$ по x .

Формально дифференцируя (9) по t и обозначая $V_2(\tau, t, x) = v_t(\tau, t, x)$, получаем:

$$\frac{\partial}{\partial t} p(\tau, t, x; v(\rho, t, x) : \rho) = v(t, t, x) + \int_\tau^t V_2(\rho, t, x) d\rho,$$

$$V_2(\tau, t, x) = J_2(\tau, t, x; V_2(\tau, t, x) : \tau, t) \equiv \varphi'(p(0, t, x; v(s, t, x) : s) \times \\ \times (v(t, t, x) + \int_0^t V_2(\rho, t, x) d\rho) .$$

Как и в доказательстве Леммы 3, доказываем, что это уравнение имеет непрерывное решение при достаточно малых t . Тогда интегрированием получаем, что функция

$$V_2(\tau, t, x) = x + \int_{\tau}^t V_3(\tau, s, x) dx \quad (15)$$

удовлетворяет (9), и, следовательно, совпадает с $v(\tau, t, x)$. Из (15) следует дифференцируемость $v(\tau, t, x)$ по t .

Правая часть (9) при заданной непрерывной функции $v(\tau, t, x)$ дифференцируема по τ . Отсюда следует дифференцируемость $v(\tau, t, x)$ по τ .

Лемма доказана.

Продолжая этот процесс, получаем справедливость соотношений:

$$v(\tau, t, x) \in \bar{C}^{(2)}(Q_2(T^*)), \quad u(t, x) \in \bar{C}^{(2)}(G_2(T^*)).$$

Таким образом, по индукции из Леммы 4 следует

Лемма 5. При наличии производных соответствующего порядка у всех функций $\varphi(x)$ функция $v(\tau, t, x)$ имеет производные такого же порядка. Теорема доказана.

Литература

1. *Иманалиев М.И.* Нелинейные интегро-дифференциальные уравнения с частными производными / М.И. Иманалиев. Бишкек: Илим, 1992. 12 с.
2. *Иманалиев М.И.* К теории нелинейных уравнений с дифференциальным оператором типа полной производной по времени / М.И. Иманалиев, С.Н. Алексеенко // Докл. Российской АН. 1993. Т. 329. № 5. С. 543–546.
3. *Иманалиев М.И.* К теории нелинейных дифференциальных уравнений в частных производных типа Кортевега-де Фриза / М.И. Иманалиев, П.С. Панков, Т.М. Иманалиев // Докл. Российской АН. 1995. Т. 342. № 1. С.17–19.
4. *Панков П.С.* Приближенное решение начальной задачи для нелинейных дифференциальных уравнений в частных производных методом дополнительного аргумента / П.С. Панков, Т.М. Иманалиев, Г.М. Кененбаева // Юбилейная науч. конф., посв. 50-летию развития математики в АН Казахстана: тез. докл. Алматы, 1995. С. 16.
5. *Панков П.С.* Численное решение задачи о движении волн Римана на основе метода дополнительного аргумента / П.С. Панков, О.Д. Будникова // Исследования по интегро-дифференциальным уравнениям. Бишкек: Илим, 2003. Вып. 32. С.35–38.
6. *Аширбаева А.Ж.* Решение нелинейных дифференциальных и интегро-дифференциальных уравнений в частных производных высокого порядка методом дополнительного аргумента / А.Ж. Аширбаева. Бишкек: Илим, 2013. 134 с.