

УДК 51795

О дифференциальном уравнении параболического типа

Т. З. Чочиев

*Южный математический институт Владикавказского научного центра РАН и
РСО-Алания, Россия*

Трудности исследования дифференциального уравнения в частных производных параболического типа с переменными коэффициентами связаны с наличием двух нелинейных уравнений класса Риккати. В работе методом приведения к системе из двух дифференциальных уравнений первого порядка дается решение, удовлетворяющее начальному и краевому условиям. Выявлены нелинейные уравнения, сопровождающие параболическое уравнение.

Ключевые слова: дифференциальные уравнения параболического типа, класс Риккати, нелинейность, начальные и краевые условия, эквивалентность.

Трудності дослідження диференціального рівняння в частинних похідних параболического типу зі змінними коефіцієнтами пов'язані з наявністю двох нелінійних рівнянь класу Ріккати. У роботі методом приведення до системи з двох диференціальних рівнянь першого порядку дається рішення, що задовольняє початковому й крайовій умовам. Виявлено нелінійні рівняння, що супроводжують параболическе рівняння.

Ключевые слова: диференціальні рівняння параболического типу, клас Ріккати, нелінійність, початкові та крайові умови, еквівалентність.

Difficulties of observing the partial differential equation of parabolic type with variable coefficients associated with the presence of two nonlinear equations of Riccati class. In the method of reduction to a system of two first order differential equations, a solution is satisfying the initial and boundary conditions. Identified non-linear equations that accompany the parabolic equation.

Key words: differential equations of parabolic type, class of Riccati, nonlinearity, initial and boundary conditions, the equivalence

1. Общее уравнение параболического типа.

Из трех типов линейных дифференциальных уравнений с переменными коэффициентами сравнительно сложным считается параболический класс ибо, как убедимся ниже, его решение связано с решениями двух нелинейных дифференциальных уравнений класса Риккати. Общий вид упомянутого уравнения есть:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} + A \frac{\partial^2 u}{\partial t \partial x} + B \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + C \frac{\partial u}{\partial t} + D \frac{\partial u}{\partial x} + Eu = f(x, t), \quad (A^2 - 4B = 0), \quad (1.1)$$

где $A(x, t), B(x, t), C(x, t), D(x, t), E(x, t)$ и $f(x, t)$ – заданные функции в области $(0 \leq t < \infty; 0 < x < \infty)$. Причем A и B допускают непрерывные частные производные второго порядка, C и D имеют производные первого порядка, а E и f – непрерывные функции.

Для (1.1) задача ставится следующим образом: требуется определить функцию $u(x, t)$, удовлетворяющую уравнению (1.1) и следующим условиям [1,2,3,4]:

$$u(x,0) = \varphi(x), \quad (1.2)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} - \frac{\alpha(t)}{k}(u - \theta) = 0 \text{ при } x = 0, \quad (1.3)$$

где $\alpha(t)$ – коэффициент теплоотдачи, k – коэффициент теплопроводности, θ – значение температуры на поверхности тела $x = 0$ при конвективном теплообмене, $\varphi(x)$ – непрерывно-дифференцируемая функция, ограниченная при $x \rightarrow \infty$.

Приведем (1.1) к системе из двух уравнений первого порядка [5,6,7,8]. Если коэффициенты соотношения

$$\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial u}{\partial t} + A_1 \frac{\partial u}{\partial x} + C_1 u \right) + B_1 \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial u}{\partial t} + A_1 \frac{\partial u}{\partial x} + \lambda^* u \right) + D_1 \left(\frac{\partial u}{\partial t} + A_1 \frac{\partial u}{\partial x} + C_1 u \right) = f(x,t) \quad (1.4)$$

определить следующим образом ($A^2 - 4B = 0$):

$$\begin{aligned} A_1 = B_1 = \frac{A}{2}, D_1 = C - C_1; \lambda^* = \frac{A_1}{B_1} C_1 + \frac{1}{B_1} \left[D_1 - A_1 C - \frac{\partial A_1}{\partial t} - B_1 \frac{\partial A_1}{\partial x} \right], \\ \frac{\partial C_1}{\partial t} + A_1 \frac{\partial C_1}{\partial x} - C_1^2 + \left(C + B_1 \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{A_1}{B_1} \right) \right) C_1 = \\ = E - B_1 \frac{\partial}{\partial x} \left[\frac{1}{B_1} \left(D_1 - A_1 C - \frac{\partial A_1}{\partial t} - B_1 \frac{\partial A_1}{\partial x} \right) \right], \end{aligned} \quad (1.5)$$

то (1.4) можно представить как систему равенств:

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + A_1 \frac{\partial u}{\partial x} + C_1 u = v, \\ \frac{\partial v}{\partial t} + B_1 \frac{\partial v}{\partial x} + D_1 v = B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial u}{\partial x} + B_1 \frac{\partial (C_1 - \lambda^*)}{\partial x} u + f. \end{cases} \quad (1.6)$$

Но она сложная, поэтому введем другую систему,

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + [A_1 - l B_1 (C_1 - \lambda^*)] \frac{\partial u}{\partial x} + \left[C_1 - l B_1 \frac{\partial (C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] u = \rho, \\ \frac{\partial v}{\partial t} + B_1 \frac{\partial v}{\partial x} + \left(D_1 - \frac{1}{l} \right) v = f - \frac{\rho}{l}, \\ l B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial u}{\partial x} + l B_1 \frac{\partial (C_1 - \lambda^*)}{\partial x} u + \rho = v, \end{cases} \quad (1.7)$$

эквивалентную (1.6), если ρ удовлетворяет третьему уравнению, а l есть некоторое решение нелинейного уравнения

$$\frac{\partial l}{\partial t} - B_1 \frac{\partial (C_1 - \lambda^*)}{\partial x} l^2 + (C_1 - D_1) l + 1 = 0 \quad (l|_{t=0} = 1). \quad (1.8)$$

Тут же отметим, что если C_1 удовлетворяет нелинейному уравнению (1.5), то (1.4), после раскрытия скобок, есть (1.1); и переход из (1.4) к системе (1.6) вполне законно. Если l удовлетворяет уравнению (1.8), то третье равенство всегда выполняется и эквивалентность систем (1.6) и (1.7) очевидно. Так как оба уравнения (1.8) и (1.5) относятся к классу Риккати, то трудности, связанные с решением (1.1) вполне реальные. Решение уравнений, подобных (1.5) и (1.8), исследовано в [5,8]. Поэтому C_1 и l будем считать заданными.

Из первых двух уравнений системы (1.7) для u и v следует:

$$\begin{cases} u(\tau, t) = e^{-\int_0^t [C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x}] dt} \left[u_0(\tau) + \int_0^t \rho e^{\int_0^t [C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x}] dt} dt \right], \\ v(\sigma, t) = e^{-\int_0^t (D_1 - \frac{1}{l}) dt} \left[v_0(\sigma) + \int_0^t \left(f - \frac{\rho}{l} \right) e^{\int_0^t (D_1 - \frac{1}{l}) dt} dt \right], \end{cases} \quad (1.9)$$

где $u_0(\tau)$ и $v_0(\sigma)$ – неизвестные функции,

$$\begin{cases} d\tau = \mu [dx - (A_1 - lB_1(C_1 - \lambda^*)) dt], \\ d\sigma = \tilde{\mu} (dx - B_1 dt), \end{cases} \quad (1.9)_1$$

μ и $\tilde{\mu}$ – интегрирующие множители.

Поскольку l – решение (1.8), то имеет место тождество

$$e^{\int_0^t [C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x}] dx} = \frac{1}{l} e^{\int_0^t (D_1 - \frac{1}{l}) dt}. \quad (1.10)$$

С целью удовлетворения третьего уравнения системы (1.7) примем обозначение

$$\Phi = \int_0^t \rho e^{\int_0^t [C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x}] dt} dt \quad (1.10)_1$$

и с учетом тождества (1.10) формула (1.9) переписывается следующим образом:

$$\begin{cases} u(\tau, t) = e^{-\int_0^t [C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x}] dt} (u_0(\tau) + \Phi), \\ v(\sigma, t) = \frac{1}{l} e^{-\int_0^t [C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x}] dt} \left(v_0(\sigma) - \Phi + \int_0^t f e^{\int_0^t (D_1 - \frac{1}{l}) dt} dt \right). \end{cases} \quad (1.11)$$

Если заметить, что

$$\frac{\partial u}{\partial x} = -\mu \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left[C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] dt \cdot u + \mu e^{-\int_0^t \left[C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] dt} \frac{\partial(u_0(\tau) + \Phi)}{\partial \tau},$$

то, с учетом формул (1.11) третье уравнение системы (1.7) после упрощения перейдет в дифференциальное уравнение относительно Φ ,

$$\frac{\partial \Phi}{\partial \tau} + \mu l B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial \Phi}{\partial \tau} + M \Phi = L_0, \quad (1.12)$$

где

$$M = -\mu l B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left[C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] dt + l B_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} + \frac{1}{l},$$

$$L_0 = \frac{v_0(\sigma)}{l} + \left[\mu l B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt - l B_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] u_0(\tau) -$$

$$- \mu_1 l B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial u_0}{\partial t} + \int_0^t f e^{\int_0^t \left(D_1 - \frac{1}{l} \right) dt} dt. \quad (1.12)_1$$

Из (1.12) для Φ будем иметь:

$$\Phi(\tau_1, t) = e^{-\int_0^t M dt} \left[\Phi_0(\tau_1) + \int_0^t L_0 e^{\int_0^t M dt} dt \right], \quad (1.13)$$

где $\Phi_0(\tau_1)$ – произвольная функция, причем $\Phi_0(\tau_1)|_{t=0} = 0$, а L_0 в себе содержит неизвестную $v_0(\sigma)$.

$$d\tau_1 = (d\tau - lB_1(C_1 - \lambda^*)dt)\mu_1. \quad (1.13)_1$$

Если теперь приравнять правые части (1.10)₁ и (1.13), то для ρ получим:

$$\rho = e^{-\int_0^t \left[C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] dt} \frac{\partial \Phi}{\partial t}, \quad (1.14)$$

причем в правой части под частной производной подразумевается значение $\Phi(\tau_1, t)$ из (1.13). Формулы (1.13) и (1.14) обеспечивают эквивалентность систем (1.6) и (1.7).

2. Начальное и краевое условия.

Вернемся к формулам (1.11). Начальное условие (1.2) всегда выполняется, если

$$u(\tau, 0) = u_0(\tau) = \varphi(x). \quad (2.1)$$

В связи с переходом к условию (1.3) замечаем, что

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial \tau} \mu; \quad \frac{\partial \Phi}{\partial \tau} = \frac{\partial \Phi}{\partial \tau_1} \mu_1,$$

а согласно первой формуле (1.11) и (1.13),

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial \tau} = & -\frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt \cdot u + e^{-\int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt} \left(u_0'(\tau) + \frac{\partial \Phi}{\partial \tau} \right), \\ \frac{\partial \Phi}{\partial \tau_1} = & -\frac{\partial}{\partial \tau_1} \int_0^t M dt \cdot \Phi + e^{-\int_0^t M dt} \cdot \left(\Phi_0'(\tau_1) + \frac{\partial}{\partial \tau_1} \int_0^t L_0 e^{\int_0^t M dt} dt \right). \end{aligned}$$

С учетом этих замечаний, условие (1.3) после группировки перейдет к виду

$$\begin{aligned} \frac{\partial \Phi}{\partial \tau_1} - \left[\mu_1 \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt + \frac{\alpha(t)}{\mu \mu_1 k} \right] \Phi = & \frac{1}{\mu_1} u_0'(\tau) + \\ + \left[\frac{1}{\mu_1} \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt + \frac{\alpha(t)}{\mu \mu_1 k} \right] u_0(\tau) - & \frac{\alpha(t)}{\mu \mu_1 k} \theta e^{-\int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt}, \end{aligned}$$

или

$$\frac{\partial \Phi}{\partial \tau_1} - M_1 \Phi = L_1, \quad (x=0), \quad (2.2)$$

где

$$\begin{aligned} M_1 = & \frac{1}{\mu_1} \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt + \frac{1}{\mu \mu_1} \frac{\alpha(t)}{k}, \\ L_1 = & \frac{1}{\mu_1} u_0'(\tau) + \left[\frac{1}{\mu_1} \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt + \frac{\alpha(t)}{\mu \mu_1 k} \right] u_0(\tau) - \\ & - \frac{\alpha(t)}{\mu \mu_1} \theta e^{-\int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt}. \end{aligned} \quad (2.2)_1$$

Из (2.2) для Φ строим:

$$\Phi(\tau_1, t) = e^{\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1} \int_0^{\tau_1} L_1 e^{-\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1} d\tau_1 \quad (x=0). \quad (2.3)$$

Эта формула и обозначение (1.13) позволяют составить равенство

$$e^{-\int_0^t M dt} \left[\Phi_0(\tau_1) + \int_0^t L_0 e^{\int_0^t M dt} dt \right] = e^{\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1} \int_0^{\tau_1} L_1 e^{-\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1} d\tau_1, \quad (2.3)_1$$

которое делает возможным подобрать функцию $\Phi_0(\tau_1)$ так, чтобы имело место

$$\Phi_0(\tau_1) = e^{\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1 + \int_0^t M dt} \int_0^{\tau_1} \frac{u_0(\tau)}{\mu_1} e^{-\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1} \left(\frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt \right) d\tau_1.$$

Из оставшейся части равенства выразим L_0 ,

$$L_0 = e^{-\int_0^t M dt} \frac{\partial}{\partial t} \left\{ e^{\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1 + \int_0^t M dt} \int_0^{\tau_1} \left[\frac{u_0'(\tau)}{\mu_1} + \frac{u_0(\tau)}{\mu\mu_1 k} - \frac{\alpha(t)}{\mu\mu_1 k} \theta e^{\int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt} \right] d\tau_1 \right\},$$

$$(x=0),$$

содержащую в себе (см. (1.12)₁) неизвестную функцию $v_0(\sigma)$. Следовательно, второе условие (1.3) всегда выполняется, если вышеупомянутую неизвестную функцию $v_0(\sigma)$ определить:

$$\frac{v_0(\sigma)}{l} = K_1 + K_2, \quad (x=0), \quad (2.4)$$

где

$$K_1 = - \left[\mu l B_1 (C_1 - \lambda^*) \frac{\partial}{\partial \tau} \int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right] u_0(\tau) +$$

$$+ \mu l B_1 (C_1 - \lambda^*) u_0'(\tau) - \int_0^t f e^{\int_0^t \left(D_1 - \frac{1}{l} \right) dt} dt, \quad K_2 = - e^{-\int_0^t M dt} \times$$

$$\times \frac{\partial}{\partial t} \left\{ e^{\int_0^{\tau_1} M_1 d\tau_1 + \int_0^t M dt} \int_0^{\tau_1} \left[\frac{u_0'(\tau)}{\mu_1} + \frac{u_0(\tau)}{\mu\mu_1 k} - \frac{\alpha(t)}{\mu\mu_1 k} \theta e^{\int_0^t \left(C_1 - lB_1 \frac{\partial(C_1 - \lambda^*)}{\partial x} \right) dt} \right] e^{-\int_0^t M_1 d\tau} d\tau_1 \right\},$$

причем, для того чтобы правая часть была функцией от σ , следует заметить (см. (1.13)₁, (1.9)₁), что

$$d\tau_1 = - \frac{\mu_1}{\tilde{\mu}} \left(\frac{\mu[A_1 - lB_1(C_1 - \lambda_1^*)]}{B_1} d\sigma \right); d\tau = - \frac{\mu}{\tilde{\mu}} \frac{A_1 - lB_1(C_1 - \lambda_1^*)}{B_1} d\sigma; dt = - \frac{1}{\tilde{\mu}B_1} d\sigma$$

ЛИТЕРАТУРА

1. Боли Б., Уэйнер Дж. Теория температурных напряжений. – М.: Мир, 1964. – 518 с.
2. Карслоу Г., Егер Д. Теплопроводность твердых тел. – М.: Наука, 1964. – 488 с.
3. Коваленко А.Д. Основы термоупругости. – Киев: Наука думка, 1970. – 302 с.
4. Лыков А.В. Теория теплопроводности. – М.: Высшая школа, 1967. – 600 с.

5. Чочиев Т.З. О методах решения дифференциальных уравнений математической физики и их приложения. Ч.П. – Владикавказ: Изд. СОГУ, 2004. – С. 115.
6. Чочиев Т.З. О фундаментальной функции нелинейного температурного поля// Влад. мат. журнал. – Т. 2. – Вып. I, 2000. – С. 30-43.
7. Чочиев Т.З. О построении нелинейного температурного поля, вызванного коэффициентом теплопроводности. Интегральные уравнения и краевые задачи математической физики. Сборник Всесоюзной конференции Дальневосточного отделения АН СССР. – Ч. 2. – Владивосток, 1992. – С. 152-164.
8. Чочиев Т.З. Линейные дифференциальные уравнения в частных производных второго порядка. Исследования по дифференциальным уравнениям и математическому моделированию // Владикавказский научный центр. Южный математический институт, 2009. – С. 144-155.