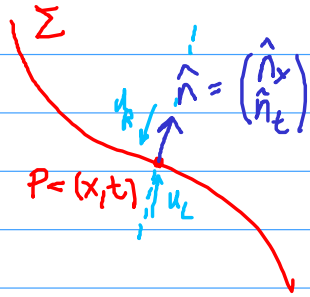


Lección 1.9: Introducción a leyes de conservación, parte III. Condiciones de entropía.

Ley de conservación $u_t + f(u)_x = 0 \quad \dots (1)$

Sol. débil u : condición de RH



$$\left. \begin{aligned} \hat{n}_x \llbracket f(u) \rrbracket + \hat{n}_t \llbracket u \rrbracket &= 0 \\ \text{sobre } \Sigma \end{aligned} \right\} \text{(RH)}$$

$$\llbracket g(u) \rrbracket = g(u_R) - g(u_L)$$

$$u_R = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0^+} u((x,t) + \varepsilon \hat{n})$$

$$u_L = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0^+} u((x,t) - \varepsilon \hat{n})$$

$$\Sigma = \{ \hat{x}(t) = x \} \quad \text{(RH)} \Leftrightarrow -\sigma \llbracket u \rrbracket + \llbracket f(u) \rrbracket < 0$$

$$\sigma := \frac{d\hat{x}}{dt} \quad \text{"velocidad" de } \Sigma.$$

Proposición: sea u de clase C^1 por pedazos. u es solución débil si y sólo si u satisface la condición de salto de RH en cada punto P de cada discontinuidad Σ_j , $j \in \mathbb{N}$, y además u es solución de (1) en las regiones donde $u \in C^1$.

Demostración: ejercicio.

Pérdida de unicidad

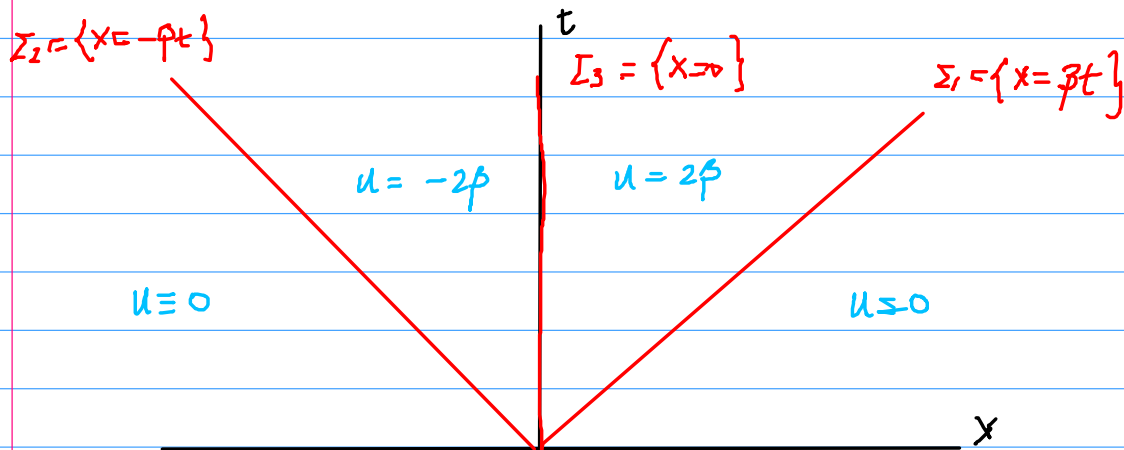
Ejemplos:

$$(i) \quad \left. \begin{aligned} u_t + \left(\frac{1}{2}u^2\right)_x &= 0 \\ u_0(x,0) &= 0 \end{aligned} \right\} \dots (2) \quad \text{ec. de Burgers}$$

Solución débil trivial $u(x,t) \equiv 0$.

\exists infinidad de soluciones. Para cada $\beta > 0$ sea

$$u^\beta(x,t) := \begin{cases} 0, & x < -\beta t \\ -2\beta, & -\beta t < x < 0 \\ 2\beta, & 0 < x < \beta t \\ 0, & x > \beta t \end{cases}$$



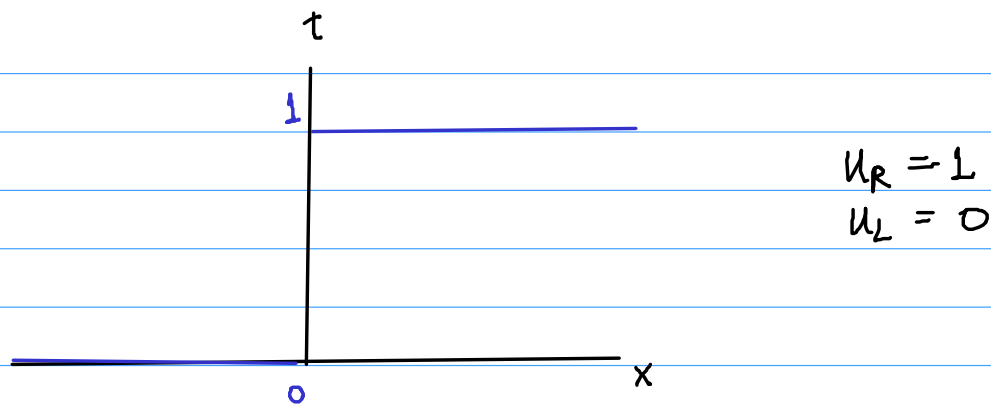
$$\begin{aligned} \Sigma_1: \quad u_R &= 0 & \sigma &= \frac{dx}{dt} = \beta \\ u_L &= 2\beta \\ \llbracket f(u) \rrbracket &= -\frac{1}{2}(2\beta)^2 = -2\beta^2 = \sigma \llbracket u \rrbracket \\ & & &= \beta(-2\beta) \quad \text{RH} \end{aligned}$$

Sobre Σ_3, Σ_2 también se cumple (RH).

\therefore cada u^β es solución débil.

(ii) Burgers con condición inicial discontinua

$$(3) \begin{cases} u_t + \left(\frac{1}{2}u^2\right)_x = 0, & u(x,0) = \begin{cases} 1, & x > 0 \\ 0, & x < 0 \end{cases} \\ \text{"Problema de Riemann"} \end{cases}$$

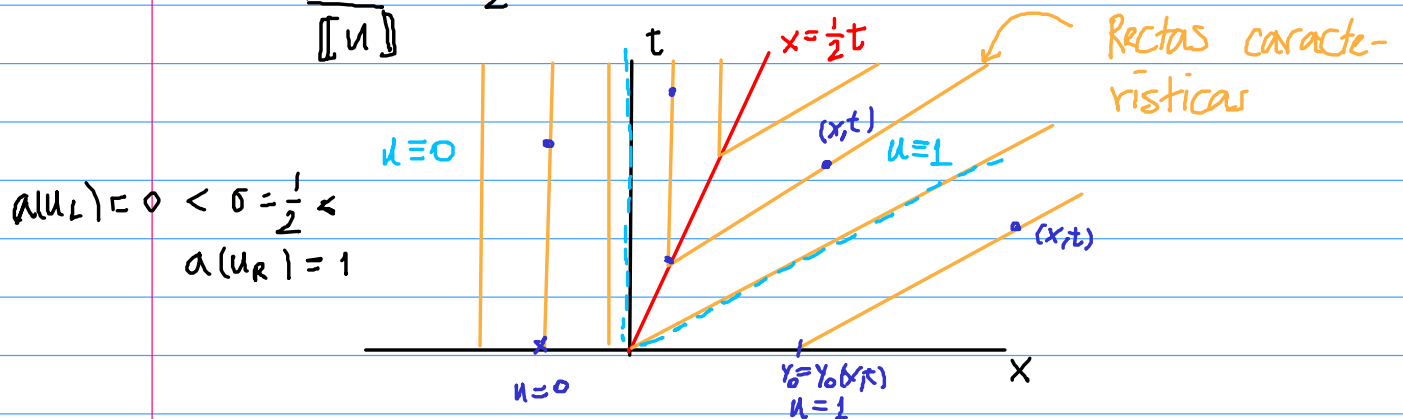


frente plano :

$$u(x,t) = \begin{cases} 1, & x > \sigma t = \frac{1}{2}t \\ 0, & x < \sigma t = \frac{1}{2}t \end{cases}$$

$$f''(u) = 1 > 0$$

$$\sigma = \frac{[f]}{[u]} = \frac{1}{2}$$



Otra solución débil al problema de Riemann (3) :

El frente plano es una solución autosimilar, depende de x/t .

Proponemos $u(x,t) = v(\xi)$, $\xi = \frac{x}{t}$.

Sea $v \in C^1$. $u_t = v'(\frac{x}{t}) \left(-\frac{x}{t^2}\right)$

$$u_x = v'(\frac{x}{t}) \left(\frac{1}{t}\right)$$

$$u \in C^1 \Rightarrow \text{Burgers} \Leftrightarrow u_t + u u_x = 0.$$

Sustituyendo :

$$D = u_t + uu_x = -\frac{x}{t^2} v'\left(\frac{x}{t}\right) + \frac{1}{t} v\left(\frac{x}{t}\right) v'\left(\frac{x}{t}\right)$$

Mult. por $t > 0$:

$$v'\left(\frac{x}{t}\right) \left(v\left(\frac{x}{t}\right) - \frac{x}{t}\right) = 0.$$

Basta con definir $v\left(\frac{x}{t}\right) = \frac{x}{t}$ para tener una solución. En otras palabras, $\frac{x}{t}$ es solución de Burgers (si $t > 0$).

$$\begin{aligned} \text{Condiciones : } v(0) &= u_L = 0 \\ v(1) &= u_R = 1 \end{aligned}$$

$\therefore v\left(\frac{x}{t}\right) = \frac{x}{t}$ es solución.

Propuesta :

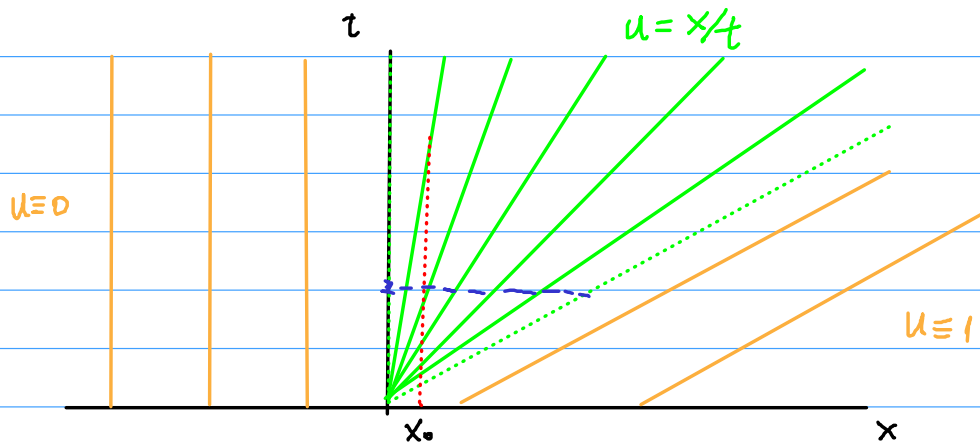
es continua

$$u(x,t) = \begin{cases} 0, & x \leq 0 \\ \frac{x}{t}, & 0 < x < t \\ 1, & x \geq t \end{cases} \quad \dots (4) \quad x \in \mathbb{R}, t > 0$$

La solución (4) se le llama onda de rarefacción.

(4) es solución débil del problema de Riemann (3). No es de clase C^1 , pero sí es continua.

Ejercicio: (4) es solución débil.



$x = x_0$ const. $u = \frac{x_0}{t} \approx \frac{C}{t}$ "se rarifica"
 \downarrow $t \rightarrow \infty$

Hay más soluciones débiles: para cada $\alpha \in [0, 1]$

$$u^\alpha(x, t) = \begin{cases} 0, & x < \frac{\alpha t}{2} \\ \alpha, & \frac{\alpha t}{2} \leq x \leq \alpha t \\ \frac{x}{t}, & \alpha t \leq x < t \\ 1, & t \leq x \end{cases}$$

también es sol. débil de (3).

Si $\alpha = 0 \Rightarrow$ onda de rarefacción

Si $\alpha = 1 \Rightarrow$ frente plano.

Necesitamos un criterio para discernir cuál es la solución "admisibles" desde un punto de vista físico.

Condición de entropía

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

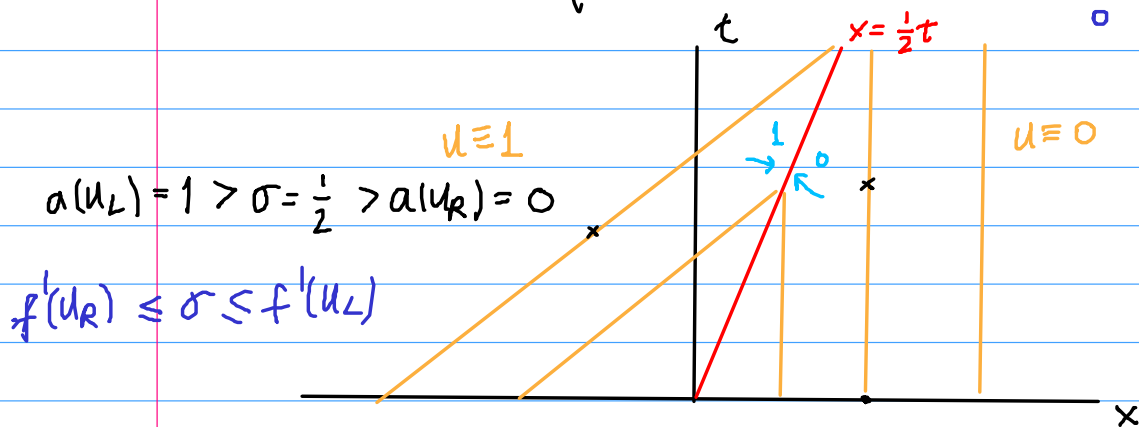
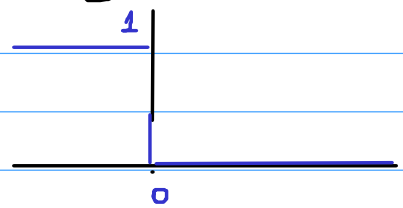
Frente plano

$$(i) \quad u(x,t) = \begin{cases} 1, & x > \frac{1}{2}t \\ 0, & x < \frac{1}{2}t \end{cases}$$

$$(ii) \quad u(x,t) = \begin{cases} 0, & x > \frac{1}{2}t \\ 1, & x < \frac{1}{2}t \end{cases}$$

(ii) es solución débil de Burgers con

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



Las características "aparentan entrar" en la discontinuidad.

Condición de entropía de Lax: Sea u una solución débil de la ley de conservación

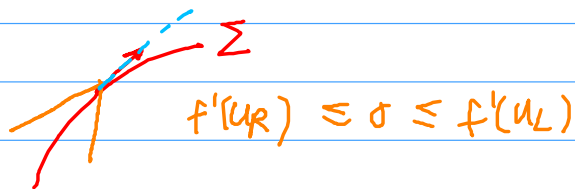
$u_t + f(u)_x = 0$. Sea Σ una discontinuidad

$\Sigma = \{ (x,t) : x = \hat{x}(t) \}$, $\hat{x} \in C^1(\mathbb{R})$.

$\sigma := \hat{x}'(t)$. Se dice que u satisface la condición de entropía de Lax sobre Σ si

(L) ... $f'(u_R) \leq \sigma \leq f'(u_L)$ sobre cada punto de Σ .

(u_L, u_R son los límites a cada lado de Σ sobre cada punto de Σ).



Def. Una solución débil $u \in L^\infty(\mathbb{R} \times (0, \infty))$ de una ley de conservación se denomina entrópica si en cada eventual discontinuidad Σ se cumple la condición de entropía de Lax.

Ejemplo: un frente plano que cumple la condición de entropía de Lax se llama onda de choque.

$$u(x,t) = \begin{cases} 1, & x < \frac{1}{2}t \\ 0, & x > \frac{1}{2}t \end{cases} \quad \text{onda de choque}$$

$$u_L = 1, \quad u_R = 0, \quad f(u) = \frac{1}{2}u^2 \\ f'(u) = a(u) = u$$

$$\sigma = \frac{1}{2} \quad f'(u_R) = 0 < \sigma = \frac{1}{2} < f'(u_L) = 1$$

Def. Un frente discontinuo de la forma

$$u(x,t) = \begin{cases} u_L, & x < \sigma t \\ u_R, & x > \sigma t \end{cases} = \mathcal{F}(x - \sigma t)$$

con $u_L \neq u_R$, constantes, tal que

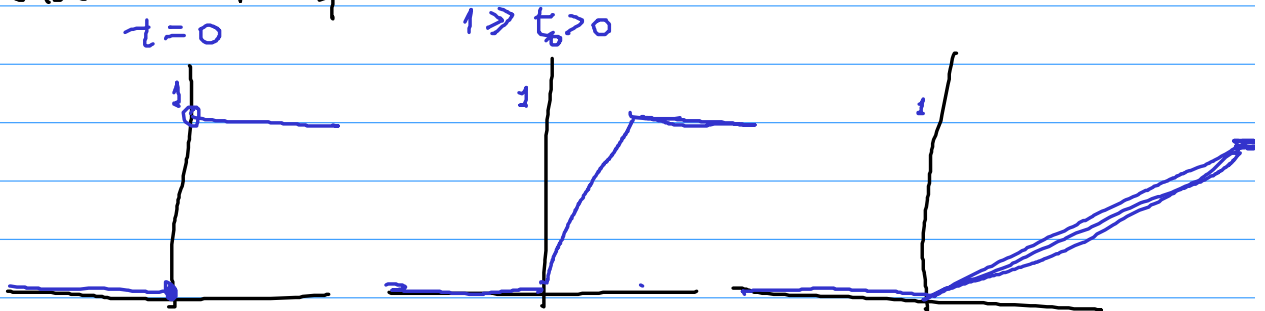
$$(RH): \quad \sigma = \frac{[[f(u)]]}{[[u]]} = \frac{f(u_R) - f(u_L)}{u_R - u_L}$$

que además satisface la condición de entropía de Lax,

$$f'(u_R) \leq \sigma \leq f'(u_L)$$

se denomina onda de choque.

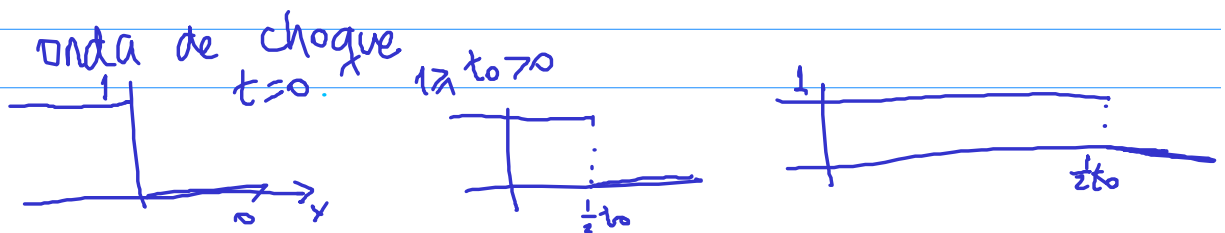
Onda de rarefacción



$$0 < \frac{x}{t_0} \leq 1$$

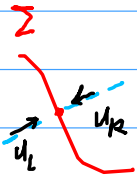
$$0 < x \leq t_0$$

Onda de choque



Observaciones:

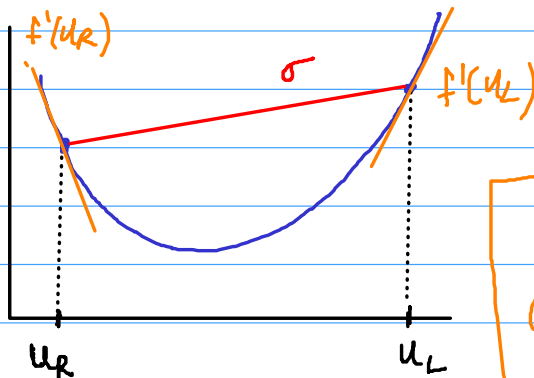
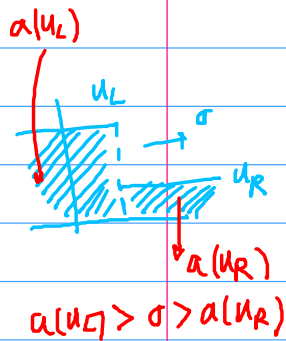
$$(A) \quad I[u_L, u_R] = \begin{cases} [u_L, u_R], & u_R > u_L \\ [u_R, u_L], & u_L > u_R \end{cases}$$



Si $f = f(u)$ no tiene puntos de inflexión en $I[u_L, u_R]$ entonces la desigualdad es necesariamente estricta:

$$f'(u_R) < \sigma < f'(u_L)$$

$f''(u) \geq \delta_0 > 0 \quad \forall u$ estrictamente convexa



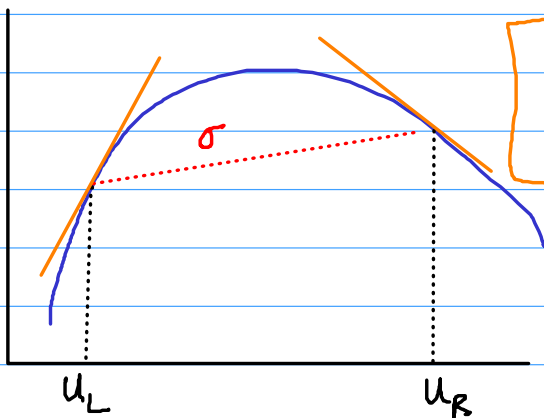
$$\sigma = \frac{[f]}{[u]}$$

$$\begin{aligned} f'(u_R) &< \sigma < f'(u_L) \\ (\Rightarrow) \quad u_R &< u_L \end{aligned}$$

masa

f estrictamente cóncava

$$f''(u) \leq -\delta_0 < 0 \quad \forall u$$



$$\begin{aligned} f'(u_R) &< \sigma < f'(u_L) \\ (\Rightarrow) \quad u_L &< u_R \end{aligned}$$

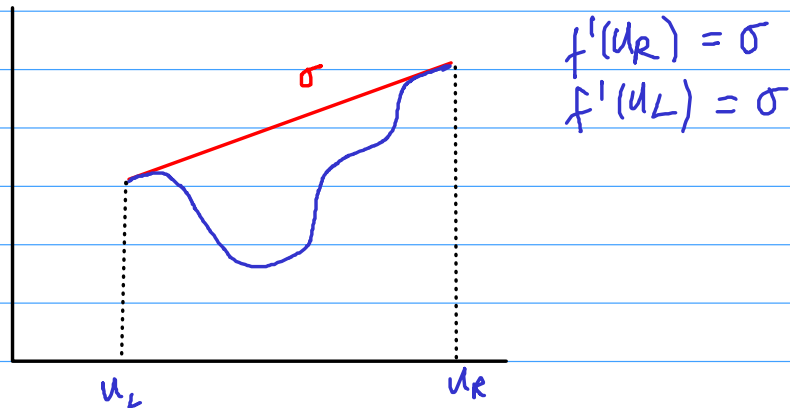
f convexa (estrictamente) :

$$\text{Lax } (\Rightarrow) \quad u_R < u_L$$

f cóncava (estrictamente) :

$$\text{Lax } (\Rightarrow) \quad u_R > u_L$$

(B) El caso $\sigma = f'(u_R)$ ó $f'(u_L)$ puede ocurrir sólo si $f'' = 0$ en algún punto del intervalo $I[u_L, u_R]$.



Si $\sigma = f'(u_L)$ ó $f'(u_R)$ la onda se llama "sónica". Onda de choque degenerada o no clásica.

"Modo convexo" :
• $f'' \geq \delta_0 > 0 \quad \forall u$
ó • $f'' \leq -\delta_0 < 0 \quad \forall u$

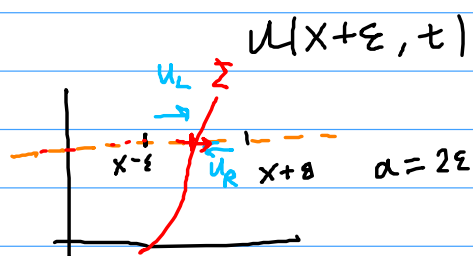
Condición de entropía de Oleinik :

Sea $f \in C^2$, $f'' \geq \delta_0 > 0 \quad \forall u$. Se dice que u solución débil de $u_t + f(u)_x = 0$ satisface la condición de entropía de Oleinik si $\exists C > 0$ uniforme tal que $\forall a > 0, \forall (x,t) \in \mathbb{R} \times (0, \infty)$ se cumple

$$u(x+a, t) - u(x, t) \leq \frac{Ca}{t} \quad \dots (0)$$

Lema Si $f'' \geq \delta_0 > 0$ entonces la condición de Oleinik implica la condición de Lax.

Demostración Sea $(x,t) \in \mathbb{R} \times (0, \infty)$ un punto de discontinuidad de u . Por Oleinik (0): $\forall \varepsilon > 0$



$$u(x+\varepsilon, t) - u(x-\varepsilon, t) \leq \frac{2C\varepsilon}{t}$$

Tomando $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0^+}$

$$u_R - u_L \leq 0$$

(\Rightarrow) condición de Lax

f convexa

□

Próxima lección: contracción L^1 unicidad.