

## 1 Введение

## 2 Интегральная формулировка эллиптической краевой задачи второго порядка

## 3 Пространства Соболева

### 3.1 Пространство Лебега

Полагаем, что все рассматриваемые функции и векторные пространства определены над полем вещественных чисел. Пусть  $\Omega$  ограниченная область в  $\mathbb{R}^n$  с кусочно-гладкой границей  $\partial\Omega$ . **Пространство Лебега**  $L_2(\Omega)$  — это пространство классов эквивалентности измеримых функций  $u(\mathbf{x}) : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , квадратично суммируемых на  $\Omega$  по Лебегу

$$L_2(\Omega) = \{u : \int_{\Omega} u^2 d\mathbf{x} < \infty\}.$$

Приведем некоторые свойства функций из пространства  $L_2(\Omega)$ .

**Свойство 1 (скалярное произведение в  $L_2(\Omega)$ ).** *Можно задать функцию скалярного произведения, определенную на  $L_2(\Omega) \times L_2(\Omega)$*

$$(u, v)_0 := (u, v)_{L_2(\Omega)} = \int_{\Omega} uv d\mathbf{x}. \quad (1)$$

Величина

$$\|u\|_0 := \sqrt{(u, u)_0} = \left( \int_{\Omega} u^2 d\mathbf{x} \right)^{1/2} \quad (2)$$

называется нормой для  $u \in L_2(\Omega)$ .

Индекс нуль указывает на то, что в определении нормы не используются производные от функции.  $L_2(\Omega)$  — это гильбертово пространство: бесконечномерное векторное пространство, в котором определено скалярное произведение и выполнена аксиома полноты.

**Свойство 2 (неравенство Буняковского в  $L_2(\Omega)$ ).** *В  $L_2(\Omega)$  выполняется неравенство Буняковского (неравенство Коши-Шварца)*

$$|(u, v)_0| \leq \|u\|_0 \|v\|_0.$$

Неравенство Буняковского является частным случаем неравенства Гельдера для интегралов

$$|(u, v)_0| \leq \|u\|_{L_p} \|v\|_{L_q}$$

для  $u \in L_p(\Omega), v \in L_q(\Omega)$ , где  $1 \leq p, q < \infty$ ,  $1/p + 1/q = 1$ . Аналог неравенства Буняковского для конечных сумм называется неравенством Коши.

**Свойство 3 (неравенство Минковского).** *В  $L_2(\Omega)$  выполняется неравенство Минковского*

$$\|u + v\|_0 \leq \|u\|_0 + \|v\|_0.$$

Неравенство Минковского в общем случае

$$\|u + v\|_{L_p} \leq \|u\|_{L_p} + \|v\|_{L_p}$$

для  $u, v \in L_p(\Omega)$ ,  $1 \leq p < \infty$ .

**Свойство 4 (обобщенная производная в  $L_2(\Omega)$ ).** Функция  $u \in L_2(\Omega)$  имеет обобщенную (слабую) производную  $\partial^\alpha u$  порядка  $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$  в  $\Omega$ , если  $\partial^\alpha u \in L_2(\Omega)$  и выполняется равенство

$$(\partial^\alpha u, \phi)_0 = (-1)^{|\alpha|} (u, \partial^\alpha \phi)_0 \quad \forall \phi \in C_0^\infty(\Omega). \quad (3)$$

Переменная  $\alpha = (\alpha_1, \dots, \alpha_n)$  обозначает мультииндекс, где  $\alpha_i$  неотрицательные целые числа. Порядок индекса  $|\alpha| = \sum \alpha_i$ , оператор дифференцирования  $\partial^\alpha = \partial_1^{\alpha_1} \dots \partial_n^{\alpha_n} = \frac{\partial^{|\alpha|}}{\partial x_1^{\alpha_1} \dots \partial x_n^{\alpha_n}}$ .  $C^\infty(\Omega)$  – пространство непрерывных бесконечно-дифференцируемых функций в области  $\Omega$ . Пространство  $C_0^\infty(\Omega)$  является подпространством  $C^\infty(\Omega)$ , функции которого принимают значения, отличные от нуля, только на компактной подобласти  $\Omega$  (финитные функции).

Обобщенная производная является распространением понятия производной на некоторые классы недифференцируемых функций. Если функция дифференцируема в классическом смысле, тогда существует ее обобщенная производная и обе производные совпадают.

Определение производной в  $L_2(\Omega)$  переносится и на дифференциальные операторы. Например, для функции  $u \in L_2(\Omega)^n$  существует оператор дивергенции  $\nabla \cdot u$ , если  $\nabla \cdot u \in L_2(\Omega)$  и справедливо

$$(\nabla \cdot u, \phi)_0 = - (u, \nabla \cdot \phi)_0 \quad \forall \phi \in C_0^\infty(\Omega).$$

**Пример 3.1.** Покажем, что функция  $u(x) \in L_2(0, 1)$

$$u(x) = \begin{cases} 2x, & x \in (0, 0.5] \\ 2 - 2x, & x \in (0.5, 1) \end{cases}$$

дифференцируема в обобщенном смысле и построим ее обобщенную производную. Для этого необходимо показать выполнение равенства (3) при  $\alpha = (1)$ . Возьмем произвольную функцию  $\phi \in C_0^\infty(0, 1)$ . С помощью формулы интегрирования по частям можно показать, что

$$\begin{aligned} (-1)^1(u, \partial^1 \phi)_0 &= - \left( \int_0^{0.5} 2x \phi'(x) dx + \int_{0.5}^1 (2 - 2x) \phi'(x) dx \right) \\ &= - \left( - \int_0^{0.5} 2\phi(x) dx + u(0.5)\phi(0.5) - \int_{0.5}^1 -2\phi(x) dx - u(0.5)\phi(0.5) \right) \\ &= \int_0^{0.5} 2\phi(x) dx + \int_{0.5}^1 -2\phi(x) dx. \end{aligned}$$

Имеем, что равенство (3) выполняется для любой  $\phi \in C_0^\infty(0, 1)$  и обобщенная производная равна

$$\partial^1 u(x) = \begin{cases} 2, & x \in (0, 0.5] \\ -2, & x \in (0.5, 1). \end{cases}$$

Отметим, что в точке  $x = 0.5$  обобщенная производная может быть определена произвольно.

**Пример 3.2.** Покажем, что функция  $u(x) \in L_2(0, 1)$

$$u(x) = \begin{cases} 0, & x \in (0, 0.5] \\ 1, & x \in (0.5, 1). \end{cases}$$

не дифференцируема в обобщенном смысле. Проверим выполнение равенства (3) при  $\alpha = (1)$ . Возьмем произвольную функцию  $\phi \in C_0^\infty(0, 1)$ . С помощью формулы интегрирования по частям имеем, что

$$\begin{aligned} (-1)^1(u, \partial^1 \phi)_0 &= - \left( \int_0^{0.5} 0\phi'(x) dx + \int_{0.5}^1 1\phi'(x) dx \right) \\ &= -(0 + \phi(1) - \phi(0.5)) = \phi(0.5) = \int_0^1 \delta(x - 0.5)\phi(x) dx. \end{aligned}$$

$\delta$ -функция  $\notin L_2(\Omega)$ , следовательно заданная функция  $u(x)$  не имеет обобщенной производной. Таким образом получаем, что в рамках дифференцирования в обобщенном смысле, кусочно-дифференцируемую функцию не всегда можно кусочно-дифференцировать.

### 3.2 Пространство Соболева

**Определение 3.1.** Пространство Соболева  $H^m(\Omega)$  для  $m \in \mathbb{Z}_+$  — это множество функций  $u \in L_2(\Omega)$ , для которых существуют обобщенные производные  $\partial^\alpha u$  при  $|\alpha| \leq m$ ,

$$H^m(\Omega) = \{u \in L_2(\Omega) : \partial^\alpha u \in L_2(\Omega), |\alpha| \leq m\}, \quad m \in \mathbb{Z}_+.$$

Отметим, что при  $m = 0$   $H^0(\Omega) = L_2(\Omega)$ . Пространства Соболева являются вложенными друг в друга  $L_2(\Omega) = H^0(\Omega) \supset H^1(\Omega) \supset H^2(\Omega) \supset \dots$ .

Пространство Соболева определено и впервые применено в теории краевых задач математической физики. Отметим некоторые свойства пространств Соболева.

**Свойство 5 (скалярное произведение в  $H^m(\Omega)$ ).** Можно задать функцию скалярного произведения, определенную на  $H^m(\Omega) \times H^m(\Omega)$ ,

$$(u, v)_m := \sum_{|\alpha| \leq m} (\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0,$$

определить соответствующую норму

$$\|u\|_m := \sqrt{(u, u)_m} = \sqrt{\sum_{|\alpha| \leq m} \|\partial^\alpha u\|_0^2}$$

и полуночную

$$|u|_m := \sqrt{\sum_{|\alpha|=m} \|\partial^\alpha u\|_0^2}.$$

Пространство  $H^m(\Omega)$  является гильбертовым пространством: полное векторное пространство со скалярным произведением.

В теории краевых задач особый интерес представляют пространства  $H^1(\Omega)$  и  $H^2(\Omega)$ . Для этих пространств имеем

$$\begin{aligned} (u, v)_1 &= \sum_{|\alpha| \leq 1} (\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0 = (u, v)_0 + \sum_{|\alpha|=1} (\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0 = \int_\Omega uv d\mathbf{x} + \int_\Omega \nabla u \cdot \nabla v d\mathbf{x}. \\ (u, v)_2 &= \sum_{|\alpha| \leq 2} (\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0 = (u, v)_1 + \sum_{|\alpha|=2} (\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0. \end{aligned}$$

**Пример 3.3.** Вычислить норму для функции  $u(x) = \sin x$  в пространствах  $H^m(0, 2\pi)$ ,  $m \in \mathbb{Z}_+$ .

$$\begin{aligned} \|u\|_0 &= \sqrt{\int_0^{2\pi} \sin^2(x) dx} = \sqrt{\int_0^{2\pi} \frac{1}{2} (1 - \cos(2x)) dx} = \sqrt{\pi}. \\ \|u\|_1 &= \sqrt{\int_0^{2\pi} \sin^2(x) + \cos^2(x) dx} = \sqrt{2\pi}. \\ \|u\|_m &= \sqrt{(m+1)\pi}. \end{aligned}$$

Последнее равенство получено методом индукции.

**Свойство 6 (альтернативное определение пространства Соболева).**  $H^m(\Omega)$  определено как замыкание  $C^\infty(\Omega)$  по норме  $\|\cdot\|_m$ .  $H_0^m(\Omega)$  — это замыкание  $C_0^\infty(\Omega)$  по норме  $\|\cdot\|_m$ .

В частности, пространство  $H_0^m(\Omega)$  состоит из функций  $H^m(\Omega)$ , чьи производные до порядка  $|\alpha| \leq m - 1$  равны нулю на границе области. Пространство  $H_0^m(\Omega)$  играет важную роль при решении краевых задач для эллиптических дифференциальных уравнений второго порядка с условиями Дирихле на границе области.

**Свойство 7 (эквивалентность нормы и полунонормы в  $H_0^m(\Omega)$ ).** Норма  $\|\cdot\|_m$  и полунонорма  $|\cdot|_m$  эквивалентны в  $H_0^m(\Omega)$ , то есть выражаются одна через другую с точностью до умножения на константу.

Этот результат формулируется в виде теоремы

**Теорема 3.1.**  $\forall v \in H_0^m(\Omega)$  справедливо, что

$$|v|_m \leq \|v\|_m \leq (1 + s)^m |v|_m,$$

где  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  ограниченная область, которая содержитя в  $n$ -мерном кубе с длиной ребра  $s$ .

Теорема представляет собой результат обобщения неравенства **Фридрихса** (неравенство Пуанкаре-Фридрихса) для ограниченной области  $\Omega$

$$\forall v \in H_0^1(\Omega) \quad \|v\|_0 \leq c(\Omega) |v|_1.$$

**Свойство 8 (неравенство Буняковского в  $H^m(\Omega)$ ).** Неравенство Буняковского (неравенство Коши-Шварца) справедливо также для скалярного произведения в пространстве  $H^m(\Omega)$ . Действительно,

$$\begin{aligned} |(u, v)_m| &= \left| \sum_{|\alpha| \leq m} (\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0 \right| \leq \sum_{|\alpha| \leq m} |(\partial^\alpha u, \partial^\alpha v)_0| \stackrel{\text{н-во Буняковского}}{\leq} \\ &\leq \sum_{|\alpha| \leq m} \|\partial^\alpha u\|_0 \|\partial^\alpha v\|_0 \stackrel{\text{Коши}}{\leq} \sqrt{\sum_{|\alpha| \leq m} \|\partial^\alpha u\|_0^2} \sqrt{\sum_{|\alpha| \leq m} \|\partial^\alpha v\|_0^2} = \|u\|_m \|v\|_m. \end{aligned}$$

**Свойство 9 (примеры неограниченных функций в  $H^1(\Omega)$ ).** • В одномерном случае имеем, что  $H^1(\Omega) \subset C(\Omega)$ , следовательно неограниченных функций в  $H^1(\Omega)$  не существует.

- В двумерном случае функция  $u(r) = \ln \ln \frac{2}{r}$ , где  $r = \sqrt{x^2 + y^2}$ , принадлежит  $H^1(\Omega)$  и является неограниченной функцией.
- В случае  $n \geq 3$  функция  $u(r) = r^{-\alpha}$  при  $\alpha \leq (n-2)/2$  принадлежит  $H^1(\Omega)$  и является неограниченной функцией. Отметим, что с увеличением размерности пространства сингулярность функций, попадающих в пространство  $H^1(\Omega)$ , усиливается.

## Задания

**Задание 3.1** (теория). Показать, что функция  $u(x)$  дифференцируема в обобщенном смысле и построить ее обобщенную производную.

Варианты:

1.  $u(x) = |x|$ ,  $x \in (-1, 1)$ ;
2.  $u(x) = |x| \exp(ax)$ ,  $x \in (-1, 1)$ ;

3.  $u(x) = x|\arctan x - 1|$ ,  $x \in (-1, 1)$ ;

4.  $u(x) = \sin(|x|)$ ,  $x \in (-1, 1)$ ;

5.  $u(x) = \sin(x)/|x|$ ,  $x \in (-1, 1)$ ;

6.  $u(x) = |x + 2|$ ,  $x \in (-3, 1)$ ;

7.

$$u(x) = \begin{cases} 2x^2, & x \in (0, 1] \\ 3x^2 - 2x + 1, & x \in (1, 3) \end{cases}$$

8.

$$u(x) = \begin{cases} 2x/\pi, & x \in (0, \pi/2] \\ \sin x, & x \in (\pi/2, \pi) \end{cases}$$

9.

$$u(x) = \begin{cases} \sin x, & x \leq 0 \\ \exp(3x) - 1, & x > 0 \end{cases}$$

**Задание 3.2** (теория). Вычислите следующие нормы  $\|\partial^2 u\|_0$ ,  $\|\partial^1 u\|_1$ ,  $\|u\|_2$  для функции из Задания 3.1. Для Вариантов 1 и 6 необходимо показать, что вторая производная не существует в обобщенном смысле.

**Задание 3.3** (теория). Показать, что функция  $u(\mathbf{x}) = 1 \notin H_0^1(\Omega)$ , где  $\Omega$  ограниченное множество. Воспользуйтесь неравенством Пуанкаре-Фридрихса.

**Задание 3.4** (практика). **Задача о рассеянии волны в канале**

**Постановка задачи.** В канал входит плоская волна с длиной волны  $\lambda = 0.2$  и в силу отражения от стенок рассеивается. Геометрия канала представлена на Рис. 1. Вход канала расположен слева, выход — сверху. Необходимо построить распределение волны на выходе из канала для различных геометрий стенок канала, см. Рис. 2–4, и оценить влияние геометрии канала на решение.

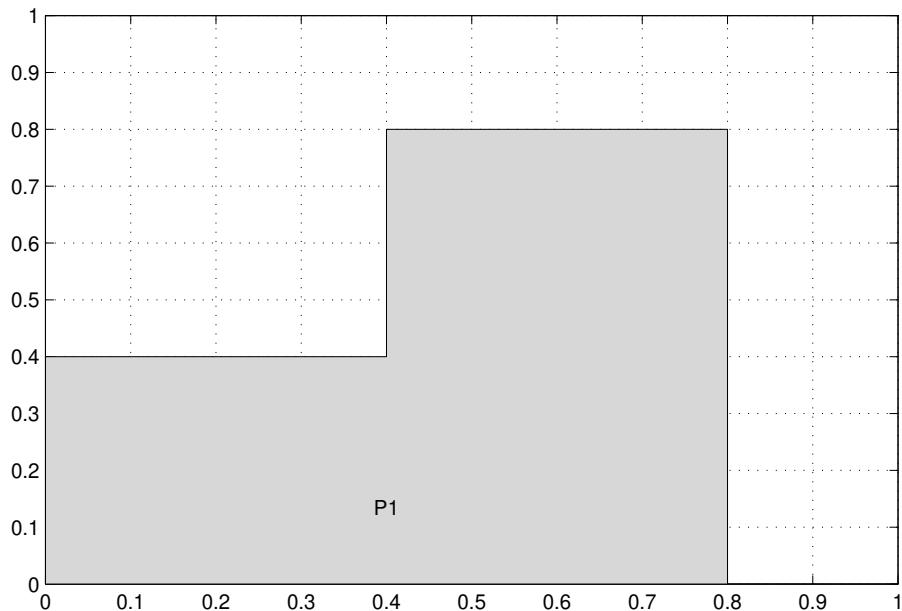


Рис. 1: Геометрия канала.

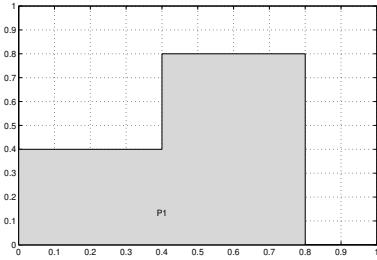


Рис. 2: Канал 1.

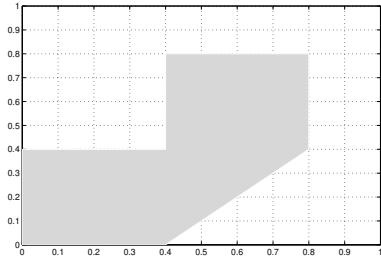


Рис. 3: Канал 2.

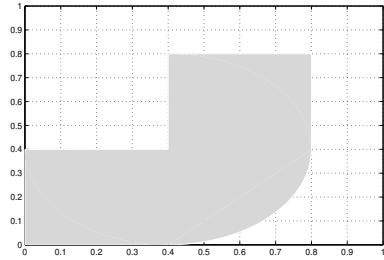


Рис. 4: Канал 3.

**Математическая модель.** Распространение волны в однородной среде описывается волновым уравнением

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} - c^2 \Delta u = 0,$$

где  $c$  — скорость распространения волны. Полагаем, что волна является гармонической, то есть функция  $u(x, y, t)$  допускает разделение переменных

$$u(x, y, t) = e^{2\pi i f t} U(x, y),$$

где  $f$  — частота волны. В этом случае волновое уравнение сводится к уравнению Гельмгольца

$$-k^2 U - \Delta U = 0,$$

где  $k = \frac{2\pi f}{c} = \frac{2\pi}{\lambda}$  — волновое число,  $\lambda$  — длина волны. На входе и выходе из канала формулируется условие излучения Зоммерфельда — вся излучаемая энергия должна уходить без потерь. Для монохроматической волны имеем условие на выходе

$$kiU + \frac{\partial U}{\partial n} = 0$$

и условие на входе

$$ki(e^{-ikx} + U) + \frac{\partial(e^{-ikx} + U)}{\partial n} = 0.$$

Последнее условие для рассматриваемой геометрии канала преобразуется к виду

$$ki(2 + U) + \frac{\partial U}{\partial n} = 0.$$

На стенках канала волна не перемещается, то есть  $U(x, y) = 0$ .

**Реализация.** Реализацию задачи можно осуществить

- средствами PDE Toolbox в MATLAB на основе комбинирования возможностей GUI и скриптовой реализации;
- с использованием пакета FEniCS в Питоне;
- в Mathematica с подключением пакета конечных-элементов `Needs["NDSolve`FEM`"]`.

Комментарии по реализации в MATLAB:

1. С помощью GUI PDEToolbox опишите область решения задачи и граничные условия на входе и выходе канала, а также на боковых стенах канала. Экспортируйте в Workspace MATLAB матрицы  $g$  и  $b$ , описывающие область задачи и граничные условия (меню *Boundary*). Дальнейшая реализация будет осуществляться в скриптовом файле.

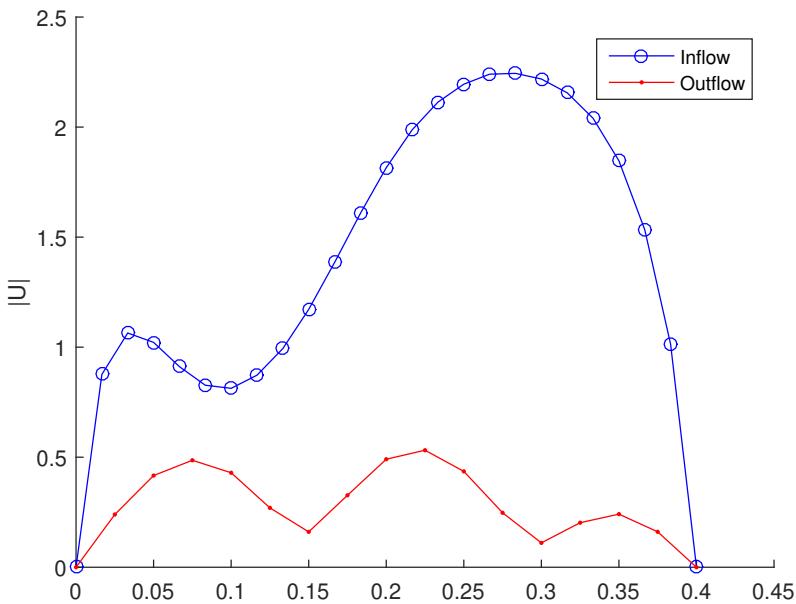


Рис. 5: Распределение волны на входе и выходе канала для геометрии, представленной на Рис. 2.

2. Постройте сетку в расчетной области таким образом, чтобы на длину волны приходилось 8–10 узлов сетки. Постройте численное решение и изобразите  $|U(x, y)|$ , так как решение задачи является комплекснозначной функцией. Подробности реализации можно посмотреть в примере справочной системы  
<https://www.mathworks.com/help/pde/ug/helmholtzs-equation-on-a-unit-disk-with-a-square-hole.html>
3. Постройте график распределения волны на входе канала, что соответствует  $x = 0$  (в MATLAB  $p(1, :) == 0$ ), и на выходе канала  $y = 0.8$  (в MATLAB  $p(2, :) == 0.8$ ), см. Рис. 5.
4. Рассмотрите три вида геометрии канала, см. Рис. 2–4, и сравните графически распределение волны на выходе, см. Рис. 6. Оцените по построенным графикам влияние геометрии канала на выходящую волну.
5. Постройте анимацию распространения волны  $u(x, y, t) = e^{2\pi ift}U(x, y)$  для одной из форм канала. Для реализации воспользуйтесь примером из справочной системы  
<https://www.mathworks.com/help/pde/ug/helmholtzs-equation-on-a-unit-disk-with-a-square-hole.html>.

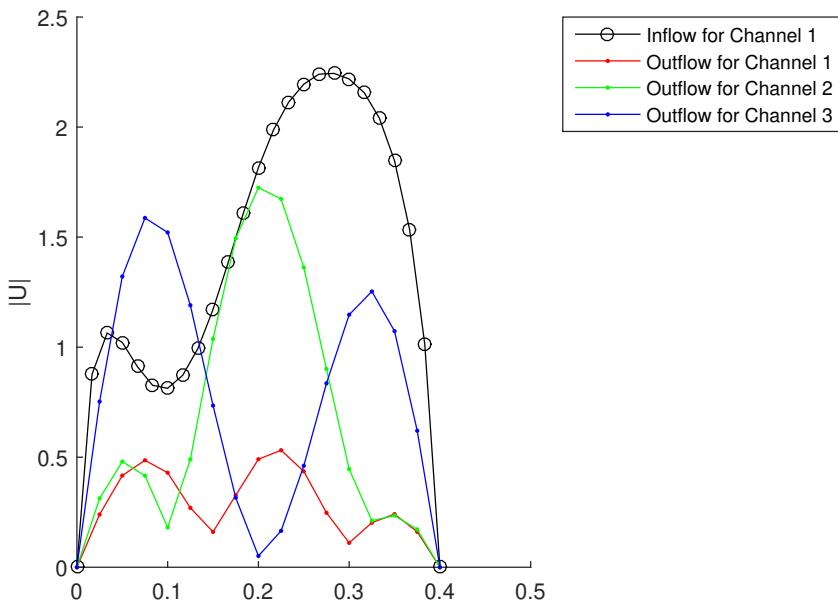


Рис. 6: Распределение волны на выходе для трех каналов.

## Список литературы

- [1] Владимиров, В.С. (1981): Уравнения математической физики. М.: Наука.
- [2] Оганесян, Л.А., Руховец Л.А. (1979): Вариационно-разностные методы решения эллиптических уравнений. Ереван: Изд-во АН АрмССР.
- [3] Тихонов, А.Н., Самарский А.А. (1977): Уравнения математической физики. М.: Наука.
- [4] Шайдуров, В.В. (1989): Многосеточные методы конечных элементов. М.: Наука.
- [5] Braess, D. (2003): Finite Elemente - Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. 3. Auflage. Berlin, Springer.
- [6] Brenner, S.C. and Scott, L.R. (1994,2008): The Mathematical Theory of Finite Element Methods. Berlin, Springer.
- [7] Ciarlet, P.G. (1978): The finite element method for elliptic problems. North Holland.
- [8] Gekeler, E.W. (2006): Mathematische Methoden zur Mechanik. Ein Handbuch mit MATLAB-Experimenten. Berlin, Springer.
- [9] Göring, H., Roos, H.-C. and Tobiska, L. (2010): Finite-Elemente-Methode für Anfänger. 4. Auflage. Berlin, Wiley-VCH.
- [10] Logg, A., Mardal K.-A. and Wells, G. N. (2012): Automated solution of partial differential equations by the finite element method. Berlin, Springer.
- [11] Langtangen, H.P., Logg, A. (2016): Solving PDEs in Python — The FEniCS Tutorial Volume I. Berlin, Springer.

- [12] Verfürth, V. (1996): A review of a posteriori error estimation and adaptive mesh-refinement techniques. Stuttgart, Wiley-Teubner.