

Lemma (Endentartigkeit): Eine schw. log. von (A) ist endentig.

Bew: Seien u_1, u_2 logen, dann erfüllt $u = u_1 - u_2$

$$\langle u', v \rangle + B_t[u, v] = 0 \quad \forall v \in H_0^1(\Omega) \text{ und f.a. } t \in [0, T]$$

$$u(0) = 0$$

Für $v = u$ ergibt sich

$$0 = \frac{d}{dt} \left(\frac{\|u\|_{L^2(\Omega)}^2}{2} \right) + \underbrace{B_t[u, u]}_{\geq \beta \|u\|_{H_0^1(\Omega)}^2 - \gamma \|u\|_{L^2(\Omega)}^2}$$

$$\Rightarrow \text{Grenzwert } \|u\|_{L^2}^2 \leq e^{2\gamma t} \|u(0)\|_{L^2}^2 = 0. \quad \square$$

Hyperbolische PDEn 2. Ordn.: Wellengleichung

$$u_{tt} - \Delta u = 0$$

$t=0$

$t>0$

phys. Interpretation: elastische Schwingung eines Materialstückes Ω

- Verzerrungstensor u

- Dichte ρ

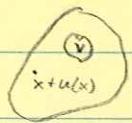
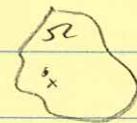
- Beschleunigung von $V \subset \Omega$: $\frac{d^2}{dt^2} \int_V u dx = \int_{\partial V} u_{tt} dx$

- auf V wirkende elastische Kraft: $-\int_V F \cdot \varphi dx = -\int_{\partial V} \text{div} F dx$

- Spannungstensor $F \approx \alpha \Delta u$

- Newton's Gesetz der Bewegung: $\rho \frac{d^2}{dt^2} \int_V u dx = -\int_{\partial V} F \cdot \varphi dx$

$$\Rightarrow \rho u_{tt} = \alpha \Delta u$$



Randbedingungen: physikalisch (und somit hoffentlich mathematisch) sinnvoll:

$$\begin{cases} u_{tt} - \Delta u = 0 & \text{auf } (0, T) \times \Omega \\ u = g & \text{auf } \partial \Omega \times \Omega \\ u_t = h & \text{auf } \partial \Omega \times \Omega \\ u = f & \text{auf } \partial \Omega \end{cases}$$

Explizite Log. 1D

$$\Omega = \mathbb{R}$$

$$0 = u_{tt} - \Delta u = u_{tt} - u_{xx} = (\partial_t + \partial_x) (\partial_t - \partial_x) u$$

$$=: v$$

$$\Rightarrow v_t + v_x = 0 \Rightarrow v(t, x) = a(x-t)$$

$$\Rightarrow u_t - u_x = a(x-t) \Rightarrow u(t, x) = \int_0^t a(x+(t-s)-s) ds + b(x+t) = \frac{a}{2} \int_{x-t}^{x+t} a(y) dy + b(x+t)$$

$$u|_{t=0} = g = b$$

$$u_t|_{t=0} = a(x) + a'(x) = h \Rightarrow a = h - g'$$

$$\Rightarrow u(t, x) = \frac{a}{2} \int_{x-t}^{x+t} h(y) - g'(y) dy + g(x+t) = \frac{g(x+t) + g(x-t)}{2} + \frac{a}{2} \int_{x-t}^{x+t} h(y) dy$$

Bem: $u(t, x) = F(x+t) + G(x-t)$ für best. F, G .

Jede Flt. dieser Form lässt $u_{tt} - u_{xx} = 0$.

Für $g \in C^2(\mathbb{R})$, $h \in C^2(\mathbb{R})$ ist $u \in C^2$, also tatsächlich eine klassische Lsg.

Interpretation: $g(x+t)$: Welle, die nach links läuft; $g(x-t)$: Welle nach rechts

Auf der Halbachse

$$\begin{cases} u_{tt} - \Delta u = 0 & \text{auf } (0, T) \times (0, \infty) \\ u = g & \text{auf } \{0\} \times (0, \infty) \\ u_t = h & \text{auf } \{0\} \times (0, \infty) \\ u = 0 & \text{auf } \{0\} \times \{0\} \end{cases}$$

$$\text{Reflektionsmethode: Definieren } \tilde{u}(t, x) = \begin{cases} u(t, x) & x \geq 0 \\ -u(t, -x) & x < 0 \end{cases}$$

Analog für g, h

$$\Rightarrow \begin{cases} \tilde{u}_{tt} + \Delta \tilde{u} = 0 & \text{auf } (0, \infty) \times \mathbb{R} \\ \tilde{u} = g & \text{auf } \{0\} \times \mathbb{R} \\ \tilde{u}_t = h & \text{auf } \{0\} \times \mathbb{R} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \tilde{u}(t, x) = \frac{1}{2} [\tilde{g}(x+t) + \tilde{g}(x-t)] + \frac{1}{2} \int_{x-t}^{x+t} h(y) dy$$

Interpretation: Wellen nach links werden bei 0 reflektiert

$$0 = \text{Spiegelung an der Wand}$$

$$G(x) = \dots$$

Wand (Anwendung der sogenannten "Wandfunktion") - Anwendung: - Anwendung:

$$\begin{matrix} G(x) & \text{für } x > 0 \\ G(x) & \text{für } x < 0 \\ G(x) & \text{für } x = 0 \end{matrix}$$

$$G(x) = \dots$$

$$G = \dots$$

$$G(x) = \dots$$

$$(x-a) = (x-a) \vee \Leftrightarrow 0 = a - a \Leftrightarrow$$

$$a = b = \dots$$

$$(a-b) = a \Leftrightarrow b(a-b) = a^2 - ab = 0$$

$$G(x) = \dots$$

$$G(x) = \dots$$