

## Soluciones viscosas para un sistema de leyes de conservación

Miller Cerón<sup>1</sup>

*Departamento de Matemáticas y Estadística  
Facultad de Ciencias Exactas, Universidad de Nariño*

En este artículo se prueba la existencia y unicidad local para un sistema de ecuaciones diferenciales parciales parabólicas cuasilineales comúnmente llamadas leyes de conservación usando el teorema del punto fijo, por último se aplica este resultado a los sistemas relacionados con: el sistema de flujo cuadrático y el sistema de Le Roux, para los cuales encontramos la existencia global por aplicación del principio del máximo.

Palabras Claves: leyes de conservación, núcleo del calor, soluciones viscosas, principio del máximo.

In this article is proved the local existence and uniqueness for a system of quasilinear parabolic partial differential equations using the fixed point theorem, finally is applied this result to systems related to: Quadratic Flux and Le Roux to get the global solution by application of maximum principle.

Keywords: conservation laws, Kernel heat, viscosity solutions, maximum principle.

MSC: 35B40, 35L65.

### 1 Introduction

Se considera el siguiente problema de Cauchy para el sistema cuasilineal parabólico:

$$\begin{aligned}
 u_t^1 + f_1(u^1, u^2, \dots, u^n, x, t)_x + g_1(u^1, u^2, \dots, u^n, x, t) &= \varepsilon u_{xx}^1, \\
 &\vdots \\
 u_t^n + f_n(u^1, u^2, \dots, u^n, x, t)_x + g_n(u^1, u^2, \dots, u^n, x, t) &= \varepsilon u_{xx}^n,
 \end{aligned}
 \tag{1.1}$$

---

<sup>1</sup> millercg@udenar.edu.co

con datos iniciales medibles acotados

$$\begin{aligned} u^1(x, 0) &= u_0^1(x), \dots, u^n(x, 0) = u_0^n(x), \\ |u_0^1(x)| &\leq M, \dots, |u_0^n(x)| \leq M. \end{aligned} \quad (1.2)$$

Para el cual se prueba la existencia y unicidad de la solución por medio del teorema del punto fijo. La perturbación parabólica adherida a la derecha (coeficiente de viscosidad) que aparece en (1.1), es parte del método estándar conocido como método de viscosidad, utilizado para obtener la solución débil del sistema de leyes de conservación asociado a (1.1). El teorema de existencia y unicidad del sistema cuasilineal parabólico sin funciones fuentes se encuentra en [3, 4]; el desarrollo aquí expuesto amplía el trabajo hecho en [1, 2] pues se consideran funciones fuentes más generales.

## 2 Solución viscosa de leyes de conservación con fuente

**Teorema 2.1.** (a) Supongamos que  $g_i$  son funciones localmente Lipschitz para  $(u^1, u^2, \dots, u^n)$ , acotadas y continuas para  $(x, t)$  en  $\mathbb{R} \times [0, +\infty)$  y  $f_i \in C^1(\mathbb{R}^n)$  para  $i = 1, \dots, n$ . Entonces el problema de Cauchy (1.1), (1.3) tiene única solución  $(u^{1\varepsilon}(x, t), \dots, u^{n\varepsilon}(x, t)) \in C^\infty(\mathbb{R} \times (0, \tau_0))$  para  $\tau_0$  pequeño el cual depende solo de la norma  $L^\infty$  de los datos iniciales y,

$$|u^{1\varepsilon}(x, t)| \leq 2M, \dots, |u^{n\varepsilon}(x, t)| \leq 2M, \forall (x, t) \in \mathbb{R} \times [0, \tau_0];$$

(b) Además, si la solución  $(u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon})$  tiene estimaciones a priori

$$\|u^{1\varepsilon}(x, t)\|_{L^\infty} \leq M(T), \dots, \|u^{n\varepsilon}(x, t)\|_{L^\infty} \leq M(T), \forall t \in [0, T] \quad (2.1)$$

entonces la solución  $(u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon})$  existe sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ .

Particularmente si existe  $N > 0$  tal que

$$\|u^{1\varepsilon}(x, t)\|_{L^\infty \mathbb{R} \times [0, \infty)} \leq N, \dots, \|u^{n\varepsilon}(x, t)\|_{L^\infty \mathbb{R} \times [0, \infty)} \leq N, \quad (2.2)$$

entonces la solución  $(u^{1\varepsilon}(x, t), \dots, u^{n\varepsilon}(x, t))$  existe sobre  $\mathbb{R} \times (0, \infty)$ .

**Demostración.** (a) El problema de Cauchy (1.1)–(1.3) es equivalente al siguiente sistema de ecuaciones integrales

$$\begin{aligned}
 u^i(x, t) = & \int_{-\infty}^{\infty} u_0^i(\xi) G(x - \xi, t) d\xi \\
 & + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} f_i(u^1(\xi, \tau), \dots, u^n(\xi, \tau)) G_\xi(x - \xi, t - \tau) d\xi d\tau \\
 & - \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} g_i(u^1(\xi, \tau), \dots, u^n(\xi, \tau), \xi, \tau) \\
 & \quad \times G(x - \xi, t - \tau) d\xi d\tau,
 \end{aligned}$$

$i = 1, \dots, n$ , donde

$$G(x, t) = \frac{1}{\sqrt{4\pi\epsilon t}} e^{-\frac{x^2}{4\epsilon t}}.$$

Consideremos un espacio de Banach  $B$  y un conjunto  $B_\tau$  convexo y acotado, definido para todo  $\tau > 0$  por:

$$\begin{aligned}
 B = & \{(u^1(x, t), \dots, u^n(x, t)) : \\
 & u^i(x, t) \in C^\infty(\mathbb{R} \times (0, \tau)) \cap L^\infty(\mathbb{R} \times [0, \tau])\},
 \end{aligned}$$

con la norma definida por

$$\|(u^1, \dots, u^n)\|_B = \sum_{j=1}^n \|u^j\|_{L^\infty(\mathbb{R} \times [0, \tau])},$$

$$\begin{aligned}
 B_\tau = & \{(u^1(x, t), \dots, u^n(x, t)) : \\
 & u^i(x, t) \in C^\infty(\mathbb{R} \times (0, \tau)), \|u^i(x, t)\|_{L^\infty(\mathbb{R} \times [0, \tau])} \leq 2M\},
 \end{aligned}$$

Ahora definamos un operador  $\mathbf{T}$  sobre  $B_\tau$ ,

$$\mathbf{T}(u^1, \dots, u^n) = (T_1(u^1, \dots, u^n), \dots, T_n(u^1, \dots, u^n)),$$

donde

$$\begin{aligned}
& T_i(u^1, \dots, u^n) \\
&= \int_{-\infty}^{\infty} u_0^i(\xi) G(x - \xi, t) d\xi \\
&\quad + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} f_i(u^1(\xi, \tau), \dots, u^n(\xi, \tau)) G_\xi(x - \xi, t - \tau) d\xi d\tau \\
&\quad - \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} g_i(u^1(\xi, \tau), \dots, u^n(\xi, \tau), \xi, \tau) G(x - \xi, t - \tau) d\xi d\tau,
\end{aligned}$$

$i = 1, \dots, n$ . Probaremos que existe  $\tau_0 > 0$  tal que para cualquier  $(u^1, \dots, u^n) \in B_{\tau_0}$ ,  $\mathbf{T}(u^1, \dots, u^n) \in B_{\tau_0}$  y que es una contracción.

Sean  $(u^1, \dots, u^n), (u_1^1, \dots, u_1^n), (u_2^1, \dots, u_2^n) \in B_\tau$ . Puesto que las funciones  $f_i, g_i$  son continuas, las funciones  $g_i$  son acotadas para  $(x, t)$  y las funciones  $u^i$  son acotadas por estar en  $B_\tau$ , existe  $K$  constante positiva tal que:

$$\begin{aligned}
|f_i(u^1, \dots, u^n)| &\leq K, \\
|g_i(u^1, \dots, u^n, x, t)| &\leq K,
\end{aligned}$$

además, existe una constante  $L > 0$  para la cual se tiene

$$\begin{aligned}
|f_i(u_2^1, \dots, u_2^n) - f_i(u_1^1, \dots, u_1^n)| \\
\leq L(|u_2^1 - u_1^1| + \dots + |u_2^n - u_1^n|),
\end{aligned} \tag{2.3a}$$

$$\begin{aligned}
|g_i(u_2^1, \dots, u_2^n, x, t) - g_i(u_1^1, \dots, u_1^n, x, t)| \\
\leq L(|u_2^1 - u_1^1| + \dots + |u_2^n - u_1^n|).
\end{aligned} \tag{2.3b}$$

De lo anterior y considerando que

$$\begin{aligned}
\int_{-\infty}^{\infty} G(x, t) dx &= 1, \\
\int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} |G_y(x - y, t - \tau)| dy d\tau &= 2\sqrt{\frac{t}{\pi k}},
\end{aligned} \tag{2.4}$$

tenemos que

$$\begin{aligned}
 & |T_i(u^1, \dots, u^n)| \\
 \leq & \int_{-\infty}^{\infty} |u_0^i(\xi)| |G(x - \xi, t)| d\xi \\
 & + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} |f_i(u^1, \dots, u^n)| |G_\xi(x - \xi, t - \tau)| d\xi d\tau \\
 & + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} |g_i(u^1(\xi, \tau), \dots, u^n(\xi, \tau), \xi, \tau)| |G(x - \xi, t - \tau)| d\xi d\tau \\
 \leq & M \int_{-\infty}^{\infty} |G(x - \xi, t)| d\xi + K \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} |G_\xi(x - \xi, t - \tau)| d\xi d\tau \\
 & + K \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} |G(x - \xi, t - \tau)| d\xi d\tau \\
 \leq & M + 2K \sqrt{\frac{t}{\pi\varepsilon}} + Kt,
 \end{aligned}$$

$i = 1, \dots, n$ . De manera similar, teniendo en cuenta las desigualdades (2.3a),(2.3b), para  $i = 1, \dots, n$ , obtenemos

$$\begin{aligned}
 & |T_i(u_2^1, \dots, u_2^n) - T_i(u_1^1, \dots, u_1^n)| \\
 \leq & \left( 2L \sqrt{\frac{t}{\pi\varepsilon}} + Lt \right) (\|u_2^1 - u_1^1\|_{L^\infty} + \dots + \|u_2^n - u_1^n\|_{L^\infty});
 \end{aligned}$$

Por lo tanto,

$$\begin{aligned}
 & \|T_i(u_2^1, \dots, u_2^n) - T_i(u_1^1, \dots, u_1^n)\|_{L^\infty} \\
 \leq & \left( 2L \sqrt{\frac{\tau}{\pi\varepsilon}} + L\tau \right) (\|u_2^1 - u_1^1\|_{L^\infty} + \dots + \|u_2^n - u_1^n\|_{L^\infty}),
 \end{aligned}$$

ahora si se suma de 1 hasta  $n$  se tiene que,

$$\begin{aligned}
 & \|\mathbf{T}(u_2^1, \dots, u_2^n) - \mathbf{T}(u_1^1, \dots, u_1^n)\|_B \\
 = & \sum_{i=1}^n \|T_i(u_2^1, \dots, u_2^n) - T_i(u_1^1, \dots, u_1^n)\|_{L^\infty} \\
 \leq & n \left( 2L \sqrt{\frac{\tau}{\pi\varepsilon}} + L\tau \right) (\|u_2^1 - u_1^1\|_{L^\infty} + \dots + \|u_2^n - u_1^n\|_{L^\infty}) \\
 = & n \left( 2L \sqrt{\frac{\tau}{\pi\varepsilon}} + L\tau \right) \|(u_2^1, \dots, u_2^n) - (u_1^1, \dots, u_1^n)\|_B.
 \end{aligned}$$

Si escogemos un  $\tau_0 > 0$  tal que

$$\begin{aligned} 2K \sqrt{\frac{\tau_0}{\pi\varepsilon}} + K\tau_0 &\leq M, \\ n \left( 2L \sqrt{\frac{\tau_0}{\pi\varepsilon}} + L\tau_0 \right) &< 1, \end{aligned}$$

entonces  $\mathbf{T}(u^1, \dots, u^n) \in B_{\tau_0}$  y es un contracción, por tanto existe un único  $(u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon}) \in B_{\tau_0}$  tal que  $\mathbf{T}(u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon}) = (u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon})$ . De donde el problema de Cauchy (1.1)–(1.3) tiene única solución  $(u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon}) \in C^\infty(\mathbb{R} \times (0, \tau_0))$  y

$$|u^{1\varepsilon}(x, t)| \leq 2M, \dots, |u^{n\varepsilon}(x, t)| \leq 2M, \forall (x, t) \in \mathbb{R} \times [0, \tau_0].$$

Ahora verifiquemos (b). Si la Solución tiene una estimación a priori

$$|u^{1\varepsilon}(x, t)| \leq M(T), \dots, |u^{n\varepsilon}(x, t)| \leq M(T), \forall t \in [0, T],$$

entonces

$$|u_0^1(x)| \leq M(T), \dots, |u_0^n(x)| \leq M(T).$$

Así de la parte (a), existe  $\tau > 0$  el cual depende sólo de  $M(T)$  tal que la solución  $(u^{1\varepsilon}, \dots, u^{n\varepsilon})$  existe en  $\mathbb{R} \times [0, \tau]$  y

$$|u^{1\varepsilon}(x, t)| \leq 2M(T), \dots, |u^{n\varepsilon}(x, t)| \leq 2M(T), \forall t \in [0, \tau].$$

Debido a las estimaciones a priori (2.1), tenemos que

$$|u^{1\varepsilon}(x, \tau)| \leq M(T), \dots, |u^{n\varepsilon}(x, \tau)| \leq M(T).$$

Si consideramos  $\tau$  como el tiempo inicial, un procedimiento igual muestra que la solución existe en  $\mathbb{R} \times [\tau, 2\tau]$  y

$$|u^{1\varepsilon}(x, t)| \leq 2M(T), \dots, |u^{n\varepsilon}(x, t)| \leq 2M(T), \forall (x, t) \in [\tau, 2\tau].$$

De esto tenemos que

$$|u^{1\varepsilon}(x, 2\tau)| \leq M(T), \dots, |u^{n\varepsilon}(x, 2\tau)| \leq M(T).$$

Haciendo el mismo procedimiento, se puede ver que el tiempo local  $\tau$  puede ser extendido a  $T$  ya que el tiempo depende solamente de  $M(T)$ .

En particular, si la solución tiene estimaciones a priori (2.2), entonces por el análisis anterior la solución existe en  $\mathbb{R} \times [0, \infty)$

☑

### 3 Estimaciones a priori

El resultado anterior será aplicado a dos sistemas relacionados con el sistema de Flujo cuadrático y el sistema Le Roux, para los cuales buscaremos estimaciones a priori para expandir la solución local.

#### 3.1 Lemas auxiliares

**Lema 3.1.** Sea  $v^\varepsilon(x, t)$  una función con derivadas continuas  $v_x, v_{xx}, v_t$ , en  $\mathbb{R} \times (0, T)$ , que da solución al problema de Cauchy

$$\begin{cases} v_t + (vf(u, v))_x + g(u, v, x, t) = \varepsilon v_{xx} \\ v(x, 0) = v_0(x) \geq \delta > 0, \end{cases} \quad (3.1)$$

donde  $f(u, v) \in C^1(\mathbb{R}^2)$ ,  $g(u, v, x, t)$  es localmente Lipschitz para  $u, v$  y  $g(u, v, x, t) = vh(u, v, x, t)$ ,  $h(u, v, x, t)$  es una función continua para  $(u, v) \in \mathbb{R}^2$ , acotada y continua para  $(x, t) \in \mathbb{R} \times [0, \infty)$ . Si  $|u(x, t)| \leq M(\varepsilon, \delta, t)$ ,  $|v^\varepsilon(x, t)| \leq M(\varepsilon, \delta, t)$ , sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ , entonces  $v^\varepsilon(x, t) \geq c(t, \delta, \varepsilon) > 0$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ , donde  $c(t, \delta, \varepsilon)$  puede tender a cero cuando  $\delta, \varepsilon$  tienden a cero o  $t$  tiende a infinito.

**Demostración.** Haciendo la sustitución  $w = \log v$  la ecuación (3.1) se transforma en

$$w_t + f(u, v) w_x + f(u, v)_x + h(u, v, x, t) = \varepsilon (w_{xx} + w_x^2), \quad (3.2)$$

entonces

$$w_t = \varepsilon w_{xx} + \varepsilon \left( w_x - \frac{f(u, v)}{2\varepsilon} \right)^2 - f(u, v)_x - \frac{f^2(u, v)}{4\varepsilon} - h(u, v, x, t).$$

La solución  $w$  de (3.2) con dato inicial  $w_0(x) = \log(v_0(x))$  puede ser representada por una función de Green  $G(x-y, t) = \frac{1}{\sqrt{4\pi\epsilon t}} \exp(-\frac{(x-y)^2}{4\epsilon t})$ :

$$\begin{aligned} w &= \int_{-\infty}^{\infty} G(x-\xi, t) w_0(\xi) d\xi \\ &\quad + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} \left[ \epsilon \left( w_x - \frac{f(u, v)}{2\epsilon} \right)^2 - f(u, v)_x - \frac{f^2(u, v)}{4\epsilon} \right. \\ &\quad \left. - h(u, v, \xi, s) \right] G(x-\xi, t-s) d\xi ds. \end{aligned} \quad (3.3)$$

Considerando (2.4) tenemos que,

$$\begin{aligned} w &\geq \int_{-\infty}^{\infty} G(x-\xi, t) w_0(\xi) d\xi \\ &\quad + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} \left[ -f(u, v)_x - \frac{f^2(u, v)}{4\epsilon} - h(u, v, \xi, s) \right] \\ &\quad \quad \quad \times G(x-\xi, t-s) d\xi ds \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} G(x-\xi, t) w_0(\xi) d\xi \\ &\quad + \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} f(u, v) G_\xi(x-\xi, t-s) d\xi ds \\ &\quad - \int_0^t \int_{-\infty}^{\infty} \left( \frac{f^2(u, v)}{4\epsilon} + h(u, v, \xi, s) \right) G(x-\xi, t-s) d\xi ds \\ &\geq \log(\delta) - 2M \sqrt{\frac{t}{\pi\epsilon}} - M_1 t \geq -C(t, \delta, \epsilon) > -\infty, \end{aligned}$$

de donde  $v^\epsilon(x, t)$  tiene una cota inferior positiva  $c(t, \delta, \epsilon)$

□

**Lema 3.2.** Supongamos que  $u(x, t)$  es una solución de la ecuación parabólica

$$u_t + a(u, x, t) u_x + g(u, x, t) = u_{xx}, \quad (3.4)$$

y  $|u(x, 0)| \leq M$ , donde  $|g(u, x, t)| \leq C|u| + \tilde{C}$ ,  $C, \tilde{C} > 0$  y  $a(u, x, t)$  es localmente acotada. Entonces para todo  $T > 0$ , existe  $M(T) > 0$  tal que  $|u(x, t)| \leq M(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ .



**Corolario 3.3.** Supongamos que  $u(x, t) \geq (\leq) 0$  satisfice

$$u_t + a(u, x, t) u_x + g(u, x, t) \leq (\geq) u_{xx},$$

y  $|u(x, 0)| \leq M$ ,  $g(u, x, t) \geq (\leq) Cu + \tilde{C}$  donde  $C, \tilde{C} \in \mathbb{R}$  y  $a(u, x, t)$  es localmente acotada. Entonces para todo  $T > 0$ , existe  $M(T) > 0$  tal que  $u(x, t) \leq M(T)$  ( $u(x, t) \geq -M(T)$ ) sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ .

### 3.2 Sistema de flujo cuadrático con fuente

Consideremos el problema de Cauchy relacionado a la ley de conservación de flujo cuadrático con fuente regularizada:

$$\begin{cases} u_t + \frac{1}{2} (3u^2 + v^2)_x + g_1(u, v, x, t) = \varepsilon u_{xx}, \\ v_t + (uv)_x + g_2(u, v, x, t) = \varepsilon v_{xx}, \end{cases} \quad (3.5)$$

con datos iniciales medibles acotados

$$\begin{aligned} u(x, 0) &= u_0(x), \\ v(x, 0) &= v_0(x) \geq 0, \end{aligned} \quad (3.6)$$

donde  $g_1(u, v, x, t)$  y  $g_2(u, v, x, t)$  son funciones continuas localmente Lipschitz respecto a  $u, v$ , acotadas y continuas para  $x, t$ . La solución local está garantizada por el teorema 2.1, es decir la solución  $(u^\varepsilon, v^\varepsilon)$  al problema (3.5)-(3.6), es de clase  $C^\infty(\mathbb{R} \times (0, \tau))$  y además  $|u^\varepsilon(x, t)| \leq 2M$  y  $|v^\varepsilon(x, t)| \leq 2M$ , ahora busquemos los estimativos a priori.

Sean  $U = (u, v)^T$ ,  $F$  el mapeo de  $\mathbb{R}^2$  en  $\mathbb{R}^2$  definido por:

$$F : (u, v) \mapsto \left( \frac{3}{2} u^2 + \frac{1}{2} v^2, uv \right),$$

y  $G$  el mapeo de  $\mathbb{R}^4$  en  $\mathbb{R}^2$  definido por

$$G : (u, v, x, t) \mapsto (g_1(u, v, x, t), g_2(u, v, x, t))^T,$$

entonces (3.5) se convierte en

$$U_t + dF U_x + G = \varepsilon \Delta U, \quad (3.7)$$

donde

$$dF = \begin{pmatrix} 3u & v \\ v & u \end{pmatrix}, \quad \Delta = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2}{\partial x^2} & 0 \\ 0 & \frac{\partial^2}{\partial x^2} \end{pmatrix}.$$

Cálculos simples muestran que los valores propios de la matriz  $dF$  son

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= 2u - s^{1/2}, \\ \lambda_2 &= 2u + s^{1/2}, \end{aligned}$$

donde  $s = u^2 + v^2$  y los invariantes de Riemann del sistema (3.5) son funciones  $w(u, v)$  y  $z(u, v)$  que satisfacen las ecuaciones

$$\begin{aligned} w_u(s^{1/2} - u) - v w_v &= 0, \\ z_u(s^{1/2} + u) + v z_v &= 0, \end{aligned}$$

La solución a estas ecuaciones es:

$$\begin{aligned} w(u, v) &= u + s^{1/2}, \\ z(u, v) &= u - s^{1/2}. \end{aligned}$$

**Proposición 3.4.** Supongamos que  $g_1(u, v, x, t)$ ,  $g_2(u, v, x, t)$  satisfacen

$$\begin{aligned} w_u g_1 + w_v g_2 &\geq C_1 w + C_2, \\ z_u g_1 + z_v g_2 &\leq C_3 z + C_4; \end{aligned} \tag{3.8}$$

donde  $C_1, C_2, C_3, C_4 \in \mathbb{R}$  y  $g_2(u, v, x, t) = v h(u, v, x, t)$ , donde  $h(u, v, x, t)$  es una función continua para  $(u, v)$ , acotada y continua para  $(x, t)$ , entonces el problema de Cauchy (3.5)–(3.6) tiene única solución  $(u^\varepsilon(x, t), v^\varepsilon(x, t))$  y satisface que para todo  $T > 0$ ,  $|u^\varepsilon(x, t)| \leq M(T)$ ,  $0 < c(\varepsilon, t) \leq v^\varepsilon(x, t) \leq M(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ , donde  $M(T)$  es una constante positiva la cual es independiente de  $\varepsilon$ ,  $c(\varepsilon, t)$  es una función positiva, la cual puede tender a cero cuando  $\varepsilon$  tiende a cero o  $t$  tiende a infinito.

**Demostración.** Haciendo cálculos simples tenemos que

$$\begin{aligned} w_u &= 1 + \frac{u}{\sqrt{s}}, w_v = \frac{v}{\sqrt{s}}, w_{uu} = \frac{v^2}{s^{\frac{3}{2}}}, w_{uv} = -\frac{uv}{s^{\frac{3}{2}}}, w_{vv} = \frac{u^2}{s^{\frac{3}{2}}}; \\ z_u &= 1 - \frac{u}{\sqrt{s}}, z_v = -\frac{v}{\sqrt{s}}, z_{uu} = -\frac{v^2}{s^{\frac{3}{2}}}, z_{uv} = \frac{uv}{s^{\frac{3}{2}}}, z_{vv} = -\frac{u^2}{s^{\frac{3}{2}}}. \end{aligned}$$

Multiplicando (3.7) por la izquierda con  $\nabla w$  y teniendo en cuenta que  $\nabla w dF = \lambda_2 \nabla w$  (ver [4]), obtenemos que

$$\begin{aligned} w_t + \lambda_2 w_x + (w_u g_1 + w_v g_2) &= \varepsilon w_{xx} \\ &\quad - \varepsilon (w_{uu} u_x^2 + 2 w_{uv} u_x v_x + w_{vv} v_x^2); \end{aligned}$$

de manera similar, se tiene que,

$$z_t + \lambda_1 z_x + (z_u g_1 + z_v g_2) = \varepsilon z_{xx} - \varepsilon (z_{uu} u_x^2 + 2 z_{uv} u_x v_x + z_{vv} v_x^2).$$

Considerando el último término de las dos últimas ecuaciones, podemos ver que

$$\begin{aligned} w_{uu} u_x^2 + 2 w_{uv} u_x v_x + w_{vv} v_x^2 &= \frac{1}{s^{3/2}} (v u_x - u v_x)^2 > 0, \\ z_{uu} u_x^2 + 2 z_{uv} u_x v_x + z_{vv} v_x^2 &= -\frac{1}{s^{3/2}} (v u_x - u v_x)^2 < 0. \end{aligned}$$

Teniendo en cuenta lo anterior y las desigualdades (3.8) tenemos que

$$\begin{aligned} w_t + \lambda_2 w_x + C_1 w + C_2 &\leq \varepsilon w_{xx}, \\ z_t + \lambda_1 z_x + C_3 z + C_4 &\geq \varepsilon z_{xx}. \end{aligned} \tag{3.9}$$

Si consideramos (3.9) como desigualdades en las variables  $w$  y  $z$  y aplicamos el corolario 3.3 obtenemos  $w(u^\varepsilon, v^\varepsilon) \leq N(T)$ ,  $z(u^\varepsilon, v^\varepsilon) \geq -N(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ , donde  $N(T)$  es independiente de  $\varepsilon$  y  $T$  es cualquier número real positivo. De acuerdo a esto podemos encontrar un  $M(T) > 0$  tal que  $|u^\varepsilon(x, t)| \leq M(T)$ ,  $|v^\varepsilon(x, t)| \leq M(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$  y en vista del lema 3.1 tenemos que  $0 < c(\varepsilon, t) \leq v^\varepsilon(x, t) \leq M(T)$ .

□

**Nota 1.** Se puede ver que existen funciones  $g_1$  y  $g_2$  que satisfacen la condición (3.8) por ejemplo:

$$\begin{aligned} g_1(u, v, x, t) &= \sqrt{u^2 + v^2} \phi_1(x, t), \\ g_2(u, v, x, t) &= \frac{v}{v^2 + u^2 + 1} \phi_2(x, t), \end{aligned}$$

donde  $\phi_i(x, t)$  son continuas y  $|\phi_i(x, t)| \leq K_i$ , para  $(x, t) \in \mathbb{R} \times [0, \infty)$ ,  $K_i \geq 0$ ,  $i = 1, 2$ .

De hecho teniendo en cuenta que

$$\begin{aligned} |w_u| &= 1 + \frac{u}{\sqrt{s}} \leq 2, & |w_v| &= \frac{|v|}{\sqrt{s}} \leq 1, \\ |z_u| &= 1 - \frac{u}{\sqrt{s}} \leq 2, & |z_v| &= |w_u|. \end{aligned}$$

$w \geq 0$ ,  $z \leq 0$ .

Obtenemos:

$$\begin{aligned} g_1 w_u &= (\sqrt{u^2 + v^2} \phi_1(x, t)) \left(1 + \frac{u}{\sqrt{s}}\right) = \phi_1 w \geq -K_1 w, \\ g_2 w_v &= (v h(u, v, x, t)) \left(\frac{v}{\sqrt{s}}\right) = \frac{v^2}{\sqrt{v^2 + u^2}(v^2 + u^2 + 1)} \phi_2 \geq -K_2. \end{aligned}$$

De donde  $w_u g_1 + w_v g_2 \geq -K_1 w - K_2$ .

$$\begin{aligned} g_1 z_u &= (\sqrt{u^2 + v^2} \phi_1(x, t)) \left(1 - \frac{u}{\sqrt{s}}\right) = -\phi_1 z \leq -K_1 z, \\ g_2 z_v &= (v h(u, v, x, t)) \left(-\frac{v}{\sqrt{s}}\right) \\ &= -\frac{v^2}{\sqrt{v^2 + u^2}(v^2 + u^2 + 1)} \phi_2 \leq K_2. \end{aligned}$$

Por lo tanto  $z_u g_1 + z_v g_2 \leq -K_1 z + K_2$ .

### 3.3 Sistema Le Roux con fuente

Consideremos el problema de Cauchy relacionado a el sistema de Le Roux con fuente regularizado:

$$\begin{cases} u_t + (u^2 + v)_x + f(u, v, x, t) = \varepsilon u_{xx}, \\ v_t + (uv)_x + g(u, v, x, t) = \varepsilon v_{xx}, \end{cases} \quad (3.10)$$

con datos iniciales medibles acotados

$$\begin{aligned} u(x, 0) &= u_0(x), \\ v(x, 0) &= v_0(x) \geq 0, \end{aligned} \tag{3.11}$$

donde  $f(u, v, x, t)$  y  $g(u, v, x, t)$  son funciones continuas localmente Lipschitz respecto a  $u, v$ , acotadas y continuas para  $x, t$ . La solución local está garantizada por el teorema 2.1, es decir la solución  $(u^\varepsilon, v^\varepsilon)$  al problema (3.10)-(3.11), es de clase  $C^\infty(\mathbb{R} \times (0, \tau))$  y además  $|u^\varepsilon(x, t)| \leq 2M$  y  $|v^\varepsilon(x, t)| \leq 2M$ , ahora busquemos los estimativos a priori.

Sea  $U = (u, v)^T$  y  $F$  el mapeo de  $\mathbb{R}^2$  en  $\mathbb{R}^2$  definido por:

$$F : (u, v) \mapsto (u^2 + v, uv),$$

y  $G$  el mapeo de  $\mathbb{R}^4$  en  $\mathbb{R}^2$  definido por

$$G : (u, v, x, t) \mapsto (f(u, v, x, t), g(u, v, x, t))^T,$$

entonces (3.10) se convierte en

$$U_t + dFU_x + G = \varepsilon \Delta U_{xx}, \tag{3.12}$$

donde

$$dF = \begin{pmatrix} u & 1 \\ v & u \end{pmatrix}, \quad \Delta = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2}{\partial x^2} & 0 \\ 0 & \frac{\partial^2}{\partial x^2} \end{pmatrix}.$$

Cálculos simples muestran que los valores propios de la matriz  $dF$  son

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= \frac{1}{2}(3u - D), \\ \lambda_2 &= \frac{1}{2}(3u + D); \end{aligned}$$

donde  $D = \sqrt{u^2 + 4v}$  y los invariantes de Riemann del sistema (3.10) son funciones  $w(u, v)$  y  $z(u, v)$  que satisfacen las ecuaciones

$$\begin{aligned} w_u - \frac{u+D}{2} w_v &= 0, \\ z_u - \frac{u-D}{2} z_v &= 0. \end{aligned}$$

La solución a estas ecuaciones es:

$$\begin{aligned} w(u, v) &= u + D, \\ z(u, v) &= u - D, \end{aligned}$$

**Proposición 3.5.** Supongamos que  $f(u, v, x, t)$ ,  $g(u, v, x, t)$  satisfacen

$$\begin{aligned} w_u f + w_v g &\geq C_1 w + C_2, \\ z_u f + z_v g &\leq C_3 z + C_4, \end{aligned}$$

donde  $C_1, C_2, C_3, C_4 \in \mathbb{R}$  y  $g(u, v, x, t) = vh(u, v, x, t)$ , donde  $h(u, v, x, t)$  es una función continua para  $(u, v)$ , acotada y continua para  $(x, t)$ , entonces el problema de Cauchy (3.10)–(3.11) tiene única solución  $(u^\varepsilon(x, t), v^\varepsilon(x, t))$  y satisface que para todo  $T > 0$ ,  $|u^\varepsilon(x, t)| \leq M(T)$ ,  $0 < c(\varepsilon, t) \leq v^\varepsilon(x, t) \leq M(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ , donde  $M(T)$  es una constante positiva la cual es independiente de  $\varepsilon$ ,  $c(\varepsilon, t)$  es una función positiva, la cual puede tender a cero cuando  $\varepsilon$  tiende a cero o  $t$  tiende a infinito.

**Demostración.** Haciendo cálculos simples tenemos que

$$\begin{aligned} w_u &= 1 + \frac{u}{D}, \quad w_v = \frac{2}{D}, \quad w_{uu} = \frac{4v}{D^3}, \quad w_{uv} = -\frac{2u}{D^3}, \quad w_{vv} = -\frac{4}{D^3}; \\ z_u &= 1 - \frac{u}{D}, \quad z_v = -\frac{2}{D}, \quad z_{uu} = -\frac{4v}{D^3}, \quad z_{uv} = \frac{2u}{D^3}, \quad z_{vv} = \frac{4}{D^3}. \end{aligned}$$

Multiplicando (3.12) por la izquierda con  $\nabla w$  y teniendo en cuenta que  $\nabla w dF = \lambda_2 \nabla w$  obtenemos:

$$\begin{aligned}
 & w_t + \lambda_2 w_x + (w_u f + w_v g) \\
 = & \varepsilon w_{xx} - \varepsilon (w_{uu} u_x^2 + 2 w_{uv} u_x v_x + w_{vv} v_x^2) \\
 = & \varepsilon w_{xx} - \varepsilon \left( \frac{4v}{D^3} u_x^2 - \frac{2u}{D^3} u_x v_x - \frac{4}{D^3} v_x^2 \right) \\
 = & \varepsilon w_{xx} - \frac{\varepsilon}{D^3} ((D + u) u_x + 2 v_x) ((D - u) u_x - 2 v_x) \\
 = & \varepsilon w_{xx} - \frac{\varepsilon}{D} \left( \left(1 + \frac{u}{D}\right) u_x + \frac{2}{D} v_x \right) \left( \left(1 - \frac{u}{D}\right) u_x - \frac{2}{D} v_x \right) \\
 = & \varepsilon w_{xx} - \frac{\varepsilon}{D} w_x z_x,
 \end{aligned}$$

de manera similar, se tiene que,

$$\begin{aligned}
 z_t + \lambda_1 z_x + (z_u f + z_v g) &= \varepsilon z_{xx} - \varepsilon (z_{uu} u_x^2 + 2 z_{uv} u_x v_x + z_{vv} v_x^2) \\
 &= \varepsilon z_{xx} + \frac{\varepsilon}{D} w_x z_x.
 \end{aligned}$$

Ahora de (3.13) tenemos que

$$\begin{aligned}
 w_t + \left( \lambda_2 + \frac{\varepsilon}{D} z_x \right) w_x + C_1 w + C_2 &\leq \varepsilon w_{xx}, \\
 z_t + \left( \lambda_1 - \frac{\varepsilon}{D} w_x \right) z_x + C_3 z + C_4 &\geq \varepsilon z_{xx}.
 \end{aligned}$$

Si consideramos (3.13) como desigualdades en las variables  $w$  y  $z$  y aplicamos el corolario 3.3 obtenemos  $w(u^\varepsilon, v^\varepsilon) \leq N(T)$ ,  $z(u^\varepsilon, v^\varepsilon) \geq -N(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$ , donde  $N(T)$  es independiente de  $\varepsilon$  y  $T$  es cualquier número real positivo. De acuerdo a esto podemos encontrar un  $M(T) > 0$  tal que  $|u^\varepsilon(x, t)| \leq M(T)$ ,  $|v^\varepsilon(x, t)| \leq M(T)$  sobre  $\mathbb{R} \times [0, T]$  y en vista del lema 3.1 tenemos que  $0 < c(\varepsilon, t) \leq v^\varepsilon(x, t) \leq M(T)$ .

□

**Nota 2.** Se puede ver que existen funciones  $f$  y  $g$  que satisfacen la condición (3.13) por ejemplo:

$$\begin{aligned}
 f(u, v, x, t) &= \sqrt{u^2 + 4v + 1} \phi_1(x, t), \\
 g(u, v, x, t) &= \frac{uv^2}{v^2 + u^2 + 1} \phi_2(x, t),
 \end{aligned}$$

donde  $\phi_i(x, t)$  son continuas y  $|\phi_i(x, t)| \leq K_i$ , para  $(x, t) \in \mathbb{R} \times [0, \infty)$ ,  $K_i \geq 0$ ,  $i = 1, 2$ . De hecho teniendo en cuenta que

$$|w_u| = 1 + \frac{u}{D} \leq 2, |w_v| = \frac{2}{D},$$

$$|z_u| = 1 - \frac{u}{D} \leq 2, |z_v| = |w_u|,$$

$w \geq 0, z \leq 0.$

Obtenemos:

$$\begin{aligned} f w_u &= (\sqrt{u^2 + 4v + 1} \phi_1(x, t)) \left(1 + \frac{u}{D}\right) \\ &\geq -K_1 \left(1 + \frac{u}{D}\right) (\sqrt{u^2 + 4v + 1}) \\ &\geq -K_1 w - 2K_1, \\ g w_v &= (v h(u, v, x, t)) \left(\frac{2}{D}\right) \\ &= \frac{2uv^2}{\sqrt{u^2 + 4v}(v^2 + u^2 + 1)} \phi_2 \\ &= 2 \frac{u}{\sqrt{u^2 + 4v}} \frac{v^2}{(v^2 + u^2 + 1)} \phi_2 \\ &\geq -2K_2. \end{aligned}$$

de donde  $w_u f + w_v g \geq -K_1 w - 2(K_1 + K_2).$

$$\begin{aligned} f z_u &= (\sqrt{u^2 + 4v + 1} \phi_1(x, t)) \left(1 - \frac{u}{D}\right) \\ &\leq K_1 \left(1 - \frac{u}{D}\right) (\sqrt{u^2 + 4v + 1}) \\ &\leq -K_1 z + 2K_1, \\ g z_v &= (v h(u, v, x, t)) \left(-\frac{2}{D}\right) \\ &= -\frac{2uv^2}{\sqrt{u^2 + 4v}(v^2 + u^2 + 1)} \phi_2 \\ &= -2 \frac{u}{\sqrt{u^2 + 4v}} \frac{v^2}{(v^2 + u^2 + 1)} \phi_2 \\ &\leq 2K_2. \end{aligned}$$

de donde  $z_u f + z_v g \leq -K_1 z + 2(K_1 + K_2).$

## References

- [1] Yan, Jin; Cheng, Zhixin y Tao, Ming, *Conservation laws (I): Viscosity solutions*, Rev. Col. Mat. **41**, 81–90 (2007).



- [2] Tao, Ming; Cheng, Zhixin y Yan, Jin, *Conservation laws (II): weak solutions*, *Rev. Col. Mat.* **41**, 91–106 (2007).
- [3] Lu, Yun-guang, *Hyperbolic conservation laws and the compensated compactness method* (Chapman and Hall, CRC Press, New York, 2002).
- [4] J. Smoller, *Shock Waves and Reaction-Diffusion Equations* (Springer-Verlag, New York, 1994).