

## Stokes 方程式の一つの近似解法

電気通信大学 渡辺 二郎

### 1. Stokes 方程式の定常問題

2次元または3次元空間の有界領域 $\Omega$ において Stokes 方程式に対する定常問題を考える:

$$(1.1) \quad -\nu \Delta u = \text{grad } p + f \quad (x \in \Omega)$$

$$(1.2) \quad \text{div } u = 0 \quad (x \in \Omega)$$

$$(1.3) \quad u = 0 \quad (x \in S).$$

ここで  $S$  は  $\Omega$  の境界であり,  $\nu$  は正定数である.  $u$  と  $f$  は  $N$  次元 ( $N=2$  または  $3$ ) ベクトル値関数であり,  $p$  はスカラー値関数である.  $f$  が与えられたとき,  $u$  と  $p$  を求めることがわれわれの問題である.

ヒルベルト空間

$$\mathcal{V} = \{v; v \in (H_0^1(\Omega))^N \text{ かつ } \text{div } v = 0\}$$

において考える.  $\mathcal{V}$  における内積は

$$[v, w] = \sum_{i=1}^N \int_{\Omega} \frac{\partial v}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial w}{\partial x_i} dx.$$

任意の  $f \in (H^{-1}(\Omega))^N$  に対して Stokes 方程式の定常問題

(1.1)–(1.3) の一般化された解  $u \in V$  :

$$(1.4) \quad \nu [u, v] = \langle f, v \rangle \quad (\forall v \in V)$$

が一意的に存在する。

## 2 関数空間 $V$ の直和分解

$\Omega$  を  $\mathbb{R}^N$  ( $N=2$  または  $3$ ) の有界な連結開集合とする。

$\Omega$  の境界  $S$  はたがいにまじわらない有限個の  $C^{m+2}$  級 ( $m$  は正整数) の連結閉曲面 (ただし  $N=3$  のとき,  $N=2$  のときは閉曲線)  $S_0, S_1, \dots, S_q$  からなり ( $q \geq 0$ ),  $\Omega$  は  $S_0$  で

囲まれる領域に含まれるとする。  $N=3$  のとき,  $S_i$  の 1 次元 Betti 数を  $2p_i$  とする ( $p_i \geq 0$ )。  $\Omega$  の 1 輪体の基を

$c_1, c_2, \dots, c_r$  とする。ただし,  $N=3$  のとき  $r = p_0 + p_1 + \dots + p_q$ ;  $N=2$  のとき  $r = q$ 。各  $c_i$  に対して,  $\Omega$  内の

なめらかな境界をもつ細いドーナツ型領域  $d_i$  で,  $c_i$  の台を含み,  $d_i \cap d_j = \emptyset$  ( $i \neq j$ ) をみたすものをとる。  $d_i$

をある個所で輪切りにして得られる切口を  $\sigma_i$  とし,  $\sigma_i$  に向きを定めておく。各  $d_i$  に対して,  $v_i \in V \cap (C_0^\infty(\Omega))^N$

で,  $\text{supp } v_i \subset d_i$  かつ

$$(2.1) \quad \int_{\sigma_i} v_i \cdot n_i \, d\sigma = 1$$

をみたすものをとる。ここで  $n_i$  は  $\sigma_i$  の正の向きの単位法

線ベクトルであり、 $d\sigma$  は面積素である。各  $i$  ( $1 \leq i \leq r$ ) に対してこのような  $v_i$  を一つずつとる。  $v_1, \dots, v_r$  で張られる線形空間を  $R$  とする。このとき次の定理がなりたつことを証明する。

定理 1 上のような  $\Omega$  で、境界  $S$  が  $C^{m+2}$  級ならば ( $m \geq 1$ )

$$\mathcal{V} \cap (H_0^m(\Omega))^N = R \oplus \text{rot}(H_0^{m+1}(\Omega))^M \quad (\text{直和}).$$

$$\text{ただし, } M = \begin{cases} 1 & (N=2 \text{ のとき}) \\ 3 & (N=3 \text{ のとき}) \end{cases}$$

証明  $N=3$  の場合に証明する。  $v \in \mathcal{V} \cap (H_0^m(\Omega))^3$  に対して適当に実数  $\alpha_1, \dots, \alpha_r$  をとれば、 $\Omega$  の任意の“切断面”  $\Sigma$  に対して

$$(2.2) \quad \int_{\Sigma} \left( v - \sum_{i=1}^r \alpha_i v_i \right) \cdot n \, d\sigma = 0$$

がなりたつようにできる。ここで、 $\Omega$  の“切断面”とは  $\Omega$  に含まれる曲面で、その境界は  $S$  に含まれるもののことである。 $u = v - \sum_{i=1}^r \alpha_i v_i$  とおく。  $u$  を  $\Omega$  の外  $\Omega^c \cap 0$  で拡張したものを  $\tilde{u}$  とかく。  $\tilde{u} \in H_0^m(\mathbb{R}^3)^3$  かつ  $\text{div } \tilde{u} = 0$  である。したがって

$$\psi(x) = \frac{1}{4\pi} \text{rot} \int_{\mathbb{R}^3} \frac{\tilde{u}(y)}{|x-y|} dy$$

とおけば、 $\psi \in H_{loc}^{m+1}(\mathbb{R}^3)^3$  (したがって  $\mathbb{R}^3$  で連続) で

あり,

$$(2.3) \quad \tilde{u}(x) = \operatorname{rot} \psi(x) \quad \text{a.e.}$$

がなりたつ。したがって,  $\Omega^c$  で  $\operatorname{rot} \psi(x) = 0$  a.e.

いま, 固定点  $x_0 \in \Omega^c$  から任意の点  $x \in \Omega^c$  への  $\Omega^c$  内の折れ線を  $C_x$  とし, その上の単位接線ベクトルを  $t$  とする.

$$g(x) = \int_{C_x} \psi \cdot t \, ds \quad (x \in \Omega^c)$$

とおけば,  $g(x)$  の値は  $C_x$  によらず一意的に定まり,  $g \in H_{loc}^{m+2}(\Omega^c)$  であることが, (2.2) と (2.3) からわかる。明らかに,  $\Omega^c$  において  $\operatorname{grad} g = \psi$  がなりたつ。  $g$  の  $\mathbb{R}^3$  上への一つの拡張を  $\tilde{g} \in H_{loc}^{m+2}(\mathbb{R}^3)$  とする。

$$(2.4) \quad w = \psi - \operatorname{grad} \tilde{g}$$

とおけば,  $w \in H_{loc}^{m+1}(\mathbb{R}^3)^3$  かつ  $\Omega^c$  で  $w = 0$ . ゆえに  $w \in H_0^{m+1}(\Omega)^3$ . (2.4) と (2.3) から  $\Omega$  において

$$\operatorname{rot} w = \operatorname{rot} \psi = u = v - r$$

がなりたつことがわかる。ただし,  $r = \sum \alpha_i v_i \in \mathbb{R}$ .

次に, もし  $r \in \mathbb{R}$  と  $w \in (H_0^{m+1}(\Omega))^M$  に対して

$$r + \operatorname{rot} w = 0$$

ならば,  $r = \operatorname{rot} w = 0$ . なぜならば,  $\Omega$  の“切断面”  $\Sigma$  で, 切り口  $\sigma_i$  を含み,  $\sigma_i$  以外ではすべてのドーナツ型領域  $d_j$  と交わらないようなものに対して, (2.1), (2.2) より

$$0 = \int_{\Sigma} (r + \operatorname{rot} w) \cdot n \, d\sigma = \int_{\Sigma} r \cdot n \, d\sigma = r \text{ の } v_i \text{ 成分}$$

したがって、 $r=0$  ができる。  $N=3$  の場合に定理1が証明された。  $N=2$  の場合も同様にして証明される。

補題1 ([1], 38-41ページ) 境界  $S$  は  $C^2$  級とする。任意の  $\beta \in H^{1/2}(S)^N$ ,  $\beta \cdot n|_S = 0$ , に対して  $d \in (H_0^1(\Omega) \cap H^2(\Omega))^M$  として

$$\operatorname{rot} d|_S = \beta$$

をみたすものが存在する。

補題2 境界  $S$  は  $C^3$  級とする。任意の  $v \in \mathcal{V} \cap H^2(\Omega)^N$  に対して、 $\psi \in (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M$  として

$$v - \operatorname{rot} \psi \in \mathcal{V} \cap H_0^2(\Omega)^N$$

をみたすものが存在する。

証明  $v \in \mathcal{V} \cap H^2(\Omega)^N$  とする。  $\partial v / \partial n|_S \in H^{1/2}(S)^N$  かつ  $\partial v / \partial n \cdot n|_S = 0$  である。後者は  $v|_S = 0$  と  $\operatorname{div} v = 0$  からわかる。補題1により  $d \in (H_0^1(\Omega) \cap H^2(\Omega))^M$  が存在して、 $\operatorname{rot} d|_S = \partial v / \partial n|_S$  をみたす。さて、 $\psi \in (H^3(\Omega))^M$  として

$$\psi|_S = \frac{\partial \psi}{\partial n}|_S = 0 \quad \text{かつ} \quad \frac{\partial^2 \psi}{\partial n^2}|_S = \frac{\partial d}{\partial n}|_S$$

をみたすものをとれば,  $\psi$  は

$$\frac{\partial}{\partial n} \operatorname{rot} \psi \Big|_S = \frac{\partial v}{\partial n} \Big|_S$$

をみたすことが容易に示される。証明終り。

定理 2 境界  $S$  は  $C^4$  級であるとする。このとき

$$V \cap (H^2(\Omega))^N = R \oplus \operatorname{rot} (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M \quad (\text{直和})$$

がなりたつ。

証明 補題 2 により, 任意の  $v \in V \cap H^2(\Omega)^N$  に対して  $\psi \in (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M$  で

$$v - \operatorname{rot} \psi \in V \cap H_0^2(\Omega)^N$$

をみたすものが存在する。このとき定理 1 により,  $r \in R$  と  $\varphi \in (H_0^3(\Omega))^M$  が存在して

$$v - \operatorname{rot} \psi = r + \operatorname{rot} \varphi.$$

$\varphi + \psi \in (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M$  であるから, 定理が証明された。

### 3 関数空間 $V$ の近似

関数空間  $(H^m(\Omega))^N$  ( $m$  は非負整数) の内積とノルムを次のようにとる:

$$(v, w)_{m, N} = \sum_{|\alpha| \leq m} \int_{\Omega} \frac{\partial^\alpha v}{\partial x^\alpha} \cdot \frac{\partial^\alpha w}{\partial x^\alpha} dx, \quad \|v\|_{m, N} = \sqrt{(v, v)_{m, N}}.$$

さて, 直積空間

$$X = R \times (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M$$

の各元  $(r, \psi)$ ,  $r \in \mathbb{R}$ ,  $\psi \in (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M$ , のノルムを

$$(3.1) \quad \|(r, \psi)\| = \|r\|_{2,N} + \|\psi\|_{3,M}$$

により定義する.  $X$  から  $\nabla \cap (H^2(\Omega))^M$  の上への連続な線形作用素  $K$  を

$$K(r, \psi) = r + \text{rot } \psi$$

により定義する. ある定数  $C(N) > 0$  が存在して

$$(3.2) \quad \begin{aligned} \|K(r, \psi)\|_{2,N} &= \|r + \text{rot } \psi\|_{2,N} \\ &= \|r\|_{2,N} + \|\text{rot } \psi\|_{2,N} \leq C(N) \|(r, \psi)\|. \end{aligned}$$

$\bar{K}$  を商空間  $X / \ker K$  から  $\nabla \cap (H^2(\Omega))^N$  の上への,  $K$  から導入された写像とする:

$$\bar{K}\bar{x} = Ky \quad (y \in \bar{x} = x + \ker K).$$

各  $\bar{x} \in X / \ker K$  のノルムは

$$(3.3) \quad \|\bar{x}\| = \inf_{y \in \bar{x}} \|y\|$$

により定義される. (3.2) と (3.3) から

$$\|\bar{K}\bar{x}\|_{2,N} \leq C(N) \|\bar{x}\|.$$

$\bar{K}$  はヒルベルト空間  $X / \ker K$  からヒルベルト空間  $\nabla \cap (H^2(\Omega))^N$  の上への連続な線形写像であり, しかも 1対1 である. したがって  $\bar{K}$  は逆写像  $\bar{K}^{-1}$  をもち,  $\bar{K}^{-1}$  は全空間  $\nabla \cap (H^2(\Omega))^N$  で定義された閉作用素であるから, 閉グラフ定理により  $\bar{K}^{-1}$  は連続である. その作用素ノルムを  $\|\bar{K}^{-1}\|$  とかけは

$$(3.4) \quad \|\bar{K}^{-1}v\| \leq \|\bar{K}^{-1}\| \cdot \|v\|_{2,N} \quad (\forall v \in \mathcal{V} \cap (H^2(\Omega))^N).$$

ところで (3.3) から

$$\|\bar{K}^{-1}v\| = \inf \{ \|(r, \psi)\|; K(r, \psi) = v \}.$$

したがって (3.1) と (3.4) から, 任意の  $v \in \mathcal{V} \cap (H^2(\Omega))^N$  に対して

$$(3.5) \quad \inf_{v=r+\text{rot}\psi} (\|r\|_{2,N} + \|\psi\|_{3,M}) \leq \|\bar{K}^{-1}\| \cdot \|v\|_{2,N}$$

がなりたつ。

さて,  $(H_0^2(\Omega))^M$  に対する有限要素空間  $E^h$ ,  $h > 0$ , が与えられているとする。すなわち  $E^h$  は  $(H_0^2(\Omega))^M$  の有限次元部分空間であり,  $(H_0^2(\Omega))^M$  から  $E^h$  の上への連続な線形写像  $\pi^h$  があって, 次の条件をみたすとする:  $0 \leq k < m \leq 3$  のとき, 正定数  $C$  が存在して, 各  $\psi \in (H_0^2(\Omega) \cap H^m(\Omega))^M$  に対して

$$(3.6) \quad \|\pi^h \psi - \psi\|_{k,M} \leq C h^{m-k} \|\psi\|_{m,M} \quad (h > 0)$$

および各  $\psi \in (H_0^2(\Omega))^M$  に対して

$$\lim_{h \downarrow 0} \|\pi^h \psi - \psi\|_{2,M} = 0$$

がなりたつ。

このとき各  $h > 0$  に対して, 次のように  $S^h$  を定義する:

$$S^h = R \oplus \text{rot} E^h \quad (\text{直和}).$$

$\mathcal{V}$  から  $S^h$  の上への, 内積  $[\cdot, \cdot]$  に関する直交射影を  $P_V^h$  とかく。また,  $(L^2(\Omega))^N$  から  $S^h$  の上への, 内積  $(\cdot, \cdot)_{0,N}$  に



関する直交射影を  $P_0^h$  とかく。このとき次の定理がなりたつ。

定理 3 境界  $S$  は  $C^4$  級であるとする。ある正定数  $C$  が存在して、すべての  $v \in V \cap H^2(\Omega)^N$  に対して

$$(3.7) \quad \|P_V^h v - v\|_V \leq Ch \|v\|_{2,N} \quad (h > 0)$$

$$(3.8) \quad \|P_0^h v - v\|_{0,N} \leq Ch^2 \|v\|_{2,N} \quad (h > 0)$$

がなりたつ。また、 $S$  が  $C^3$  級であるとき、正定数  $C$  が存在して、すべての  $v \in V$  に対して

$$(3.9) \quad \|P_0^h v - v\|_{0,N} \leq Ch \|v\|_V \quad (h > 0)$$

がなりたつ。

証明 (3.7) の証明。定理 1 により、 $v \in V \cap H^2(\Omega)^N$  は

$$v = r + \text{rot} \psi, \quad r \in R, \quad \psi \in (H_0^2(\Omega) \cap H^3(\Omega))^M$$

と表わされる。したがって

$$\begin{aligned} \|P_V^h v - v\|_V &= \inf \{ \|(r' - r) + \text{rot}(\psi' - \psi)\|_V; r' \in R, \psi' \in E^h \} \\ &\leq \| \text{rot}(\pi^h \psi - \psi) \|_V \\ &\leq C(N) \|\pi^h \psi - \psi\|_{2,M}. \end{aligned}$$

したがって (3.6) と (3.5) により

$$\begin{aligned} \|P_V^h v - v\|_V &\leq C \cdot C(N) \cdot h \cdot \inf_{v=r+\text{rot}\psi} \| \psi \|_{3,M} \\ &\leq C \cdot C(N) \cdot \|K^{-1}\| \cdot h \cdot \|v\|_{2,N}. \end{aligned}$$

(3.7) が示された。同様にして、(3.8) と (3.9) を示すことができる。しかし (3.9) の証明には、(3.5) の代り

に次の(3.10)を用いる。ある正定数  $C$  が存在して、すべての  $v \in V$  に対して

$$(3.10) \quad \inf_{v=r+\text{rot}\psi} (\|r\|_V + \|\psi\|_{2,M}) \leq C \|v\|_V$$

がなりたつ。

次の定理は、近似解の誤差評価の際に基本的である。

定理4 境界  $S$  が  $C^3$  級ならば、ある正定数  $C$  が存在して、すべての  $v \in V$  に対して

$$(3.11) \quad \|P_V^h v - v\|_{0,N} \leq C h \|v\|_V \quad (h > 0)$$

がなりたつ。また、 $S$  が  $C^4$  級ならば、すべての  $v \in V \cap (H^2(\Omega))^N$  に対して

$$(3.12) \quad \|P_V^h v - v\|_{0,N} \leq C h^2 \|v\|_{2,N} \quad (h > 0)$$

がなりたつ。

証明 まず次のことに注意する。任意の  $g \in (L^2(\Omega))^N$  に対して、 $w \in V \cap (H^2(\Omega))^N$  で

$$(3.13) \quad [w, u] = (g, u)_{0,N} \quad (\forall u \in V)$$

をみたすものが存在し

$$(3.14) \quad \|w\|_{2,N} \leq C' \|g\|_{0,N}$$

がなりたつ。ここで  $C'$  は  $g, w$  に依らない正定数である。例えば、[1], 102ページ, 定理3 または [2], 33ページ, 定理2.4 をみよ。

さて、 $v \in V$  とする。  $[P_V^h w, P_V^h v - v] = 0$  と(3.13)

から

$$(g, P_V^h v - v)_{0,N} = [w - P_V^h w, P_V^h v - v].$$

したがって

$$(3.15) \quad |(g, P_V^h v - v)_{0,N}| \leq \|w - P_V^h w\|_V \cdot \|P_V^h v - v\|_V$$

が得られた。一方,  $w$  に対して (3.7) を適用して, (3.14) を用いれば

$$\|w - P_V^h w\|_V \leq Ch \|g\|_{0,N}.$$

したがって (3.15) から容易に

$$\|P_V^h v - v\|_{0,N} \leq Ch \|P_V^h v - v\|_V$$

が得られるが, これから, (3.7) と

$$\|P_V^h v - v\|_V \leq \|v\|_V \quad (\forall v \in V)$$

とを考慮にすれば, (3.11) が得られる。(3.12) も同様にして, (3.8) を適用することにより得られる。証明終り。

#### 4. 近似解と誤差評価

第1節の (1.4) で与えられる真の解  $u$  に対して,  $S^h$  に  
おける近似解  $u^h$  は

$$u^h \in S^h, \quad \forall [u^h, v^h] = \langle f, v^h \rangle \quad (\forall v^h \in S^h)$$

で与えられる。容易に  $u^h = P_V^h u$  であることがわかる。

さて,  $f \in (H^{-1}(\Omega))^N$  のとき, 真の解  $u$  が存在して  $V$  に  
属する。したがって, 境界  $S$  が  $C^3$  級ならば, 定理4により

近似解  $u^h$  に対する次のような誤差評価がなりたつ:

$$\|u^h - u\|_{0,N} \leq Ch \|u\|_{\nabla} \quad (h > 0).$$

さらに, 境界  $S$  が  $C^2$  級で,  $f \in (L^2(\Omega))^N$  ならば, 真の解  $u$  は  $(H^2(\Omega))^N$  に属する ([1], 102 ページ 定理 3 または [2], 33 ページ 定理 2.4). したがって境界  $S$  が  $C^4$  級ならば,  $f \in (L^2(\Omega))^N$  のとき, 近似解  $u^h$  に対する次のような誤差評価がなりたつことが定理 4 と定理 3 からわかる:

$$\|u^h - u\|_{0,N} \leq Ch^2 \|u\|_{2,N} \quad (h > 0)$$

$$\|u^h - u\|_{\nabla} \leq Ch \|u\|_{2,N} \quad (h > 0).$$

## 文献

1. Ladyženskaja, O. A., Математические вопросы динамики вязкой несжимаемой жидкости, Издание второе, Наука, 1970.
2. Temam, R., On the theory and numerical analysis of the Navier - Stokes equations, Lecture note, Université Paris XI, 1973.