

壁面が動くビニのナビエ・ストークス  
方程式について

東大 理 藤田 宏

### §1 序

ナビエ・ストークス方程式の noncylindrical な  $(t, x)$ -領域における初期値問題は、動く壁面によって囲まれる容器内（のさらに動く物体が存在している場合）の非圧縮流体の非定常流を定める問題に対応する。本講演の目的は、この問題の Hopf-class の弱解が存在することをいわゆる处罚法 (penalty method) によって示すことである。証明の技術的な部分の詳細は割愛せざるを得ないが、それに興味のある方には N. Sauer 氏と筆者との共著の論文 (Fujita-Sauer [3], [4]) を見て戴く。(もっとも [3] も要約のみである。)  
上の弱解は2次元流の場合には一章となる。

### §2 問題の記述 など。

時刻  $t$  ( $0 \leq t \leq T$ ) において流体が占める空間(平面)領域を  $\Omega(t)$  で表す。ただし、 $\Omega(t) \subset R^m$  ( $m = 2$  及び  $m = 3$ ) であり、 $\Omega(t)$  は有界、 $\Omega(t)$  の境界  $\Gamma(t)$  は滑らかであると仮定する。なお、 $T$  は正の定数であり、我々は  $t = 0$  から  $t = T$  までの流れに軸心を持つ。 $\Gamma(t)$  は時間的変化についても滑らかに変化するものとする。 $\Gamma(t)$  が一気に帰着したり、 $\Gamma(t)$  の成分が接觸したりする病理的な場合は考えない。<sup>注1</sup>

$(t, x)$ -空間内に  $\Omega(t)$  が生成する領域を  $\hat{\Omega}$ 、 $\Gamma(t)$  が生成する(超)曲面を  $\hat{\Gamma}$  で表す。すると、

$$(2.1) \quad \begin{cases} \hat{\Omega} = \bigcup_{t \in [0, T]} t \times \Omega(t) \subset R^{m+1}, \\ \hat{\Gamma} = \bigcup_{t \in [0, T]} t \times \Gamma(t) \subset R^{m+1}. \end{cases}$$

物理定数を然るべく取り、外力を  $f$ 、 $\hat{\Gamma}$  上の流速の境界値を  $\beta$ 、 $t = 0$  における流速の初期値を  $\alpha$  で表わせば、流速  $u = u(t, x)$ 、圧力  $p = p(t, x)$  ( $(t, x) \in \hat{\Omega}$ ) を支配する方程式は古典的な形では次のようにな書かれ:

$$(2.2) \quad u_t = \Delta u - \nabla p - (u \cdot \nabla) u + f(t, x),$$

$$(2.3) \quad \operatorname{div} u = 0,$$

$$(2.4) \quad u|_{\hat{P}} = \beta(t, x),$$

$$(2.5) \quad u|_{t=0} = \alpha(x).$$

(2.2) ~ (2.5) からなる初期値問題を (Pr. NC) で表わし,  
 $\Omega(t) \equiv \text{一定}$  なる特別な場合は (Pr. C) で特記する。

一応上のように書いたものの本講演では、弱解の存在証明  
 には本質的肉眼かなうで記述の冗長を避けて、次の(些  
 か非物理的)簡単化の仮定を設ける:

$$(2.6) \quad f \equiv 0, \quad \beta \equiv 0.$$

この意味で今後 (Pr. NC) のかわりに (Pr. NC)<sub>0</sub> と書く。

我々の目的は (Pr. NC)<sub>0</sub> の Hopf-class の弱解の証明で  
 あるが,  $u = u(t, x)$  が (Pr. NC)<sub>0</sub> の古典解ならば,  
 (Pr. C) の場合と同様に, 次のエネルギー等式が成立する  
 と注意しておく。

$$(2.7) \quad \|u(t)\|_{L_2(\Omega(t))}^2 + 2 \int_0^t \|u(s)\|_{L_2(\Omega(s))}^2 ds = \|\alpha\|_{L_2(\Omega(0))}^2$$

ここで  $u(t)$  は  $u(t, \cdot)$  の意味である。今後は  $L_2(\Omega)$  の  
 ノルムを單に  $\|\cdot\|_{\Omega}$  と書く。さらに, 前後肉眼から  $\Omega$  が明  
 らかであるときは添字  $\Omega$  もはぶく。なお, 本講演では数  
 肉数いづれも実数とする。

注1. Hopf-class の解の non-uniqueness を論じて O.A.

Ladyzhenskaya の最近の注目する論文 [6] においては  $\bar{\Omega}(0)$  が一気に帰着している。

### §3 弱解の定義と弱解に関する定理

本節では (Pr.C) における E. Hopf の扱い [5] に従って、(Pr.NC)<sub>0</sub> の弱解の定義とする。

まず、記号の導入からはじめる。 $\Omega$  を  $R^m$  の任意の有界領域とする。

$$D_\sigma(\Omega) = \{ \varphi \in C^\infty(\Omega) \mid \text{supp } \varphi \subset \Omega, \operatorname{div} \varphi = 0 \},$$

$H_\sigma(\Omega) = "D_\sigma(\Omega)" \text{ の完備化},$

$H_\sigma^1(\Omega) = "D_\sigma(\Omega)" \text{ の } W_\sigma^1(\Omega) (= H^1(\Omega)) \text{ の完備化},$

とおく。なお、(Pr.NC)<sub>0</sub> においては  $a \in H_\sigma(\Omega(0))$  を仮定する。

$(t, x)$ -領域で定義されたベクトル関数に関する次のもとを用いる。 $\hat{\Omega}$  は (2.1) におけるものである。

$$\hat{D}_\sigma(\hat{\Omega}) = \{ \varphi \in C^\infty(\hat{\Omega}) \mid \text{supp } \varphi \subset \hat{\Omega}, \operatorname{div} \varphi = 0 \},$$

$\hat{H}_\sigma^1(\hat{\Omega}) = "D_\sigma(\hat{\Omega})" \text{ の } \nu(\cdot) \text{-norm の完備化},$

$$r = \omega^{-1},$$

$$(3.1) \quad \nu(\varphi)^2 = \int_0^T \|\nabla \varphi\|_{Q(t)}^2 dt \quad (\varphi \in \hat{D}_\sigma(\hat{\Omega})).$$

注意するべきことは立加  $t=0, t=T$  では同じでない  
るので  $\varphi \in \hat{D}_\sigma(\hat{\Omega})$  であつても  $\varphi|_{t=0}, \varphi|_{t=T}$  は必ず  $\dot{\varphi}|_{t=0} \neq 0$  となることである。また  $\varphi|_{\hat{\Gamma}} = 0$  である。  
 $u \in \hat{D}_\sigma(\hat{\Omega})$  における trace の意味で  $u|_{\hat{\Gamma}}$  は意味を持ち  $u|_{\hat{\Gamma}} = 0$  となる。

弱い方程式における試験関数は次の class からえらばれ  
る:

$$(3.2) \quad \hat{\mathcal{D}}(\hat{\Omega}) = \{ \varphi \in \hat{D}_\sigma(\hat{\Omega}) \mid \varphi|_{t=T} = 0 \}.$$

一方、弱解は次の class に属するものとされる。

$$(3.3) \quad \mathcal{U}(\hat{\Omega}) = \{ u \in \hat{H}_\sigma^1(\hat{\Omega}) \mid \text{ess. sup}_{0 \leq t \leq T} \| u(t, \cdot) \|_{\Omega(t)} < +\infty \}.$$

(定義)  $u$  が  $(\text{Pr. NC})_0$  の弱解であるとは次の (i), (ii)  
が成立することである。

$$(i) \quad u \in \mathcal{U}(\hat{\Omega}),$$

$$(ii) \quad \text{すべての } \varphi \in \hat{\mathcal{D}}(\hat{\Omega}) \text{ に} \int_0^T \{ (u, \varphi_t) + (u, \Delta \varphi) + (u, (u \nabla) \varphi) \} dt$$

$$(3.4) \quad F(u, \varphi) \equiv \int_0^T \{ (u, \varphi_t) + (u, \Delta \varphi) + (u, (u \nabla) \varphi) \} dt \\ = - (u, \varphi(0)).$$

さて、我々の結果は次の定理である。

(定理 1) (Fujita-Sauer [3], [4]) 任意の  $a \in H_\sigma(\Omega(0))$   
に对于  $(\text{Pr. NC})_0$  の弱解が存在する。

(定理2) (Fujita [2])  $m=2$  のならば  $(Pr.NC)_0$  の弱解は一意である。

### §4. Penalty methodによる近似

弱解の存在定理である定理1の証明には一種の penalty method を適用する。

まず、 $\Omega(t) \subset B$  ( $0 \leq t \leq T$ ) なる  $R^m$  の有界領域  $B$  を固定する。

$$(4.1) \quad \begin{cases} \hat{B} = [0, T] \times B \\ \hat{\Omega} = \hat{B} - \bar{\Omega} \\ \chi = " \hat{\Omega} の特徴関数" \end{cases}$$

とおく。すなはち、 $a$  を  $\Omega(0)$  の外では0をもつて  $B$  内に拡張し、それを  $\bar{a}$  で表す。

$n$  を自然数として、 $(Pr.NC)_0$  におけるナビエ・ストークス方程式の右辺に penalizing term  $-n\chi \cdot u$  を加えよ。このとき得られる初期値問題を  $(Pr.AP)_n$  で表す。

すなわち、 $(Pr.AP)_n$  は古典形では次のようにな書かれる。

$$(4.2) \quad \begin{cases} u_t^n = \Delta u^n - \nabla p^n - (u^n \nabla) u^n - n \chi(t, x) u^n, \\ \operatorname{div} u^n = 0, \\ u^n|_{\partial B} = 0, \quad u^n|_{t=0} = \bar{a}. \end{cases}$$

(4.2) の解  $u^n$  が存在し,  $\{u^n\}$  あるいはその部分列が  $n \rightarrow \infty$  に際して何等かの意味で収束するならば, その極限  $u^*$  を  $\hat{\mathbb{E}}$  に制限したものが (Pr. NC)<sub>0</sub> の解であることを期待するとは不自然なことではない. 何故なら, —  $u^n$  が滑らかであると仮て形式的に計算すると — (2.7) と同様に次のエネルギー不等式が成立するからである.

$$(4.3) \quad \|u^n(T)\|_B^2 + 2 \int_0^T \|\nabla u^n\|_B^2 dt + 2n \iint_{\hat{\mathbb{E}}} |u^n|^2 dx dt \\ = \|\bar{a}\|_B^2 = \|a\|_{\Omega(0)}^2.$$

実際, (4.3) から直ちに判ることは  $n \rightarrow \infty$  のとき  $u^n$  は (それが  $\hat{\mathbb{E}}$  に制限したものは)  $L_2(\hat{\mathbb{E}})$  における 0 に収束することである. これがって,  $u^n$  の極限  $u^*$  が  $\hat{\Gamma}$  への trace をもつならば  $u^*|_{\hat{\Gamma}} = 0$  となり 望む境界条件を満足されることはなる. 一方,  $\hat{\Omega}$  の内部においては  $X \equiv 0$  であるので,  $u^n$  は (Pr. NC)<sub>0</sub> におけるものと全く同じ方程式を満足している. これがって, 極限  $u^*$  も同じ方程式を満足することはなるであろう. すなわち,  $u^*|_{\hat{\Omega}}$  が (Pr. NC)<sub>0</sub> の解となることが期待される.

実際には (少くとも  $m=3$  の場合には) ~~(Pr. AP)~~ (Pr. AP)<sub>n</sub> の滑らかな解が存在するとか保証されないので, §3 に準じて (Pr. AP)<sub>n</sub> の弱解を定義し,  $u^n$  はその意味で解取られる

ばならない。このよきな  $u^n$  の存在は (Pr.C) の場合と全く同様に Galerkin 法によつて証明される。また、弱解  $u^n$  は (4.3) の  $= \leq$  でありますからエネルギー不等式を満足するので上記の見通しに従つて議論をすゝめることが可能である。エネルギー不等式から得られる次の評価を書いておこう。

$$(4.4) \quad \|u^n(t, \cdot)\|_B \leq \|\alpha\| \quad (0 \leq t \leq T),$$

$$(4.5) \quad \int_0^T \|\nabla u^n(t)\|_B^2 dt \leq \|\alpha\|^2/2,$$

$$(4.6) \quad \|u^n\|_{L_2(\hat{E})}^2 = \iint_{\hat{E}} |u^n|^2 dx dt \leq \|\alpha\|^2/2n.$$

## §5 証明のいくつかの部分

(4.4) - (4.6) の評価から  $\{u^n\}$  の適当な部分列  $\{v^n\}$  がある  $v^n \in \hat{H}_\sigma^1(\hat{B}) := L_2(\hat{B})$ ,  $\hat{H}_\sigma^1(\hat{B})$  における弱収束の意味で収束することを判る。また,  $v^n|_{\hat{E}} = 0$  であり, 従つて  $v^n|_{\hat{P}} = 0$  となることを判る。これより標準的な議論によつて  $v^n|_{\hat{\Omega}} \in \hat{H}_\sigma^1(\hat{\Omega})$  となることが導かれる。

$u = v^n|_{\hat{\Omega}}$  とおいて, これが (Pr.NC)<sub>0</sub> の解であることを示すとすれば問題は  $u$  が (3.4) を満足するかということになる。 $\varphi \in \hat{\mathcal{D}}(\hat{\Omega})$  をとれば 弱解  $u^n$  は

$$(5.1) \quad F(u^n, \varphi) = -(\alpha, \varphi^{(0)})$$

を満足する。ここで、 $F$ は(3.4)におけるものである。

(5.1)における極限移行を検討すると次の事柄が証明の核心であることが判る:

$$(5.2) \quad \{u^n|_{\hat{\Omega}}\} \text{ は } L_2(\hat{\Omega}) \text{ においてコンパクト}.$$

事情は(Pr.C)の場合に平行であるが、より微細な議論が必要となる。たとえば(Pr.C)の場合にそのまま使用するAubin[ ]のcompactness theoremを下の補題の形でmodifyせねばならぬし、さらには、その補題の適用で事があわるわりにはない。(詳しくは[ ]参照) 実際、Aubin型定理である補題から判ることは次の事柄である。

(命題5.1) 区間  $(\alpha, \beta) \times \Omega$  および領域  $\Omega \subset \mathbb{R}^m$  を

$$(\alpha, \beta) \times \Omega \subset \hat{\Omega} \text{ としたときには} \text{ とすれば}$$

$$(5.3) \quad w_n(t) = P(\Omega)(u^n(t, \cdot)|_{\Omega}) \quad (n=1, 2, \dots)$$

によって定義される  $w_n : (\alpha, \beta) \rightarrow H_\sigma(\Omega)$  は  $L_2(\alpha, \beta; H_\sigma(\Omega))$  においてコンパクト集合をなす。すなはち、 $P(\Omega)$  は  $L_2(\Omega)$  から  $H_\sigma(\Omega)$  への正射影である。

この命題の証明に用いられる補題は次のものである。

(補題) (Fujita-Sauer, [ ])  $M_i$  ( $i=0, 1, 2$ ) をヒルベルト空間とし、作用素  $P : M_0 \rightarrow M_1$  および  $S : M_0 \rightarrow M_2$  はいずれも線形コンパクトであるとする。また、

$$(5.4) \quad S v = 0 \implies P v = 0 \quad (v \in M_0)$$

が成立することを仮定する。さらには  $X_i = L_2((\alpha, \beta); M_i)$   
 $(i=0, 1, 2)$  において,  $\hat{P}: X_0 \rightarrow X_1$ ,  $\hat{S}: X_0 \rightarrow X_2$  で  
 $(\hat{P} v)(t) = P v(t)$ ,  $(\hat{S} v)(t) = S v(t)$

によって定義する。このとき  $v_n \in X_0$  の列  $\{v_n\}$  に属し

(i)  $\{v_n\}$  は  $X_0$  で有界,

(ii)  $\{\frac{d}{dt} \hat{S} v_n\}$  は  $X_2$  で有界;

ならば  $\{\hat{P} v_n\}$  は  $X_1$  でコンパクトである。

さて、補題を使用する際の(命題5.1)の証明の流れに記号の対応は次の通りである。

$$M_0 = \{u \in W_2^1(\Omega) \mid \operatorname{div} u = 0\},$$

$$M_1 = H_\sigma(\Omega)$$

$$M_2 = \mathcal{D}(A)' = \mathcal{D}(A) \text{の dual space}.$$

ただし、 $A$ は  $\Omega$  上におけるストークスの作用素、すなはち

$$\mathcal{D}(A) = W_2^2(\Omega) \cap H_\sigma^1(\Omega), \quad A\varphi = -P\Delta\varphi \quad (\varphi \in \mathcal{D}(A))$$

によって定義される  $H_\sigma$  の自己共役作用素である。 $\mathcal{D}(A)$  はヒルベルト空間となることを示すには  $\|A\varphi\|_{H_\sigma(\Omega)} \leq c \|\varphi\|_{\mathcal{D}(A)}$  のルムといて同じことが示す。

$P, S$  は次のようになる:

$$(5.5) \quad P = P(\Omega) \quad (W_2^1(\Omega) \hookrightarrow L_2(\Omega) \text{への injection})$$

$$(5.6) \quad S u(\varphi) = \langle S u, \varphi \rangle = (u, \varphi)_{L_2(\Omega)}, \quad (u \in M_0, \varphi \in \mathcal{D}(A))$$

肝心の  $v_n$  については

$$(5.7) \quad v_n(t) = u^n(t, \cdot)|_{\Omega} \in W_2^1(\Omega) \quad (\text{a.e. } t)$$

とくに、この  $v_n$  に対して補題の仮定の有界性が満足されることは、(i) については (4.5) から直接判るが、(ii) については、不等式

$$\begin{aligned} |(w \nabla) \varphi, w| &\leq C \|\nabla \varphi\|_{L_3(\Omega)} \|w\|_{L_2(\Omega)} \|w\|_{L_6(\Omega)} \\ &\leq C \|A \varphi\| \cdot \|w\|_{L_2(B)} \cdot \|\nabla w\|_{L_2(B)} \end{aligned}$$

が、すなはち  $w \in H_\sigma^1(B)$ ,  $\varphi \in \mathcal{D}(A)$  に対して成立する  
こと、(4.4) から得られた不等式

$$(5.8) \quad \left\| \frac{d}{dt} \widehat{S} v_n(t) \right\|_{M_2} \leq C \|\nabla u^n(t, \cdot)\|_B \quad (\text{a.e. } t)$$

によつて (4.5) を考慮すればとてまとめて判る。

### 引用文献

- [1] Aubin, J. P., Un théorème de compacité, C.R. Acad. Sci. Paris 256 (1963), 5042-5044.
- [2] Fujita, H., Remarks on the 2-dimensional non-stationary solutions of the Navier-Stokes equation in non-cylindrical domains, (in preparation).
- [3] Fujita, H. and N. Sauer, Construction of weak

solutions of the Navier-Stokes equation in a noncylindrical domain, Bull. Amer. Math. Soc. 75 (1969), 465-468

[4] ———, On existence of weak solutions of the Navier-Stokes equations in regions with moving boundaries, J. Fac. Sci. Univ. Tokyo, 吉田記念号 (1970).

[5] Hopf, E. Über die Anfangswertaufgabe für die hydrodynamischen Grundgleichungen, Math. Nachr. 4 (1951), 213-231.

[6] ~~Ladyženskaja~~, O. A., Example of nonuniqueness in the Hopf class of weak solutions for the Navier-Stokes equations, Izv. Akad. Nauk SSSR, Ser. Mat. Tom 33 (1969) No. 1. : (English Translation) Math. USSR - Izvestija, Vol. 3 (1969), No. 1.