

二重特性根を持つ一階双曲型方程式系の 解の特異性の伝播について

阪大 理学部 一瀬 弥

§0.序. 本稿では、次の双曲型作用素系についての初期値問題を考察する。

$$(0.1) \quad L = D_t + \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}(t, x, D_x) + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{pmatrix}(t, x, D_x)$$

$$\text{on } [0, T] \times \mathbb{R}^n. \quad (D_t = -\sqrt{-1} \frac{\partial}{\partial t}).$$

ここで、実数値関数 $\lambda_j(t, x, \zeta)$ ($j=1, 2$) は通常の擬微分作用素のクラス $B^\infty([0, T]; S^1)$ に属し、特に

$$(0.2) \quad \lambda_j(t, x, \delta \zeta) = \delta \lambda_j(t, x, \zeta) \quad (|\zeta| \geq M, \delta \geq 1)$$

なるものとする。 $b_{jk}(t, x, \zeta)$ は $B^\infty([0, T]; S^0)$ に属す。

$G(x) = {}^t(g_1(x), g_2(x))$ ($g_j(x) \in H_{-m} = \bigcup H_\lambda$) に対して、初期値問題

$$(0.3) \quad \begin{cases} L U(t, x) = 0 & \text{on } [0, T], \\ U(0, x) = G(x) \end{cases}$$

を導える。但し, $U(t, x) = {}^+(u_1(t, x), u_2(t, x))$ 。

本稿の目的は, 特性根 $-\lambda_j(t, x)$ ($j = 1, 2$) に関する条件

$$(*) \quad \{\tau + \lambda_i, \{\tau + \lambda_j, \tau + \lambda_k\}\}(t, x) = 0 \\ \text{on } [0, T] \times R_{x, 3}^{2n} \quad (i, j, k = 1, 2)$$

のもとで, 解の特異性の伝播の様子を解析することである。

なお; C^1 級関数 $f(t, x; \tau, x)$, $g(t, x; \tau, x)$ に対して, $\{f, g\}(t, x; \tau, x)$ は ポアソン括弧をもつ。

最近, 熊ヶ郷 - 谷口 - 戸崎 [4], 熊ヶ郷 - 谷口 [5] は, 一般の主部対角形の双曲型作用素系について, 解の特異性の伝播を調べた ([5] の定理 3.4). このとき, 解の特異性の伝播は無限個の “位相関数の多重積” を用いてあらわされる。本稿では, 条件 (*) のもとでは特異性の伝播は 5 種類の位相関数 $\phi_1, \phi_2, \phi_1 \# \phi_2, \phi_2 \# \phi_1, \phi_1 \# \phi_2 \# \phi_1$ を用いてあらわされることを示す。特性根が包含的, すなわち,

$$(0.4) \quad \{\tau + \lambda_1, \tau + \lambda_2\} = 0 \\ \text{on } \Sigma = \{(t, x)\}; \lambda_1 = \lambda_2$$

の場合 [1], [2], [6], [7], [8], [9], [10] 等の結果があるが, 我々の扱うものは一般には包含的ではないことに注意する。例えば, $\lambda_1 = \pm i$, $\lambda_2 = -\pm i$ は条件 (*) をみたすが

, (0.4) は満たさない。

§1. 準備。 §0 の $\lambda_j(t, x, \bar{z})$ ($j=1, 2$) に対し, $\phi_j(t, s; x, \bar{z})$ もアイコナール方程式

$$(1.1) \quad \partial_t \phi_j + \lambda_j(t, x, \nabla_x \phi_j) = 0, \quad \phi_j|_{t=s} = x \cdot \bar{z}$$

の解とする。その時, “位相関数の多重積” $\bar{\pi} = \bar{\pi}_j, \dots$

$$j_{v+1}(t_0, \dots, t_{v+1}; x, \bar{z}) = \phi_{j_1}^{v+1}(t_0, t_1) \# \dots \# \phi_{j_{v+1}}^{v+1}(t_v, t_{v+1})$$

($j_k = 1, 2$, $0 \leq t_{v+1} \leq \dots \leq t_0 \leq T_0$, “ $T_0 > 0$ は, ω に独立な定数”) を [4] に従って次で定義する。

$$(1.2) \quad \bar{\pi}(t_0, \dots, t_{v+1}; x^0, \bar{z}^{v+1}) = \sum_{k=1}^{v+1} \{ \phi_{j_k}(t_{k-1}, t_k; x_v^{k-1}, \bar{z}_v^k) - x_v^k \cdot \bar{z}_v^k \} + \phi_{j_{v+1}}(t_v, t_{v+1}; x_v^v, \bar{z}^{v+1}),$$

但し, $x_v^0 = x^0$ で, $\{x_v^k, \bar{z}_v^k\}_{k=1}^v (t_0, \dots, t_{v+1}; x^0, \bar{z}^{v+1})$ は

$$(1.3) \quad \begin{cases} x^k = \nabla_{\bar{z}} \phi_{j_k}(t_{k-1}, t_k; x^{k-1}, \bar{z}^k), \\ \bar{z}^k = \nabla_x \phi_{j_{k+1}}(t_k, t_{k+1}; x^k, \bar{z}^{k+1}), \end{cases} \quad k=1, \dots, v$$

の解とする (詳しくは, [4] の定理 1.8 をみよ)。特に
断りのない限り, 上述の正定数 T_0 を以下用いる。次に,

$$\bar{J} = (\bar{j}_1, \dots, \bar{j}_{v+1}) \quad (\bar{j}_k = 1, 2), \quad (\bar{s}, \bar{r}) \text{ と点列 } \{t_0, \dots, t_{v+1}\}$$

($T_0 \geq t_0 \geq \dots \geq t_{v+1} \geq 0$) に対して, $(Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}})(\sigma) = (Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}})$

$(\sigma; t_0, \dots, t_{v+1}; \bar{s}, \bar{r})$ ($t_{v+1} \leq \sigma \leq t_0$) は, 初期条件 $(Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}})$

$(t_{v+1}) = (\bar{s}, \bar{r})$ をみたし, $t_k < \sigma < t_{k-1}$ ($k = 1, \dots, v+1$)

なる σ について, 方程式

$$(1.4) \quad \left\{ \begin{array}{l} \frac{dQ_{\bar{J}}}{d\sigma}(\sigma) = \nabla_3 \lambda_{j_k}(\sigma, Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}}), \\ \frac{dP_{\bar{J}}}{d\sigma}(\sigma) = -\nabla_x \lambda_{j_k}(\sigma, Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}}) \end{array} \right.$$

をみたすの連続関数として定義される。この $(Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}})(\sigma)$ と(1.2)の互について、次の命題を得る。

命題1.1. (y, v) を R^{2n} の任意の点とし、 x を

(1.5) $y = \nabla_3 \Xi_{j_1, \dots, j_{v+1}}(t_0, \dots, t_{v+1}; x, v)$
をみたす点とする。そのとき、(1.4)の $(Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}})(\sigma; t_0, \dots, t_{v+1}; y, v)$ ($\bar{J} = (j_1, \dots, j_{v+1})$) と (1.3) の解
 $\{x_v^k, \Xi_v^k\}_{k=1}^v$ について、

$$(Q_{\bar{J}}, P_{\bar{J}})(t_e; t_0, \dots, t_{v+1}; y, v) \\ = (x_v^e, \Xi_v^e)(t_0, \dots, t_{v+1}; x, v) \quad (e = 0, \dots, v+1)$$

$$(x_v^0 = x, \Xi_v^0 = \nabla_x \Xi_{j_1, \dots, j_{v+1}}(t_0, \dots, t_{v+1}; x, v),$$

$$x_v^{v+1} = y, \Xi_v^{v+1} = v)$$

が成立する。

証明は、略す。

§ 2. 位相関数の多重積の縮約. 先づ、本稿で基本となる補題を述べる.

補題 2.1. §1で定義された $(Q_J, P_J)(\sigma; t_0, \dots, t_{J+1}; \tau, \eta)$ ($J = (j_0, \dots, j_{J+1})$, $j_k = 1, 2$, $T_0 \geq t_0 \geq \dots \geq t_{J+1} \geq 0$) に対して、 $v(\sigma)$ を

$$v(\sigma) = (\lambda_2 - \lambda_1)(\sigma, Q_J(\sigma), P_J(\sigma))$$

で定義する. このとき、 λ_1 と λ_2 が §1 で述べた条件 (*) を満足するならば、 $v(\sigma)$ は σ についての一次関数となる.

証明. $\sigma \in (t_k, t_{k-1})$ なる σ について

$$\begin{aligned} \frac{d}{d\sigma} v(\sigma) &= -\{\tau + \lambda_2, \tau + \lambda_{j_k}\}(\sigma, Q_J(\sigma), P_J(\sigma)) \\ &\quad + \{\tau + \lambda_1, \tau + \lambda_{j_k}\}(\sigma, Q_J(\sigma), P_J(\sigma)) \end{aligned}$$

が成立する. よって、 $j_k = 1$ でも $j_k = 2$ でも

$$\frac{d}{d\sigma} v(\sigma) = \{\tau + \lambda_1, \tau + \lambda_2\}(\sigma, Q_J(\sigma), P_J(\sigma)).$$

$v(\sigma)$ は $C^1([t_{J+1}, t_0])$ に属する. 次に、条件 (*) より

$$\begin{aligned} \frac{d^2}{d\sigma^2} v(\sigma) &= -\{\{\tau + \lambda_1, \tau + \lambda_2\}, \tau + \lambda_{j_k}\} \\ &= 0 \quad (t_k < \sigma < t_{k-1}) \end{aligned}$$

が成立する. よって補題を得る.

証明終り.

定理 2.2. 条件 (*) を仮定する。そのとき, $\{t,$
 $t_1, t_2, s\}$ ($T_0 \geq t > t_1 > t_2 > s \geq 0$) に対して,

$$(2.1) \quad \begin{cases} 4_1 = t - \frac{(t_1 - t_2)(t_2 - s)}{t - t_1 + t_2 - s}, \\ 4_2 = t_1 - t_2 + s - \frac{(t_1 - t_2)(t_2 - s)}{t - t_1 + t_2 - s} \end{cases}$$

とおけば、

$$(2.2) \quad \bar{I}_{1,2,1}(t, 4_1, 4_2, s; x, \bar{x}) = \bar{I}_{2,1,2}(t, t_1, t_2, s; x, \bar{x})$$

が成立する。

証明の方針. (2.1) の関数 4_j ($j = 1, 2$) を, (2.2) をみたす関数として決定する。今, (2.2) をみたす 4_j が存在したとする。但し, この 4_j は x と \bar{x} には独立と仮定しておく。[4] の定理 2.3 より,

$$\begin{cases} \partial_t \bar{I}_{2,1,2}(t, t_1, t_2, s) + \lambda_2(t, x, \nabla_x \bar{I}_{2,1,2}) = 0, \\ \bar{I}_{2,1,2}|_{t=t_1} = \bar{I}_{1,2}(t_1, t_2, s). \end{cases}$$

よって, $\Delta = (t, 4_1, 4_2, s; x, \bar{x})$ とおけば, (2.2) より

$\bar{I}_{1,2,1}(\Delta)$ は

$$(2.3) \quad \begin{cases} \partial_t (\bar{I}_{1,2,1}(\Delta)) + \lambda_2(t, x, \nabla_x \bar{I}_{1,2,1}(\Delta)) = 0, \\ \bar{I}_{1,2,1}(\Delta)|_{t=t_1} = \bar{I}_{1,2}(t_1, t_2, s) \end{cases}$$

をみたす。 (2.3) 式を [4] の定理 2.3 及び本稿の補題 2.1 を用いて書き換えることにより, 4_j が

$$(2.4) \quad \begin{cases} 4_1 - 4_2 = t - t_1 + t_2 - \alpha, \\ 4_1^2 - 4_2^2 = t^2 - t_1^2 + t_2^2 - \alpha^2 \end{cases}$$

を満足するならば”，(2.3) よりて (2.2) が成立することがわかる。これを 4_j について解いて (2.1) を得る。

注意 . $\mathbb{R}_x^3 \times \mathbb{R}_3^3$ 上の関数 $\lambda_1 = \bar{3}_1, \lambda_2 = x_1 \bar{3}_2 + \bar{3}_3$ は，条件(*)を満足する。このとき位相関数の多重積を実際に計算すると，

$$\begin{aligned} \bar{\pi}_{1,2,1}(t, t_1, t_2, \alpha; x, \bar{3}) &= \{x_1 - (t - t_1 + t_2 - \alpha)\} \bar{3}_1 \\ &+ \{x_2 - (t_1 - t_2)x_1 + (t - t_1)(t_1 - t_2)\} \bar{3}_2 + \{x_3 - (t_1 - t_2)\} \bar{3}_3, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bar{\pi}_{2,1,2}(t, t_1, t_2, \alpha; x, \bar{3}) &= \{x_1 - (t_1 - t_2)\} \bar{3}_1 + \{x_2 - (t - t_1 + t_2 - \alpha)x_1 + (t_1 - t_2)(t_2 - \alpha)\} \bar{3}_2 + \{x_3 - (t - t_1 + t_2 - \alpha)\} \bar{3}_3. \end{aligned}$$

上の $\bar{\pi}_{1,2,1}, \bar{\pi}_{2,1,2}$ について，特に $\bar{3}_2 = \bar{3}_3 = 0$ 更に $x_1 = \bar{3}_1 = \bar{3}_3 = 0$ とおけば”，任意の x と $\bar{3}$ ($\bar{3} \neq 0$) について (2.2) を満足する関数 4_j は，(2.1) の関数に限ることがわかる。

系 2.3. 条件(*)を仮定する。このとき，任意の ν (≥ 2)， $\bar{J} = (\bar{j}_1, \dots, \bar{j}_{\nu+1})$ ($\bar{j}_k = 1, 2, j_k \neq j_{k+1}$) と

$\{t_0, \dots, t_{v+1}\}$ ($T_0 \geq t_0 > \dots > t_{v+1} \geq 0$) に対して,
 x と \bar{z} に独立な数 t'_1, t'_2 ($t_0 > t'_1 > t'_2 > t_{v+1}$) が存在し
て,

$$(2.5) \quad \begin{aligned} & \Phi_{j_0, \dots, j_{v+1}}(t_0, \dots, t_{v+1}; x, \bar{z}) \\ &= \bar{\Phi}_{1, 2, 1}(t_0, t'_1, t'_2, t_{v+1}; x, \bar{z}) \end{aligned}$$

が成立し, 又 任意の点 (y, η) に対して

$$(2.6) \quad \begin{aligned} & (Q_{j_0, \dots, j_{v+1}}, P_{j_0, \dots, j_{v+1}})(t_0; t_0, \dots, t_{v+1}; y, \eta) \\ &= (Q_{1, 2, 1}, P_{1, 2, 1})(t_0; t_0, t'_1, t'_2, t_{v+1}; y, \eta) \end{aligned}$$

が成り立つ.

証明. 定理 2.2 と [4] の定理 2.3 や 5, 帰納的に (2.5) を得る. 次に (2.5) 式と命題 1.1 より, (2.6) を得る.
証明終り.

§ 3. 結果. [5] に従って概念 ‘ ε -station set’
を導入する. $J = (j_0, \dots, j_{v+1})$, 点 (y, η) と ε ($0 \leq \varepsilon \leq 1$) に対して, 点列 $\{t_0, \dots, t_v\}$ ($T_0 \geq t_0 \geq t_1 \geq \dots \geq t_v \geq 0$) が ε -station set $A_{\varepsilon, J}(t; y, \eta)$ に属するとは, $(x^k, \bar{z}^k) = (Q_J, P_J)(t_k; t, t_1, \dots, t_v, 0; y, \eta)$ とおき

$$(3.1) \quad |A_{j_k}(t_k, x^k, \bar{z}^k) - A_{j_{k+1}}(t_k, x^k, \bar{z}^k)| \leq \varepsilon \langle \bar{z}^k \rangle \quad (k = 1, \dots, v)$$

が成立するときに言い、これを用いて

$$(3.2) \quad \Lambda_{\varepsilon}^J(t; y, z) = \{ (Q_J, P_J)(t; t, t_1, \dots, t_v, 0; y, z); \\ \{ t_1, \dots, t_v \} \in \Lambda_{\varepsilon, J}(t; y, z) \}$$

とおく。方程式 (0.3) の初期値 $g_j(x)$ ($j=1, 2$) の波面集合 $WF(G)$ に対して

$$(3.3) \quad \tilde{P}_t = \{ \delta \Lambda_0^J(t; y, z); (y, z) \in WF(G), \delta > 0, \\ |z| \geq M_0, J=(1), (2), (1, 2), (2, 1), (1, 2, 1) \}$$

とおく (M_0 は、(0.2) の M より定まる十分大きな数)。
このとき、次の主要結果を得る。

定理 3.1. 条件 (*) を仮定するならば、(0.3) の解 $u(t, x)$ の時刻 t での波面集合 $WF(Ut)$ について、

$$(3.4) \quad WF(Ut) \subset \tilde{P}_t \quad (0 \leq t \leq T_0)$$

が十分小さい $T_0 > 0$ に対して成立する。

証明の方針。集合 $P_{t, \varepsilon}$ を (3.3) 式中の M_0 を用いて

$$(3.5) \quad P_{t, \varepsilon} = \{ \delta \Lambda_{\varepsilon}^J(t; y, z); (y, z) \in WF_{\varepsilon}(G), J=(j_1, \dots, j_{v+1}), j_k = 1, 2, v=0, 1, \dots, \delta > 0, |z| \geq M_0 \} \\ (WF_{\varepsilon}(G) = \{ (y, z); \text{dist} \{ (y, z), WF(G) \} < \varepsilon \})$$

とおく。熊ヶ郷-谷口 [5] の定理 3.4 は、

$$(3.6) \quad WF(U(t)) \subset \bigcap_{0 < \varepsilon \leq 1} P_{t, \varepsilon} \quad (0 \leq t \leq T_0)$$

を示している。このことから、定理 3.1 を証明するには、

$$(3.7) \quad \bigcap_{0 < \varepsilon \leq 1} P_{t, \varepsilon} = \tilde{P}_t$$

なることを示せばよい。 $\bigcap_{0 < \varepsilon \leq 1} P_{t, \varepsilon}$ が \tilde{P}_t なることは両辺の集合の定義より明らかであるから、 $\bigcap_{0 < \varepsilon \leq 1} P_{t, \varepsilon} \subset \tilde{P}_t$ を示せばよい。以後の証明中、補題 2.1 を本質的に用いることを注意して、後は省略する。

例。条件 (*) を満足する $n=3$ のときの例を以下にあげる。

1. $\lambda_k = t \sum_{j=1}^3 a_j^k \bar{\gamma}_j$ ($k=1, 2$, a_j^k は実定数).
2. $\lambda_1 = \bar{\gamma}_1$, $\lambda_2 = x_1 \bar{\gamma}_2 + \bar{\gamma}_3$.
3. $\lambda_1 = x_2 \bar{\gamma}_1 + \bar{\gamma}_3$, $\lambda_2 = -x_3 \bar{\gamma}_1 + \bar{\gamma}_2$.
4. $\lambda_1 = x_1 \bar{\gamma}_1$, $\lambda_2 = t \bar{\gamma}_2$.

文献 (本稿中引用したもののみ) .

- [1] S. Alinhac : Comm. Partial Differential

- Equations, 3(10) (1978), 877-905.
- [2] M. Hata : 大阪大学修士論文 (1977).
 - [3] W. Ichinose : to appear.
 - [4] H. Kumano-go, K. Taniguchi and Y. Tozaki : Comm. Partial Differential Equations, 3(4) (1978), 349-380.
 - [5] H. Kumano-go and K. Taniguchi : Funkcial. Ekvac., 22 (1979).
 - [6] D. Ludwig and B. Granoff : J. Math. Anal. Appl., 21 (1968), 556-574.
 - [7] Y. Morimoto : Comm. Partial Differential Equations, 4(6) (1979), 609-643.
 - [8] J. C. Nossas : C. R. Acad. Sci. Paris Sér. A, 288 (1979), 129-132.
 - [9] K. Taniguchi : to appear.
 - [10] G. A. Uhlmann : Comm. Partial Differential Equations, 2(7) (1977), 713-779.