

## Zasada superpozycji – rozkład problemu na jednorodne.

Tu zbierzemy informacje o jednej z metod pomocniczych pozwalających poszerzyć zakres stosowalności metody Fouriera na równania niejednorodne oraz dla niejednorodnych warunków brzegowych. Rozpatrzmy niejednorodne równanie falowe (z siłą wymuszającą) z niezerowymi warunkami brzegowymi:

$$u_{tt} = c^2 u_{xx} + \sin 2t \cdot \sin \frac{2\pi}{l} x,$$
$$u(0, t) = A, \quad u(l, t) = B,$$
$$u(x, 0) = \phi(x), \quad u_t(x, 0) = 0.$$

**Uwaga:** warunki brzegowe tj. dla  $x=0$  i  $x=l$  są niezerowe!

Warunki zgodności:  $\phi(0) = A$ ,  $\phi(l) = B$ . Należy szukać rozwiązania w postaci sumy

$$u(x, t) = v(x, t) + w(x).$$

Jeśli  $w(0) = A$  i  $w(l) = B$ , to warunki brzegowe na funkcję  $v$  są już jednorodne. Jeśli dodatkowo  $w''(x) = 0$ , to  $v$  spełnia równanie falowe. Zatem należy wziąć

$$w(x) = A + \frac{B - A}{l} x$$

i wtedy funkcja  $v$  musi spełniać

$$v_{tt} = c^2 v_{xx} + \sin 2t \cdot \sin \frac{2\pi}{l} x,$$
$$v(0, t) = 0 = v(l, t),$$
$$v(x, 0) = \phi(x) - w(x), \quad v_t(x, 0) = 0.$$

Tu jest **kluczowe podstawienie** pozwalające zamienić niejednorodne warunki brzegowe z  $A$  i  $B$  na jednorodne (z zerami)!! M.in.  $v(0, t) = 0$

Stosujemy teraz metodę Fouriera otrzymując

$$\lambda_n = -\left(\frac{n\pi}{l}\right)^2, \quad f_n(x) = \sin \frac{n\pi}{l} x, \quad n = 1, 2, \dots$$

Odnalezione zostały wartości własne oraz funkcje własne zagadnienia Sturm-Liouville'a. Teraz – w oparciu o te funkcje własne (tworzące układ ortogonalny zupełny) – będziemy poszukiwać rozwiązań w postaci szeregów Fouriera z rozwinięciami względem tego układu:

Poszukujemy więc rozwiązania w postaci

$$v(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} g_n(t) \sin \frac{n\pi}{l} x.$$

Po wstawieniu do równania różniczkowego dostaniemy

$$\sum_{n=1}^{\infty} g_n''(t) \sin \frac{n\pi}{l} x = -c^2 \sum_{n=1}^{\infty} \frac{n^2 \pi^2}{l^2} g_n(t) \sin \frac{n\pi}{l} x + \sin 2t \cdot \sin \frac{2\pi}{l} x.$$

Rozwijamy także względem układu  $f_n$  funkcję  $\phi - w$ ; współczynnikiem przy  $f_n$  jest

$$c_n = \frac{2}{l} \int_0^l (\phi(x) - w(x)) \sin \frac{n\pi}{l} x dx.$$

Szczęśliwie niejednorodność w równaniu różniczkowym i  $v_t(x, 0)$  nie wymagają już rozwijania. Porównując współczynniki przy  $f_n$  dostajemy

$$g_n''(t) = -\frac{n^2\pi^2c^2}{l^2}g_n(t), \quad g_n(0) = c_n, \quad g_n'(0) = 0$$

dla  $n \neq 2$  oraz

$$g_2''(t) = -\frac{4\pi^2c^2}{l^2}g_2(t) + \sin 2t, \quad g_2(0) = c_2, \quad g_2'(0) = 0.$$

W pierwszym przypadku

$$g_n(t) = c_n \cos \frac{n\pi c}{l}t,$$

a w drugim po uzmiennieniu stałych

$$g_2(t) = \alpha(t) \sin \frac{2\pi c}{l}t + \beta(t) \cos \frac{2\pi c}{l}t.$$

Z układu

$$\begin{aligned} \alpha'(t) \sin \frac{2\pi c}{l}t + \beta'(t) \cos \frac{2\pi c}{l}t &= 0, \\ \frac{2\pi c}{l} \left( \alpha'(t) \cos \frac{2\pi c}{l}t - \beta'(t) \sin \frac{2\pi c}{l}t \right) &= \sin 2t \end{aligned}$$

wyznaczamy  $\alpha'$  i  $\beta'$ :

$$\begin{aligned} \alpha'(t) &= \frac{l}{2\pi c} \sin 2t \cdot \cos \frac{2\pi c}{l}t, \\ \beta'(t) &= -\frac{l}{2\pi c} \sin 2t \cdot \sin \frac{2\pi c}{l}t. \end{aligned}$$

Stąd

$$\begin{aligned} g_2(t) &= \frac{l}{2\pi c} \int_0^t \sin 2s \cdot \sin \frac{2\pi c}{l}(t-s) ds \\ &\quad + \alpha \sin \frac{2\pi c}{l}t + \beta \cos \frac{2\pi c}{l}t. \end{aligned}$$

Z warunków początkowych  $g_2(0) = c_2$ ,  $g_2'(0) = 0$  wynika, że  $\beta = c_2$ ,  $\alpha = 0$ , czyli ostatecznie

$$u(x, t) = A + \frac{B - A}{l}x + \sum_{n=1}^{\infty} c_n \cos \frac{n\pi c}{l}t \sin \frac{n\pi}{l}x + \frac{l}{2\pi c} \int_0^t \sin 2s \sin \frac{2\pi c}{l}(t - s) ds \cdot \sin \frac{2\pi}{l}x.$$

Mamy poszukiwane rozwiązanie w postaci szeregu Fouriera (względem znalezionej układu funkcji własnych).

Należy jednak zauważyć, że rozpatrywaliśmy problem z umocowanymi końcami struny, gdy ich położenie nie było zmienne w czasie.

W sytuacji ogólnej, gdy  $A$  i  $B$  są funkcjami zmiennej  $t$ , należy poszukiwać rozwiązań w postaci

$$u(x, t) = v(x, t) + r_0(x)A(t) + r_l(x)B(t).$$

Jeśli chcemy, by warunki brzegowe na  $v$  były jednorodne, musimy mieć  $r_0(0) = 1$ ,  $r_l(0) = 0$  oraz  $r_0(l) = 0$ ,  $r_l(l) = 1$ . To podstawienie jest możliwe dla  $A$  i  $B$  klasy  $C^2$ , ale wybór  $r_0$  i  $r_l$  jest już prosty:

$$r_0(x) = 1 - \frac{x}{l}, \quad r_l(x) = \frac{x}{l}.$$

Dla ogólniejszych warunków brzegowych

$$\begin{aligned} u_x(0, t) + ru(0, t) &= A(t), \\ u_x(l, t) + su(l, t) &= B(t), \end{aligned}$$

należy użyć innych funkcji liniowych zmiennej  $x$  w miejsce  $r_0$  i  $r_l$ .