

معادلات و مشتقات جزئی

معادلات شبه خطی

سؤال: این معادلات چگونه حاصل می‌شوند؟

دو تابع مشخص از x, y, z مفروضند:

$$u(x, y, z), v(x, y, z)$$

بین u, v یک رابطه دلخواه می‌توان بدست آورد:

$$f(u, v) = 0$$

از تابع فوق نسبت به متغیرهای x و y مشتق می‌گیریم:

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial u} \left(\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} p \right) + \frac{\partial f}{\partial v} \left(\frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial z} p \right) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial u} \left(\frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial z} q \right) + \frac{\partial f}{\partial v} \left(\frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial z} q \right) = 0 \end{cases}$$

$\frac{\partial f}{\partial v}, \frac{\partial f}{\partial u}$ نمی‌توانند با هم صفر شوند. زیرا f نمی‌تواند u, v تابعی از نباشد.

دستگاه اخیر یک دستگاه خطی همگن است. بطوریکه برای اینکه جواب غیر صفر داشته باشد، بایستی دترمینان ضرایب معادله صفر باشد.

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} p & \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial z} p \\ \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial z} q & \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial z} q \end{vmatrix} = 0$$

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial u}{\partial z} p & \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial u}{\partial z} q \\ \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial z} p & \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial z} q \end{vmatrix} = 0$$

$$\underbrace{\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{vmatrix}}_R + \underbrace{\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial z} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial z} \end{vmatrix}}_{-Q} p + \underbrace{\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial z} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial z} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{vmatrix}}_{-P} p + \underbrace{\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial z} & \frac{\partial u}{\partial z} \\ \frac{\partial v}{\partial z} & \frac{\partial v}{\partial z} \end{vmatrix}}_{pq} p q = 0$$

$$Pp + Qq = R$$

$$P = J \left(\frac{u, v}{y, z} \right), \quad Q = J \left(\frac{u, v}{z, x} \right), \quad R = J \left(\frac{u, v}{x, y} \right)$$

حل معادلات شبه خطی مرتبه اول

قبلا مشاهده شد که جواب این معادله بصورت $f(u, v) = 0$ است.

دو رویه در نظر می‌گیریم:

$$\begin{cases} u(x, y, z) = c_1 \\ v(x, y, z) = c_2 \end{cases}$$

تقاطع این دو رویه یک خم است که جواب معادله بوده و جواب دستگاه فوق نیز می‌باشد.

این خم را خم مشخصه معادله با مشتقات جزئی گویند.

چون c_1, c_2 دلخواه هستند، طایفه ای از خمها را داریم.

فرض کنید معادلات پارامتری این خم را داشته باشیم:

$$x = x(t), y = y(t), z = z(t)$$

از معادلات دستگاه اخیر نسبت به t مشتق می‌گیریم:

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial u}{\partial z} \frac{dz}{dt} = 0 \\ \frac{\partial v}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial v}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial v}{\partial z} \frac{dz}{dt} = 0 \\ \frac{\partial u}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{dy}{dt} = - \frac{\partial u}{\partial z} \frac{dz}{dt} \\ \frac{\partial v}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial v}{\partial y} \frac{dy}{dt} = - \frac{\partial v}{\partial z} \frac{dz}{dt} \end{cases}$$

از دو معادله اخیر $\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt}$ را بر حسب $\frac{dz}{dt}$ تعیین می‌کنیم:

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{vmatrix} \frac{dx}{dt} = \begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial y} & \frac{\partial u}{\partial z} \\ \frac{\partial v}{\partial y} & \frac{\partial v}{\partial z} \end{vmatrix} \frac{dz}{dt} \Rightarrow R dx = P dz$$

$$\begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial x} & \frac{\partial u}{\partial y} \\ \frac{\partial v}{\partial x} & \frac{\partial v}{\partial y} \end{vmatrix} \frac{dy}{dt} = \begin{vmatrix} \frac{\partial u}{\partial z} & \frac{\partial u}{\partial x} \\ \frac{\partial v}{\partial z} & \frac{\partial v}{\partial x} \end{vmatrix} \frac{dz}{dt} \Rightarrow R dy = Q dz$$

$$\frac{dx}{P} = \frac{dy}{Q} = \frac{dz}{R}$$

$$z = f_1(y + m_1x) + f_2(y + m_2x)$$

۲- معادله مفسر دارای ریشه حقیقی مکرر است.

در این حالت معادله از رده معادلات سهمگون (پارابولیک) است.

$$m_1 = \frac{-b}{2a}$$

$m_2 \neq m_1$ انتخاب می شود. زیرا:

$$2am_1m_2 + b(m_1 + m_2) + 2c = 0 \quad \forall m_2$$

در این صورت معادله اولر بصورت زیر ساده می شود:

$$\frac{\partial^2 z}{\partial v^2} = 0 \rightarrow \frac{\partial z}{\partial v} = \phi(u) \rightarrow z = v\phi(u) + \psi(u)$$

$$z = (y + m_2x)\phi(y + m_1x) + \psi(y + m_1x)$$

می توان با تغییراتی جواب بدست آمده را فقط بر حسب m_1 نوشت:

$$z = (y + m_1x)\phi(y + m_1x) + (m_2 - m_1)x\phi(y + m_1x) + \psi(y + m_1x)$$

$$z = f_1(y + m_1x) + xf_2(y + m_1x)$$

۳- معادله مفسر دارای ریشه موهومی و مزدوج یکدیگر است.

در این حالت معادله از رده معادلات بیضوی است.

$$m = \alpha \pm \beta i$$

می توان مشابه حالت ۱ عمل نمود و بدست آورد:

$$z = \phi_1(y + \alpha x + i\beta x) + \phi_2(y + \alpha x - i\beta x)$$

می توان جواب فوق را بصورت زیر نیز نوشت:

$$z = f_1(y + \alpha x + i\beta x) + f_1(y + \alpha x - i\beta x) + if_2(y + \alpha x + i\beta x) - if_2(y + \alpha x - i\beta x)$$

در فرم فوق $z = \bar{z}$ است و جواب حقیقی می باشد.

به عبارت دیگر، توابع ϕ_1, ϕ_2 مختلط و توابع f_1, f_2 حقیقی هستند.

معادلات همگن درجه دوم (معادله اولر)

$$a \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} + b \frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} + c \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = 0$$

در این معادله همه مشتقات درجه ۲ است، لذا آن را همگن نامیده اند.

a, b, c اعداد ثابت هستند.

برای حل این معادله تعویض متغیر زیر بکار می رود:

$$u = y + m_1x, \quad v = y + m_2x$$

$$\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{\partial z}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial z}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial x} = m_1 \frac{\partial z}{\partial u} + m_2 \frac{\partial z}{\partial v}$$

$$\frac{\partial z}{\partial y} = \frac{\partial z}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial z}{\partial v} \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{\partial z}{\partial u} + \frac{\partial z}{\partial v}$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial x} \left[m_1 \frac{\partial z}{\partial u} + m_2 \frac{\partial z}{\partial v} \right], \quad \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left[\frac{\partial z}{\partial u} + \frac{\partial z}{\partial v} \right]$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x^2} = m_1^2 \frac{\partial^2 z}{\partial u^2} + 2m_1m_2 \frac{\partial^2 z}{\partial u \partial v} + m_2^2 \frac{\partial^2 z}{\partial v^2}$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = \frac{\partial^2 z}{\partial u^2} + 2 \frac{\partial^2 z}{\partial u \partial v} + \frac{\partial^2 z}{\partial v^2}$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial x \partial y} = m_1 \frac{\partial^2 z}{\partial u^2} + (m_1 + m_2) \frac{\partial^2 z}{\partial u \partial v} + m_2 \frac{\partial^2 z}{\partial v^2}$$

$$\frac{\partial^2 z}{\partial u^2} [am_1^2 + bm_1 + c] +$$

$$[2am_1m_2 + b(m_1 + m_2) + 2c] \frac{\partial^2 z}{\partial u \partial v}$$

$$+ [am_2^2 + bm_2 + c] \frac{\partial^2 z}{\partial v^2} = 0$$

m_1, m_2 را طوری انتخاب می شود که معادله ساده تر شود.

معادله مفسر (مشخصه) $am^2 + bm + c = 0$

سه حالت وجود دارد:

۱- معادله فوق دارای دو ریشه حقیقی است. $m = m_1, m_2$

در این حالت معادله از رده معادلات هپربولیک است.

با فرض اینکه ضریب $\frac{\partial^2 z}{\partial u \partial v}$ مخالف صفر باشد:

$$2am_1m_2 + b(m_1 + m_2) + 2c = \frac{4ac - b^2}{a} \neq 0$$

پس:

$$\frac{\partial^2 z}{\partial u \partial v} = 0 \rightarrow \frac{\partial z}{\partial v} = \phi(v) \Rightarrow z = f_1(u) + f_2(v)$$