

14/05/18

Συναρτήσεις Green για το πρόβλημα Sturm-Liouville

Θεωρούμε το ΝΣΤ

$$(E): \quad Ly = \frac{d}{dt} \left(p(t) \frac{dy}{dt}(t) \right) + q(t)y(t) + \lambda r(t)y(t) = f(t)$$

με τις συνθήκες:

$$B_1) \quad (1)y(a) + (2)y'(a) = 0, \quad |k_1 + k_2| > 0$$

$$B_2) \quad d_1 y(b) + d_2 y'(b) = 0, \quad |d_1 + d_2| > 0$$

Εστω y_1 μια λύση του ομογενούς προβλήματος (E_0)

η οποία ικανοποιεί την συνθήκη B_1 και $y_1 \neq 0$

η οποία δεν ικανοποιεί την B_2

Εστω y_2 μια λύση του (E_0) η οποία ικανοποιεί

την B_2 και $y_2 \neq 0$

Οι y_1 και y_2 είναι f -ορθογώνια

στον χώρο αυτοσυναρτήσεων: $(k_1, k_2) \perp (d_1, d_2)$

$$\text{χω. } k_1 y_1 + k_2 y_2 = 0$$

$$\text{Εστω ότι } k_1 \neq 0 \Rightarrow y_1(t) = -\frac{k_2}{k_1} y_2(t), \quad \forall t$$

Εφαρμόζοντας την B_1 :

$$(1)y_1(a) + (2)y_1'(a) = 0 \Rightarrow -\frac{k_2}{k_1}$$

$$c_1 \left(-\frac{r_2}{r_1} y_1(a) \right) + c_2 \left(-\frac{r_2}{r_1} y_1'(a) \right) = 0 \text{ και}$$

και n y_2 ... m ...

Αρα y_1, y_2 ...

Εξίσωση ...

$$W(t) = \begin{vmatrix} y_1(t) & y_2(t) \\ y_1'(t) & y_2'(t) \end{vmatrix} = 0, \forall t$$

Αναζητάμε λύσεις της (5) που ικανοποιούν τις συνθήκες

$$c_1 y_1(a) + c_2 y_1'(a) = 0$$

$$d_1 y_1(b) + d_2 y_1'(b) = 0$$

Αναζητάμε λύσεις της μορφής $y(t) = A(t)y_1(t) + B(t)y_2(t)$ όπου A, B ...

Η παραγωγή: $y'(t) = A'(t)y_1(t) + A(t)y_1'(t) + B'(t)y_2(t) + B(t)y_2'(t)$

προκύπτει να μην ξεχνάμε τις παραγωγές $2^{\text{ης}}$ τάξης A και B ...

τότε:

$$y'(t) = A(t)y_1'(t) + B(t)y_2'(t)$$

οπότε με αντιστάθμιση των y και y' στην (5):

$$2y = \frac{d}{dt} \left(p(t) (A(t)y_1'(t) + B(t)y_2'(t)) \right) + (q(t) + \lambda r(t)) \cdot$$

$$(A(t)y_1'(t) + B(t)y_2'(t)) = f(t) \text{ οπότε}$$

$$A(t) \left(\frac{d}{dt} [p(t)y_1'(t)] + (q(t) + \lambda r(t)) y_1(t) \right) +$$

$$+ B(t) \left(\frac{d}{dt} [p(t)y_2'(t)] + (q(t) + \lambda r(t)) y_2(t) \right) +$$

$$+ A'(t)p(t)y_1'(t) + B'(t)p(t)y_2'(t) = f(t) \quad (\forall x)$$

Anda y_1, y_2 adalah solusi dari (2) or (3)

$$\frac{d}{dt} (p(t)y_1'(t)) + (q(t) + \lambda r(t))y_1(t) = 0$$

dan

$$\frac{d}{dt} (p(t)y_2'(t)) + (q(t) + \lambda r(t))y_2(t) = 0$$

Anda akan in (xiv) (xv)

$$A'(t)p(t)y_1'(t) + B'(t)p(t)y_2'(t) = f(t)$$

$$p(t) (A'(t)y_1'(t) + B'(t)y_2'(t)) = f(t)$$

$$A'(t)y_1'(t) + B'(t)y_2'(t) = \frac{f(t)}{p(t)} \quad (p(t) > 0) \quad \text{ⓐⓐ}$$

Anda in ⓐ dan in ⓐⓐ akan ada 20 rumus dan
Pilih π A, B :

$$B'(t) = \frac{f(t)y_1(t)}{p(t)w(t)}$$

dan

$$A'(t) = -\frac{f(t)y_2(t)}{p(t)w(t)}$$

$$[p(t)w(t)]' = [p(t)(y_1'(t)y_2(t) - y_1(t)y_2'(t))]'$$

$$= y_1 (py_2')' - y_2 (py_1')' \quad \text{ⓑ}, \quad y_1, y_2 \text{ adalah solusi (2)}$$

$$\text{anda } (p(t)y_1'(t))' = -(q + \lambda r)y_1(t)$$

$$(p(t)y_2'(t))' = -(q + \lambda r)y_2(t)$$

or (3): (and in ⓑ)

$$(p(t)w(t))' = y_1 (-(q + \lambda r)y_2) - y_2 (-(q + \lambda r)y_1) = 0$$

Def: $p(t)w(t) = c \quad \forall t$ ($c \neq 0$ atau $p(t) > 0$ dan $w(t) \neq 0$)

$$y'(t) = \frac{f(t)y_1(t)}{c}, \quad A(t) = -\frac{f(t)y_2(t)}{c}$$

Integrasi dan rumus A, B :

$$\int_b^t A'(s) ds = - \int_b^t \frac{f(s)y_2(s)}{c} ds$$

$$A(t) - A(b) = - \int_b^t \frac{f(s)y_2(s)}{c} ds \quad (1)$$

$$\int_a^t A'(s) ds = \int_a^t \frac{f(s)y_1(s)}{c} ds$$

$$B(t) - B(a) = \int_a^t \frac{f(s)y_1(s)}{c} ds \quad (2)$$

Evaluasi di titik a dan b menggunakan rumus turunan
 turunan ruas $0 = c_1 y_1(a) + c_2 y_1'(a) = c_1 [A(a)y_2(a) + B(a)y_2'(a)] + c_2 [A(a)y_1'(a) + B(a)y_2'(a)] =$
 $= A(a) \underbrace{(c_1 y_2(a) + c_2 y_2'(a))}_{=0} + B(a) (c_1 y_2'(a) + c_2 y_2'(a))$

Apa $B(a)(c_1 y_2'(a) + c_2 y_2'(a)) = 0 \rightarrow \boxed{B(a) = 0}$

Demikian Evaluasi menggunakan turunan B_2

$$0 = c_1 y_1(b) + c_2 y_1'(b) = A(b) (c_1 y_2(b) + c_2 y_2'(b)) +$$

$$B(b) (c_1 y_2'(b) + c_2 y_2'(b)) \Rightarrow A(b) (c_1 y_2(b) + c_2 y_2'(b)) = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{A(b) = 0}$$

Apa ada rumus (1) dan (2):

$$A(t) = -\int_b^t \frac{f(s)y_2(s)}{c} ds, \quad B(t) = \int_a^t \frac{1}{c} f(s)y_2(s) ds$$

zelmas

$$y(t) = A(t)y_1(t) + B(t)y_2(t) = -y_1(t) \int_b^t \frac{f(s)y_2(s)}{c} ds$$

$$+ y_2(t) \int_a^t \frac{f(s)y_1(s)}{c} ds = \int_a^t \frac{1}{c} y_2(t)y_1(s)f(s) ds$$

$$+ \int_t^b \frac{1}{c} f(s)y_2(s)y_1(t) ds \cdot A(t)$$

$$y(t) = \int_a^b G(t,s) f(s) ds \quad \text{ona}$$

$$G(t,s) = \begin{cases} \frac{1}{c} y_2(t)y_1(s), & s \leq t \\ \frac{1}{c} y_1(t)y_2(s), & t \leq s \end{cases}$$

ISlozes:

1) H $G(t,s)$ (naš atlaizums) $G(t,s) = G(s,t)$

2) H G mē ar laiku rādīt uzturēties 2. un 1. pakāpienā
 (šobrīd ir uzturēties 2. un 1. pakāpienā, ja $t=a$)
 $G(a,s) = \frac{1}{c} y_2(a) \cdot y_1(s)$ un

$$\frac{\partial G(t,s)}{\partial t} = \frac{1}{c} y_1'(t)y_2(s) \quad \text{un} \quad \left. \frac{\partial G(t,s)}{\partial t} \right|_{t=a} =$$

$$= \frac{1}{c} y_1'(a) \cdot y_2(s)$$

$$\text{ona} \quad c_1 \left(\frac{1}{c} y_1(a) y_2(s) \right) + c_2 \left(\frac{1}{c} y_1'(a) y_2(s) \right) =$$

$$= \frac{1}{c} y_2(s) \left(\underbrace{c_1 y_1(a) + c_2 y_1'(a)}_{=0} \right) = 0$$

ona n c_2 ja $t=b$ (uzturēties 2. un 1. pakāpienā)

3) Η G είναι συνεχής στο $[a,b] \times [a,b]$

4) Η $\frac{\partial G}{\partial t}(t,s)$ παραγωγίζεται συνεχώς για $t=s$

επομένως

$$\frac{\partial G_2(t,s)}{\partial t} - \frac{\partial G_1(t,s)}{\partial t} = \frac{1}{c} y_2'(t) y_1(s) -$$

$$-\frac{1}{c} y_1'(t) y_2(s) \text{ για } \left[\frac{\partial G_2(t,s)}{\partial t} - \frac{\partial G_1(t,s)}{\partial t} \right]_{t=s} = \frac{1}{c} w(s)$$

$$= \frac{1}{p(s)w(s)} \cdot w(s) = \frac{1}{p(s)}$$

5) Η G ως συνάρτηση του t ικανοποιεί την ομογενή DE $Ly=0$ για $t \neq s$ δηλ. $L G(t,s) = 0$ $t \neq s$

Προσφατά, επομένως $G(t,s) = \begin{cases} \frac{1}{c} y_1(t) y_2(s), & a \leq t \leq s \leq b \\ \frac{1}{c} y_2(t) y_1(s), & a \leq s \leq t \leq b \end{cases}$

εάν $t < s$

$$\frac{d}{dt} \left(p(t) \frac{d}{dt} G(t,s) \right) + q(t) G(t,s) + \lambda r(t) G(t,s)$$

$$= \frac{d}{dt} \left\{ p(t) \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{c} y_1(t) y_2(s) \right) \right\} +$$

$$(q(t) + \lambda r(t)) \left(\frac{1}{c} y_1(t) y_2(s) \right) =$$

$$= \frac{1}{c} y_2(s) \left[\frac{d}{dt} \left(p(t) \frac{d}{dt} y_1(t) \right) + (q(t) + \lambda r(t)) y_1(t) \right]$$

$$= \frac{1}{c} y_2(s) \cdot 0 = 0$$

ομοίως και για $s < t$ η G ικανοποιεί την ομογενή DE

Γ. Ορίσμος: Η μια συνάρτηση $G(t,s)$ ορίζεται στο $[a,b] \times [a,b]$ λέγεται συνάρτηση Green για το ΔΕ $Ly = (py')' + qy = 0$ υπό τις συνθήκες

$$(B_1): c_1 y(a) + c_2 y'(a) = 0$$

$$(B_2): d_1 y(b) + d_2 y'(b) = 0$$

$$\text{av: } G(t,s) = \begin{cases} G_1(t,s), & a \leq t \leq s \leq b \\ G_2(t,s), & a \leq s \leq t \leq b \end{cases}$$

όπου G_1, G_2 είναι 2.ω :

① η G_1 ικανοποιεί τα οριακά Β1 για $t=a$ και η G_2 ως συνάρτηση για t ικανοποιεί την ομογενή $L(t,s)=0$ για $t < s$

② η G_2 ικανοποιεί τα οριακά Β2 για $t=b$ και η $L(G_2) = 0$ για $t > s$

③ Η G είναι συνεχής για $t=s$

④ Η παράγωγος $\frac{\partial L}{\partial t}$ είναι συνεχής για $t=s$

$$\left[\frac{\partial G_2(t,s)}{\partial s} - \frac{\partial G_1(t,s)}{\partial t} \right]_{t=s} = \frac{1}{p(s)}$$

• Το γεγονός ότι η G_1 και η G_2 ικανοποιούν τις ομογενείς ΔΕ (για $t < s$ ή για $t > s$) με συνοριακές συνθήκες ομογενείς τους. Έτσι πάντα y_1, y_2 είναι λύσεις $Ly = 0$ τότε $G(t,s) = c_1(s)y_1(t) + c_2(s)y_2(t)$

$$\text{τότε: } \boxed{\begin{aligned} G_1(t,s) &= c_1(s)y_1(t) + c_2(s)y_2(t) \\ G_2(t,s) &= d_1(s)y_1(t) + d_2(s)y_2(t) \end{aligned}}$$

όπου c_1, c_2, d_1, d_2 είναι αριθμοί που εξαρτώνται από τις συνθήκες οριακές.

Small $d_1(s) - c_1(s) = 1$ (2)

Ans (1), (2) :

$$c_1(s) = \frac{s-b}{b-a}$$

$$d_1(s) = \frac{s-a}{b-a}$$

Apa:

$$G(t,s) = \begin{cases} \frac{s-b}{b-a} (t-a), & t \leq s \\ \frac{s-a}{b-a} (t-b), & s \leq t \end{cases}$$

assumption: Dirichlet to another $\Pi\Sigma$

$$Lu = u'' + u = f(t), 0 < t < \frac{\eta}{2}$$

$$u(0) = 0, \quad u\left(\frac{\eta}{2}\right) = 0$$

$\uparrow B_1$ $\uparrow B_2$

Na Baze in solution Green

If assumption of system is given: $u'' + u = 0$

now we have the problem: $(p(t)u')' + q(t)u = 0$

where $p(t) = 1 > 0$

If characteristic equation is given: $k^2 + 1 = 0$

$k_1 = i, k_2 = -i$ and basis: $\{e^{i \cos t}, e^{-i \sin t}\}$

Esatz:

$$G(t,s) = \begin{cases} c_1(s) \cos t + c_2(s) \sin t, & t \leq s \quad G_1(t,s) \\ d_1(s) \cos t + d_2(s) \sin t, & s \leq t \quad G_2(t,s) \end{cases}$$

Boundary in G_1 at $t=0$ and B_1 at $t=0$:

$$c_1(s) \cos 0 + c_2(s) \sin 0 = 0 \Rightarrow \boxed{c_1(s) = 0}$$

Boundary in G_2 at $t = \frac{\eta}{2}$ and B_2 at $t = \frac{\eta}{2}$:

$$d_1(s) \cos \frac{\eta}{2} + d_2(s) \sin \frac{\eta}{2} = 0 \Rightarrow \boxed{d_2(s) = 0}$$

$$\text{Αρα } G(t,s) = \begin{cases} c_1(s) \sin t, & t \leq s \\ d_1(s) \cos t, & s \leq t \end{cases}$$

Βημα 2ο.

G συνεχής για $t=s$:

$$\boxed{c_1(s) \sin s = d_1(s) \cos s} \quad (1)$$

Βημα 3ο:

$$\left[\frac{\partial G_2(t,s)}{\partial t} - \frac{\partial G_1(t,s)}{\partial t} \right]_{t=s} = \frac{1}{p(s)} = 1$$

$$\boxed{d_1(s) \cdot \sin s + c_1(s) \cos s = -1} \quad (2)$$

$$\text{①, ②} \Rightarrow \begin{aligned} d_1(s) &= -\sin s \\ c_1(s) &= -\cos s \end{aligned}$$

οπότε:

$$G(t,s) = \begin{cases} -\cos s \sin t, & t \leq s \\ -\sin s \cos t, & s \leq t \end{cases}$$



απάνση: Να λύσετε το ΠΣΤ $y''(t) + y(t) = \underbrace{(t+1)}_{f(t)} \quad (E)$

$$y(0) = y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 1, \quad 0 < t < \frac{\pi}{2}$$

in arbitrary case above

Ομογενή το αυτάρχο ομογενές ΠΣΤ με τις

ομογενείς συνθήκες γίνεται $y''(t) + y(t) = 0$

$$y(0) = y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

Προσδιορίσω την αυτάρχη γενική (το πρώτο ημί κύκλο):

$$G(t,s) = \begin{cases} -\cos s \sin t, & t \leq s \\ -\sin s \cos t, & s \leq t \end{cases}$$

Aradjan ruzun (W) tar avtorizatsiya shartlarini qo'yish

uzunlik $W(t)$ va tezlik $W'(t)$ shartlarini qo'yish

$$W''(t) + W(t) = 0$$

$$W(0) = W(\frac{\pi}{2}) = 1$$

Harakteristikani yozish: $k^2 + 1 = 0$
yep. $\{ \cos t, \sin t \}$ pol

$$W(t) = k_1 \cos t + k_2 \sin t$$

Ano ushbu shartlarni qo'yish

$$W(0) = 1 \Rightarrow \begin{cases} k_1 = 1 \\ k_2 = 1 \end{cases}$$

$$W(\frac{\pi}{2}) = 1 \Rightarrow \begin{cases} k_1 = 1 \\ k_2 = 1 \end{cases}$$

Amo $w(t) = \cos t + \sin t$ onozic n avtorizatsiya (G-4)

$$y(t) = W(t) + \int_0^t G(t,s) f(s) ds = \cos t + \sin t + \int_0^t G(t,s) (s+1) ds + \int_t^{\frac{\pi}{2}} G(t,s) (s+1) ds = \dots$$