

Lösung Serie 10

1. Betrachte also das Quadrat

$$G = \{(x, y) : -L \leq x \leq L, -L \leq y \leq L\}$$

Zuerst werden die Eigenfunktionen und Eigenwerte des Problems

$$\Delta\phi + \lambda\phi = 0 \quad \text{in } G \quad \phi = 0 \quad \text{auf } \partial G$$

berechnet.

Das Problem lautet dann

$$\phi_{xx} + \phi_{yy} + \lambda\phi = 0 \quad \text{in } G$$

$$\begin{aligned} \phi(x, -L) &= 0 & \phi(x, L) &= 0 \\ \phi(-L, y) &= 0 & \phi(L, y) &= 0 \end{aligned}$$

Der Separationsansatz $\phi(x, y) = X(x)Y(y)$ führt mit $\lambda = \nu^2 + \mu^2$ auf

$$\frac{X''}{X} = -\nu^2 \quad \frac{Y''}{Y} = -\mu^2$$

Für $X(x)$ ergibt sich

$$\begin{aligned} X'' + \nu^2 X &= 0 \\ X(x) &= C_1^x \sin(\nu x) + C_2^x \cos(\nu x) \end{aligned}$$

Aus den Randbedingungen folgt

$$X(L) = 0 \quad X(-L) = 0$$

und damit

$$\begin{aligned} C_1^x \sin(\nu L) + C_2^x \cos(\nu L) &= 0 \\ C_1^x \sin(-\nu L) + C_2^x \cos(-\nu L) &= 0 \end{aligned} \quad \begin{pmatrix} \sin(\nu L) & \cos(\nu L) \\ -\sin(\nu L) & \cos(\nu L) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C_1^x \\ C_2^x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

also für eine nichttriviale Lösung

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} \sin(\nu L) & \cos(\nu L) \\ -\sin(\nu L) & \cos(\nu L) \end{pmatrix} &= 0 & 2 \sin(\nu L) \cos(\nu L) &= \sin(2\nu L) = 0 \\ \nu_k &= \frac{k\pi}{2L} & k &= 1, 2, \dots \end{aligned}$$

Bitte wenden!

Für die Konstanten ergibt sich $C_1^x \sin(\nu L) = C_2^x \cos(\nu L)$, z.B.:

$$C_1^x = C^x \cos(\nu L) \quad \text{und} \quad C_2^x = C^x \sin(\nu L)$$

$$\begin{aligned} X(x) &= C^x (\cos(\nu_k L) \sin(\nu_k x) + \sin(\nu_k L) \cos(\nu_k x)) \\ &= C^x \sin\left(\frac{k\pi}{2L}(x+L)\right) \quad k = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

und analog für $Y(y)$

$$\mu_l = \frac{l\pi}{2L}, \quad Y(y) = C^y \sin\left(\frac{l\pi}{2L}(y+L)\right), \quad l = 1, 2, \dots$$

$$\Rightarrow \quad \text{Eigenfunktionen } \phi_{k,l}(x, y) = C \sin\left(\frac{k\pi}{2L}(x+L)\right) \sin\left(\frac{l\pi}{2L}(y+L)\right)$$

Normierung der Eigenfunktionen $\phi_{k,l}$

$$\begin{aligned} 1 &= \|\phi_{k,l}\|^2 = \int_G u_{k,l}^2 dA = \int_{-L}^L \int_{-L}^L C^2 \sin^2\left(\frac{k\pi}{2L}(x+L)\right) \sin^2\left(\frac{l\pi}{2L}(y+L)\right) dx dy \\ &= C^2 \int_{-L}^L \sin^2\left(\frac{k\pi}{2L}(x+L)\right) dx \int_{-L}^L \sin^2\left(\frac{l\pi}{2L}(y+L)\right) dy = C^2 L^2 \quad \Rightarrow \quad C = \frac{1}{L} \end{aligned}$$

Für die Lösung $u(x, y)$ wird jetzt die Entwicklung

$$u(x, y) = \sum_{k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{k,l} \phi_{k,l}(x, y)$$

eingesetzt. Damit gilt

$$\Delta u = \sum_{k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{k,l} \Delta(\phi_{k,l}(x, y)) = - \sum_{k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{k,l} \lambda_{k,l} \phi_{k,l}(x, y).$$

mit

$$\lambda_{k,l} = \frac{\pi^2}{4L^2} (k^2 + l^2)$$

Nun muss noch der Term $\frac{x}{L}$ als $\phi_{k,l}$ -Summe, also als Entwicklung in den Eigenfunktionen dargestellt werden:

$$\frac{x}{L} = \sum_{k,l=1}^{\infty} \alpha_{k,l} \phi_{k,l}(x, y)$$

Siehe nächstes Blatt!

mit

$$\begin{aligned}
\alpha_{k,l} &= \int_G \frac{x}{l} \phi_{k,l} dA = \\
&= \int_{-L}^L \int_{-L}^L \frac{x}{L} \phi_{k,l}(x, y) dx dy = \\
&= \frac{1}{L^2} \int_{-L}^L x \sin\left(\frac{k\pi}{2L}(x+L)\right) dx \int_{-L}^L \sin\left(\frac{l\pi}{2L}(y+L)\right) dy = \\
&= \frac{1}{L^2} \left(-\frac{2L^2}{k\pi} - \frac{2L^2}{k\pi} \cos(k\pi)\right) \left(\frac{2L}{l\pi} - \frac{2L}{l\pi} \cos(l\pi)\right) = \\
&= -\frac{4L}{kl\pi^2} (1 + (-1)^k) (1 - (-1)^l) = \begin{cases} \frac{16L}{kl\pi^2} & k \text{ gerade, } l \text{ ungerade} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}
\end{aligned}$$

Damit bekommen wir die Gleichung

$$\begin{aligned}
\sum_{k,l=1}^{\infty} (-\lambda_{k,l} \hat{u}_{k,l} + \alpha_{k,l}) \phi_{k,l}(x, y) &= 0 \\
\Rightarrow -\lambda_{k,l} \hat{u}_{k,l} + \alpha_{k,l} &= 0 \\
\Rightarrow \hat{u}_{k,l} &= \frac{\alpha_{k,l}}{\lambda_{k,l}}, \quad k, l = 1, 2, \dots \\
\Rightarrow \hat{u}_{k,l} &= \begin{cases} \frac{\frac{16L}{kl\pi^2}}{\frac{\pi^2}{4L^2}(k^2+l^2)} & k \text{ gerade, } l \text{ ungerade} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \\
&= \begin{cases} \frac{64L^3}{kl(k^2+l^2)\pi^4} & k \text{ gerade, } l \text{ ungerade} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}
\end{aligned}$$

Insgesamt mit $k \rightarrow 2k, l \rightarrow 2l-1$

$$u(x, y) = \sum_{k,l=1}^{\infty} \left(\frac{4L^3}{k(l-1/2)(k^2+(l-1/2)^2)\pi^4} \right) \frac{1}{L} \sin\left(\frac{k\pi}{L}(x+L)\right) \sin\left(\frac{(l-1/2)\pi}{L}(y+L)\right)$$

2. Rechteck

$$G = \{(x, y) : 0 \leq x \leq a, 0 \leq y \leq b\}$$

und

$$\Delta u - c^2 u = -\sin\left(\frac{\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{\pi}{b}y\right) \quad \text{in } G \quad u = 0 \quad \text{auf } \partial G.$$

Zuerst werden die Eigenfunktionen und Eigenwerte des Problems

$$\Delta \phi + \lambda \phi = 0 \quad \text{in } G \quad \phi = 0 \quad \text{auf } \partial G$$

Bitte wenden!

berechnet: Der Ansatz $\phi(x, y) = X(x)Y(y)$ ergibt

$$\phi_{k,l}(x, y) = C \sin\left(\frac{k\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{l\pi}{b}y\right), \quad \lambda_{k,l} = \pi^2 \left(\frac{k^2}{a^2} + \frac{l^2}{b^2}\right) \quad k, l = 1, 2, \dots$$

$u(x, t) = \Re(w(x)e^{-i\omega t})$ und die Konstante C wird durch Normierung bestimmt: Für die Lösung $u(x, y)$ wird $\sum_{k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{k,l} \phi_{k,l}(x, y)$ eingesetzt. Damit gilt

$$\Delta u = \sum_{k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{k,l} \Delta(\phi_{k,l}(x, y)) = - \sum_{k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{k,l} \lambda_{k,l} \phi_{k,l}(x, y).$$

Nun muss noch der Term $-\sin\left(\frac{\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{\pi}{b}y\right)$ als $\phi_{k,l}$ -Summe, also als Entwicklung in den Eigenfunktionen dargestellt werden:

$$-\sin\left(\frac{\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{\pi}{b}y\right) = \sum_{k,l=1}^{\infty} \alpha_{k,l} \phi_{k,l}(x, y)$$

mit

$$\begin{aligned} \alpha_{k,l} &= - \int_G \sin\left(\frac{\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{\pi}{b}y\right) \phi_{k,l} dA \\ &= - \frac{2}{\sqrt{ab}} \int_0^a \sin\left(\frac{\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{k\pi}{a}x\right) dx \int_0^b \sin\left(\frac{\pi}{b}y\right) \sin\left(\frac{l\pi}{b}y\right) dy \end{aligned}$$

mit

$$\begin{aligned} \int_0^a \sin\left(\frac{k\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{\pi}{a}x\right) dx &= \frac{1}{2} \int_0^a \left(\cos\left(\frac{(k-1)\pi}{a}x\right) - \cos\left(\frac{(k+1)\pi}{a}x\right) \right) dx = \\ &= \begin{cases} \frac{a}{2} & k=1 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \end{aligned}$$

erhält man

$$\alpha_{k,l} = \begin{cases} -\frac{\sqrt{ab}}{2} & k=1 \text{ und } l=1 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

Damit bekommen wir die Gleichung

$$\begin{aligned} \sum_{k,l=1}^{\infty} (-\lambda_{k,l} - c^2) \hat{u}_{k,l} \phi_{k,l}(x, y) &= \sum_{k,l=1}^{\infty} \alpha_{k,l} \phi_{k,l}(x, y) \\ \Rightarrow \sum_{k,l=1}^{\infty} (\alpha_{k,l} + (\lambda_{k,l} + c^2) \hat{u}_{k,l}) \phi_{k,l}(x, y) &= 0 \\ \Rightarrow \alpha_{k,l} + (\lambda_{k,l} + c^2) \hat{u}_{k,l} &= 0, \quad k, l = 1, 2, \dots \\ \Rightarrow \hat{u}_{k,l} &= -\frac{\alpha_{k,l}}{\lambda_{k,l} + c^2}, \quad k, l = 1, 2, \dots \end{aligned}$$

Siehe nächstes Blatt!

Es gilt damit für die Lösung

$$u(x, y) = \frac{\frac{\sqrt{ab}}{2}}{\pi^2 \left(\frac{1}{a^2} + \frac{1}{b^2} \right) + c^2} \sin \left(\frac{\pi}{a} x \right) \sin \left(\frac{\pi}{b} y \right)$$

Zur Lösung von

$$\Delta u + \frac{x + y + z}{a} = 0 \quad \text{in } [0, a]^3$$

$$u(x, y, 0) = u(x, y, a) = u(x, 0, z) = u(x, a, z) = u(0, y, z) = u(a, y, z) = 0$$

wird das Eigenwertproblem

$$\Delta \phi + \lambda \phi = 0 \quad \text{in } [0, a]^3$$

$$\phi(x, y, 0) = \phi(x, y, a) = \phi(x, 0, z) = \phi(x, a, z) = \phi(0, y, z) = \phi(a, y, z) = 0$$

gelöst. Es gilt

$$\phi_{j,k,l}(x, y, z) = C \sin \left(\frac{j\pi}{a} x \right) \sin \left(\frac{k\pi}{a} y \right) \sin \left(\frac{l\pi}{a} z \right),$$

$$\lambda_{j,k,l} = \frac{\pi^2}{a^2} (j^2 + k^2 + l^2), \quad j, k, l = 1, 2, \dots$$

Die Konstante C wird durch Normierung bestimmt

$$\begin{aligned} 1 &= \int_0^a \int_0^a \int_0^a \phi_{j,k,l}^2(x, y, z) \, dx \, dy \, dz \\ &= C^2 \int_0^a \sin^2 \left(\frac{j\pi}{a} x \right) \, dx \int_0^a \sin^2 \left(\frac{k\pi}{a} y \right) \, dy \int_0^a \sin^2 \left(\frac{l\pi}{a} z \right) \, dz = C^2 \frac{a^3}{8} \\ \Rightarrow \quad C &= \sqrt{\frac{8}{a^3}} \end{aligned}$$

Ansatz für u

$$u(x, y, z) = \sum_{j,k,l=1}^{\infty} \hat{u}_{j,k,l} \phi_{j,k,l}(x, y, z)$$

und Entwicklung von $\frac{x+y+z}{a}$

$$\frac{x + y + z}{a} = \sum_{j,k,l=1}^{\infty} \alpha_{j,k,l} \phi_{j,k,l}(x, y, z)$$

Bitte wenden!

mit

$$\begin{aligned}
\alpha_{j,k,l} &= \int_G \frac{x+y+z}{a} \phi_{j,k,l} dA = \\
&= \int_0^a \int_0^a \int_0^a \sqrt{\frac{8}{a^3}} \frac{x+y+z}{a} \sin\left(\frac{j\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{k\pi}{a}y\right) \sin\left(\frac{l\pi}{a}z\right) dx dy dz \\
&= \sqrt{\frac{8}{a^5}} \left(\int_0^a x \sin\left(\frac{j\pi}{a}x\right) dx \int_0^a \sin\left(\frac{k\pi}{a}y\right) dy \int_0^a \sin\left(\frac{l\pi}{a}z\right) dz + \right. \\
&\quad + \int_0^a \sin\left(\frac{j\pi}{a}x\right) dx \int_0^a y \sin\left(\frac{k\pi}{a}y\right) dy \int_0^a \sin\left(\frac{l\pi}{a}z\right) dz + \\
&\quad + \left. \int_0^a \sin\left(\frac{j\pi}{a}x\right) dx \int_0^a \sin\left(\frac{k\pi}{a}y\right) dy \int_0^a z \sin\left(\frac{l\pi}{a}z\right) dz \right) = \\
&= \sqrt{\frac{8}{a^5}} \left(\frac{a^2}{j\pi} (-\cos(j\pi)) \frac{a}{k\pi} (1 - \cos(k\pi)) \frac{a}{l\pi} (1 - \cos(l\pi)) + \right. \\
&\quad + \frac{a}{j\pi} (1 - \cos(j\pi)) \frac{a^2}{k\pi} (-\cos(k\pi)) \frac{a}{l\pi} (1 - \cos(l\pi)) + \\
&\quad + \left. \frac{a}{j\pi} (1 - \cos(j\pi)) \frac{a}{k\pi} (1 - \cos(k\pi)) \frac{a^2}{l\pi} (-\cos(l\pi)) \right) = \\
&= \frac{\sqrt{8a^3}}{j k l \pi^3} \left((-1)^{j+1} (1 - (-1)^k) (1 - (-1)^l) + (-1)^{k+1} (1 - (-1)^j) (1 - (-1)^l) + \right. \\
&\quad + \left. (-1)^{l+1} (1 - (-1)^k) (1 - (-1)^j) \right) \\
&= \begin{cases} \frac{24 a \sqrt{2a}}{j k l \pi^3} & j, k, l \text{ ungerade} \\ \frac{-8 \sqrt{2a}}{j k l \pi^3} & \text{wenn ein Index gerade und ist die andere zwei Indizes ungerade sind} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}
\end{aligned}$$

Durch Einsetzen folgt

$$\begin{aligned}
\Delta u + \frac{x+y+z}{a} &= \sum_{j,k,l=1}^{\infty} (\hat{u}_{j,k,l} \Delta \phi_{j,k,l}(x, y, z) + \alpha_{j,k,l} \phi_{j,k,l}(x, y, z)) \\
&= \sum_{j,k,l=1}^{\infty} (\hat{u}_{j,k,l} (-\lambda_{j,k,l}) \phi_{j,k,l}(x, y, z) + \alpha_{j,k,l} \phi_{j,k,l}(x, y, z)) \\
&= \sum_{j,k,l=1}^{\infty} (-\hat{u}_{j,k,l} \lambda_{j,k,l} + \alpha_{j,k,l}) \phi_{j,k,l}(x, y, z) = 0 \quad \Rightarrow \quad \hat{u}_{j,k,l} = \frac{\alpha_{j,k,l}}{\lambda_{j,k,l}} \\
u(x, y, z) &= \sum_{j,k,l=1}^{\infty} \frac{\sqrt{8a} \alpha_{j,k,l}}{\pi^2 (j^2 + k^2 + l^2)} \sin\left(\frac{j\pi}{a}x\right) \sin\left(\frac{k\pi}{a}y\right) \sin\left(\frac{l\pi}{a}z\right)
\end{aligned}$$