

4. Tutorium

Partielle Differentialgleichungen für Ingenieure und Naturwissenschaftler

Martin Rudolph

Technische Universität Bergakademie Freiberg

9. Februar 2015

Orthogonalitätsrelation

- ▶ Eigenfunktionen zu verschiedenen Eigenwerten (λ_k, λ_l) sind orthogonal zueinander
- ▶ d. h. Integral des Produktes der Eigenfunktionen über die Periode verschwindet

$$\hookrightarrow \int_0^L X_k(x) X_l(x) dx = 0 \qquad \int_0^{2\pi} \Phi_k(\varphi) \Phi_l(\varphi) d\varphi = 0$$

$$\boxed{k \neq l}$$

- ▶ einzig im Fall von $k = l$ liefert das Integral einen endlichen Wert
- ▶ die Orthogonalitätsrelation gestattet es über den Entwicklungssatz die unbekanntenen Koeffizienten der Lösung zu bestimmen

Superpositionsprinzip

- ▶ Produktansatz liefert im allgemeinen eine Lösung $u_k(t, x)$ bzw. $u_k(t, \varphi)$ mit unbekanntem Koeffizienten (1D-Fall)
- ▶ besitzt die PDGL **keine Quelle oder Senke** so ist die Summe zweier Lösungen wieder eine Lösung
- ▶ bilden der **formalen Lösung** durch Linearkombination der unendlich vielen Produktlösungen



$$u(t, x) = \sum_{k=1}^{\infty} u_k(t, x) \quad \text{bzw.} \quad u(t, \varphi) = \sum_{k=0}^{\infty} u_k(t, \varphi)$$

- ▶ Vergleichsfunktionen erfüllen 2 wesentliche Eigenschaften:
 - ▶ 2-mal stetig differenzierbar (auf dem Periodizitätsintervall)
 - ▶ erfüllen die homogenen Randbedingungen
- ▶ die Verträglichkeitsbedingung zwischen RB und AB garantieren, dass die Anfangsfunktionen auch die homogenen Randbedingungen erfüllen
- ▶ im Allgemeinen können somit die **Anfangsfunktionen als Vergleichsfunktionen aufgefasst** werden
- ▶ notwendig zum Ermitteln der unbekanntenen Koeffizienten aus dem Superpositionsansatz

Entwicklungssatz

- ▶ jede Vergleichsfunktion $u_0(x)$ bzw. $u_0(\varphi)$ kann auf $[0, L]$ bzw. $[0, 2\pi]$ als **gleichmäßig konvergente Reihe** dargestellt werden
- ▶ die Reihen werden über die Eigenfunktionen gewonnen



$$u_0(x) = \sum_{k=1}^{\infty} C_k X_k(x) \quad \text{bzw.} \quad u_0(\varphi) = \sum_{k=0}^{\infty} C_{1k} \cos(k\varphi) + C_{2k} \sin(k\varphi)$$

- ▶ Reihen werden als Fourierreihen bezeichnet und die Koeffizienten C_k, C_{1k} und C_{2k} als Fourierkoeffizienten
- ▶ die Fourierkoeffizienten können mit Hilfe der Orthogonalitätsrelationen ermittelt werden
- ▶ anschließend kann aus den Fourierkoeffizienten über einen Koeffizientenvergleich die Bestimmung der unbekanntenen Koeffizienten aus dem Superpositionsansatz erfolgen

erlaubt das Vertauschen von Grenzprozessen (Integrale, Differentiale, Summen)

Entwicklungssatz

Bestimmung der Fourierkoeffizienten

$$u_0(x) = \sum_{k=1}^{\infty} C_k X_k(x) \quad | \cdot X_l(x)$$

$$u_0(x) X_l(x) = \sum_{k=1}^{\infty} C_k X_k(x) X_l(x) \quad \left| \int_0^L$$

$$\int_0^L u_0(x) X_l(x) dx = \int_0^L \underbrace{\sum_{k=1}^{\infty} C_k X_k(x) X_l(x)}_{\text{gleichmäßig konvergente Reihe}} dx$$

⇒ Integral und Summe dürfen vertauscht werden

$$\int_0^L u_0(x) X_l(x) dx = \sum_{k=1}^{\infty} C_k \underbrace{\int_0^L X_k(x) X_l(x) dx}_{= 0 \text{ für } k \neq l}$$

Entwicklungssatz

Bestimmung der Fourierkoeffizienten

⇒ unendliche Summe reduziert sich dank der Orthogonalitätsrelation auf einen Wert:

$$\int_0^L u_0(x) X_l(x) dx = C_l \int_0^L X_l(x) X_l(x) dx$$

$$C_l = \frac{\int_0^L u_0(x) X_l(x) dx}{\int_0^L X_l^2(x) dx} \Rightarrow \boxed{C_k = \frac{\int_0^L u_0(x) X_k(x) dx}{\int_0^L X_k^2(x) dx}}$$

⇒ Analog dazu ergibt sich:

$$\boxed{C_{1k} = \frac{\int_0^{2\pi} u_0(\varphi) \cos(\varphi) d\varphi}{\int_0^{2\pi} \cos^2(\varphi) d\varphi}}$$

$$\boxed{C_{2k} = \frac{\int_0^{2\pi} u_0(\varphi) \sin(\varphi) d\varphi}{\int_0^{2\pi} \sin^2(\varphi) d\varphi}}$$

Plattengleichung

Stationäre Plattengleichung (2D):

$$\Delta^2 u = 0 \quad \Rightarrow \quad (\partial_x^2 + \partial_y^2)^2 u = 0 \quad \Rightarrow \quad \partial_x^4 u + 2\partial_x^2 \partial_y^2 u + \partial_y^4 u = 0$$

Instationäre Fall:

$$u_{tt} - \Delta^2 u = 0 \quad \Rightarrow \quad 2 \text{ AB und } 2 \text{ RB}$$

Randbedingungen

	fest gelagert	frei gelagert
1. RB	$u _{\partial G} = 0$	$u _{\partial G} = 0$
2. RB	$\frac{\partial u}{\partial n} _{\partial G} = 0$	$\Delta u = 0$
	Tangente am Rand ist horizontal	Momentenbedingung: Tangente am Rand muss nicht horizontal sein