

Luento 6, 1.3.05

[T-W] Ch 3, 4

[Coo] Ch 3, 4

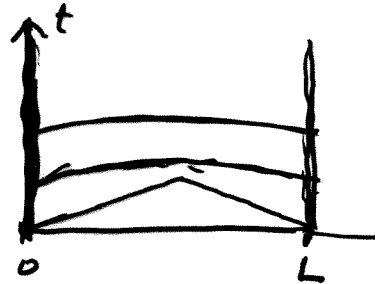
[KRE8] 11.5

Lämpöyhtälö, anal. ja num.

$$\begin{cases} u_t = c^2 u_{xx} \\ u(x, 0) = f(x), \quad AE \end{cases}$$

Dirichlet'in RE:t

$$u(0, t) = u(L, t) = 0$$



[T-W]: ssa: $L=1, c=1$
[Coo]: ssa: $c^2 = k$

Muuttujien erottelalla:

$$u(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin \frac{n\pi x}{L} e^{-\lambda_n^2 t}$$

$$b_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx$$

$$\lambda_n = \frac{cn\pi}{L}, \quad n=1, 2, \dots$$

(f :n sinisarjojen kertoimet)

"Formal solution". Sekä [T-W] että [Coo] esittävät myös perustelun.

Neumannin RE:t

Eristetyt päät: $u_x(0, t) = u_x(L, t) = 0$

Nyt on. arvot $\lambda_n = \frac{cn\pi}{L}, \quad n = \underline{0}, 1, 2, \dots$

(Myös $\lambda_0 = 0$ on on. arvo)

$$u(x, t) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n \cos \frac{n\pi x}{L} e^{-\lambda_n^2 t}$$

$$a_0 = \frac{1}{L} \int_0^L f(x) dx, \quad a_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \cos \frac{n\pi x}{L} dx,$$

$n = 1, 2, \dots$

$$\left(\lambda_n = \frac{c n \pi}{L} \right)$$

3.7 Energis - argumentit ([T-u])

Kvalitatiivisen analyysin välineitä:

- Energis - argumentit
- max - periaate

$$(*) \begin{cases} u_t = u_{xx}, & x \in (0, 1), t > 0 \\ u(0, t) = u(1, t) = 0, & t > 0 \\ u(x, 0) = f(x) \end{cases} \quad \begin{cases} c=1 \\ L=1 \end{cases}$$

Olk: u, u_t, u_{xx} jatk. jk u tot (*): u .

$$\text{Olk. } E(t) = \int_0^1 u(x, t)^2 dx, \quad t \geq 0$$

$$E'(t) = \int_0^1 \frac{\partial}{\partial t} u(x, t)^2 dx = \int_0^1 2u(x, t) \underbrace{\frac{\partial u}{\partial t}}_{u_{xx}} dx$$

$$\stackrel{\text{OSINT}}{=} 2 \underbrace{\int_0^1 u(x, t) u_x(x, t) dx}_0 - 2 \int_0^1 u_x(x, t)^2 dx < 0$$

[Sekä Dir. että Neū]

Sis $E(t) \rightarrow$, joten $E(t) < E(0)$.

$$T_s. \int_0^1 u(x,t)^2 dx \leq \int_0^1 u(x,0)^2 dx = \int_0^1 f(x)^2 dx \\ \forall t \geq 0 .$$

\Rightarrow Thm 3.1 s. 104 .

Stabiilisuus ja yksikäsiyys

Cor 3.1. Lämpötilan u ratkaisut u_1 ja u_2 , jotka vastaavat AA - funktioita ϕ_1 ja ϕ_2 , toteuttavat stabiilisuusehdon

$$\int_0^1 (u_1 - u_2)(x,t)^2 dx \leq \int_0^1 (\phi_1 - \phi_2)(x)^2 dx .$$

Erityisesti ratkaisu on korkeintaan yksikäsi .

Tod : $w = u_1 - u_2$ tot. RE : $t \geq 0$

$$AE : w(x,0) = \phi_1 - \phi_2 .$$

$$\text{Lineaarisuus} \Rightarrow w_t = w_{xx}$$

$$\Rightarrow \int_0^1 (u_1 - u_2)^2(x,t) dx \leq \int_0^1 (\phi_1 - \phi_2)^2(x) dx .$$

Erityisesti, jos $\phi_1 = \phi_2$, niin $(u_1 - u_2)(x,t) = 0$
 $\forall x \forall t$.

Huom! Void. soveltaa myös johtimien epälinearisuun . . . Kts. ss. 105 - 106. □