



دانشگاه تبریز
دانشکده علوم ریاضی
گروه ریاضی کاربردی

رساله

برای دریافت درجه دکتری در رشته‌ی
ریاضی کاربردی، گرایش معادلات دیفرانسیل

عنوان

روش‌های سینک برای حل معادلات
دیفرانسیل تکین

استادان راهنما

دکتر علی اصغر جدیری اکبرفام و دکتر حسین خیری

پژوهشگر

حسین پوربشاش

بِسْمِ اللّٰهِ الرَّحْمٰنِ الرَّحِیْمِ

سپاس خدایی را که سخنوران در ستودن او بمانند و شمارگران شمردهن نعمتهای او ندانند، و کوشندگان، حق او را گزارش کردن نتوانند. خدایی که پای اندیشه تیرگام در راه شناسایی او گنگ است، و سیر فکرت ژرف رو به دریای معرقتش بر سنگ صفتهای او تعریف ناشدنی است و به وصف دنیامندی، و در وقت ناگنجینی، و به زمانی مخصوص نابودنی. به قدرتش خلایق را بیافرید، و به رحمتش با دانا سپر کند، و با خردگمار لریزه زمین را در مدار کشید.

گوای می دهم که خدایکماست، انبازی ندارد و بی همتاست. گوای از روی اعتقاد و ایمان، بی آمیج برآمده از امتحان؛ و گوای می دهم که محمد (ص) بنده او و پیامبر اوست. او را بفرستاد بادی آسکار، و بانسانه بانی پیدار، و قرآنی بنشده در علم پروردگار. که نوری است در نشان، و چراغی است فروزان، و دستور بایش روشن و عیان. تا که در دلی از دلها بزوداید، و با حجت و دلیل بلزم فرماید.

پاک خدایا! چه بزرگ است آنچه می بینم از خلقت تو؛ و چه خرد است، بزرگی آن در کنار قدرت تو؛ و چه با عظمت است آنچه می بینم از ملکوت تو، و چه ناخیر است برابر آنچه بر ما نمان است از سلطنت تو، و چه فراگیر است نعمت تو در این جهان؛ و چه اندک است در کنار نعمتهای آن جهان. خدایا! اگر در پرسش خود دمانم یا راه پرسیدن را ندانم، صلاح کلام را به من ناودلم را بدانچه رسالتی من در آن است متوجه فرما! که چنین کار از راهنمایهای تو ناشناخته نیست و از کفایتهای تو.

از فرمایشات حضرت علی (ع)

تقدیم بہ:

پدر و مادر مہربان و فداکارم

ہمسرہ و دختر عزیز و نازنینم

به نام خدا

و من لَمْ يَشْكُرِ الْمَخْلُوقَ لَمْ يَشْكُرِ الْخَالِقَ.

سپاس و ستایش پروردگار متعال را که به اینجانب توفیق تلاش در راه کسب علم و دانش را عطا فرمود. امیدوارم بتوانم آموخته‌هایم را در راه پیشرفت علمی وطن خویش مورد استفاده قرار دهم. در آغاز وظیفه‌ی خود می‌دانم از زحمات بی دریغ اساتید راهنمای خود، جناب آقای دکتر علی اصغر جدیری اکبرفام و دکتر حسین خیری، صمیمانه تشکر و قدردانی نمایم که قطعاً بدون راهنمایی ارزنده‌ی ایشان این مجموعه به انجام نمی‌رسید.

از جنابان آقایان دکتر فرانک استنجر از دانشگاه یوتا، دکتر پلوگین و دکتر دلینهر از دانشگاه فلوریدا بابت کمک‌ها و راهنمایی‌هایشان در راستای این تحقیق کمال تشکر و امتنان را دارم. از آقایان دکتر حجتی، دکتر لکستانی، دکتر شهمراد، دکتر عبادی، دکتر ایواز، دکتر امامعلی‌پور و دکتر ایراندوست و سرکار خانم دکتر بهرامی که در طول تحصیل اینجانب همواره راهنمای من بودند نیز تشکر می‌کنم. از آقایان دکتر قنبری، دکتر حجتی و دکتر لکستانی که زحمت داوری این رساله را پذیرفته اند کمال تشکر را دارم.

در پایان از کلیه اعضای خانواده‌ام که در تمامی مراحل همواره یار و مشوق من بوده‌اند و مخصوصاً جناب آقای دکتر محمد صفری پدر همسر گرامی که حق استادی را بر من تمام نموده‌اند، سپاسگزاری می‌کنم.

حسین پوربشاش
۱۳۹۲

نام خانوادگی دانشجو: پوربشاش	نام: حسین
عنوان: روش‌های سینک برای حل معادلات دیفرانسیل تکین	
استادان راهنما: دکتر علی اصغر جدیری اکبرفام و دکتر حسین خیری	
مقطع تحصیلی: دکتری رشته: ریاضی کاربردی گرایش: معادلات دیفرانسیل دانشگاه تبریز دانشکده علوم ریاضی تاریخ فارغ التحصیلی: ۱۳۹۲ تعداد صفحات: ۱۵۲	
کلید واژه‌ها: مسائل تکین، تبدیلات نمائی مضاعف، روش سینک گالرکین، روش سینک هم‌محلی، سیستم‌های دینامیکی، مدل بیماری‌های ویروسی درون میزبان، پایداری عمومی، پایداری موضعی، تابع لیاپانف، ماتریس‌های ترکیب افزوده دوم، مدل جمعیت بیماری بی‌زیوسیز در گاو و کنه.	
<h3 style="text-align: right;">چکیده</h3> <p>این رساله به دو بخش تقسیم می‌شود. در بخش اول ضمن معرفی مسائل مقدار اولیه و مسائل مقدار مرزی که در صورت آن‌ها و یا در جواب آن‌ها تکینی وجود دارد، به بررسی روش سینک گالرکین و هم‌محلی با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف برای حل این نوع مسائل پرداخته خواهد شد. با ارائه مثال‌های متعدد کارائی روش‌های ارائه شده مورد بررسی قرار خواهد گرفت.</p> <p>در بخش دوم، سیستم‌های دینامیکی را معرفی نموده و کاربرد آن‌ها را در مسائل بیولوژیک با معرفی دو مدل مختلف، ارائه خواهیم کرد. رفتار کیفی این مدل‌ها و پایداری موضعی و کلی نقاط تعادل با روش‌های مختلف مورد بررسی قرار می‌گیرد. روش‌های سینک برای اولین بار جهت شبیه‌سازی عددی سیستم‌های دینامیکی به کار گرفته می‌شود. در عمل مشاهده می‌شود که این روش‌ها برای حل مسائل در بازه‌های بزرگ مشکل همگرایی دارند؛ برای رفع این مشکل تعمیمی از روش مذکور معرفی خواهد شد.</p>	

فهرست مطالب

۶	مقدمه
۱۰	۱ مسائل مقدار مرزی و اولیه
۱۱	۱.۱ مسائل مقدار مرزی و اولیه
۱۹	۲ مفاهیم و تاریخچه روش های طیفی
۲۲	۱.۲ معرفی روش های طیفی
۲۴	۳ روش های سینک
۲۵	۱.۳ مفاهیم اولیه و تعاریف
۳۳	۲.۳ تقریب سینک
۴۳	۳.۳ تبدیلات نمائی مضاعف
۴۹	۴.۳ روش های طیفی با پایه های سینک
۵۰	۱.۴.۳ روش سینک هم محلی
۵۴	۲.۴.۳ روش سینک گالرکین
۵۸	۵.۳ مثال های عددی
۷۱	۴ سیستم های دینامیکی و شبیه سازی عددی با روش سینک
۷۲	۱.۴ مقدمه
۷۶	۲.۴ مفاهیم اولیه
۹۱	۳.۴ بررسی مدل های ریاضی بیماری های ویروسی درون میزبان
۹۱	۱.۳.۴ مقدمه
۹۳	۲.۳.۴ مدل ریاضی

۱۱۴	بررسی مدل جمعیت بیماری بیزیوسیز در گاوها و کنه‌ها	۴.۴
۱۱۴	مقدمه	۱.۴.۴
۱۱۵	مدل ریاضی و تحلیل پایداری سیستم	۲.۴.۴
	روش سینک تعمیم‌یافته چندگامی $MMSM$ برای حل سیستم‌های دینامیکی	۵.۴
۱۲۶	غیرخطی	
۱۳۰	مثال‌های عددی	۶.۴

۱۳۷

نتیجه‌گیری

۱۳۹

مراجع

فهرست اشکال

۲۶	نمودار تابع سینک در بازه $[-۵, ۵]$	۱.۳
۲۶	نمودار تابع $S(k, \frac{\pi}{4})(x)$ به ازاء $k = -۱, ۰, ۱$ در بازه $[-۵, ۵]$	۲.۳
۳۵	دامنه D_E برای $d = \frac{\pi}{4}$ و $\Gamma = (۰, ۱)$	۳.۳
۳۶	دامنه D_W برای $d = \frac{\pi}{4}$ و $\Gamma = (۰, \infty)$	۴.۳
۳۷	دامنه D_B برای $d = \frac{\pi}{4}$ و $\Gamma = (۰, \infty)$	۵.۳
۸۶	مسیرهای فاز سیستم (۲.۴)	۱.۴
۱۱۶	دیاگرام جمعیت گاوها و کنه‌ها	۲.۴
	نتایج عددی حل مثال ۲.۶.۴ با استفاده از روش‌های MMSM و رانگ کوتا (۱)	۳.۴
	نمایش تعداد سلول‌های سالم (۲) نمایش تعداد سلول‌های آلوده (۳) نمایش ذرات ویروس	۱۳۳
	نتایج عددی حل مثال ۳.۶.۴ با استفاده از روش‌های MMSM و رانگ کوتا (۱)	۴.۴
	نمایش تعداد سلول‌های سالم (۲) نمایش تعداد سلول‌های آلوده (۳) نمایش ذرات ویروس	۱۳۴
	نتایج عددی حل مثال ۴.۶.۴ با استفاده از روش‌های MMSM و رانگ کوتا (۱) نمایش گاوهای در معرض ابتلا به بیماری (۲) نمایش گاوهای مبتلا شده به	۵.۴
۱۳۵	بیماری (۳) نمایش کنه‌های مبتلا شده به بیماری	۱۳۵
	نتایج عددی حل مثال ۵.۶.۴ با استفاده از روش‌های MMSM و رانگ کوتا (۱) نمایش گاوهای در معرض ابتلا به بیماری (۲) نمایش گاوهای مبتلا شده به	۶.۴
۱۳۶	بیماری (۳) نمایش کنه‌های مبتلا شده به بیماری	۱۳۶

فهرست جداول

۱.۳	خطای حل مثال ۱.۵.۳ با روش لژاندر گالرکین با $N = ۲۵$ ، روش سینک
۶۰	گالرکین با تبدیلات نمائی ساده با $N = ۱۳۰$
۲.۳	خطای حل مثال (۲.۵.۳) با روش لژاندر گالرکین با $N = ۳۰$ ، روش سینک
۶۱	گالرکین با تبدیلات نمائی ساده با $N = ۱۲۵$ و سینک گالرکین با تبدیلات نمائی مضاعف با $N = ۵۰$
۳.۳	حداکثر خطا در روش سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف با N های مختلف.
۶۲	خطای حل مثال (۳.۵.۳) با روش سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده با $N = ۱۲۵$ و سینک گالرکین با تبدیلات نمائی مضاعف با $N = ۵۰$
۶۳	حداکثر خطا در روش سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف با N های مختلف.
۶۳	حداکثر خطا در روش های سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف و سینک هم محلی با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف در مثال (۴.۵.۳)
۶۴	حداکثر خطا در روش های سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف و سینک هم محلی با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف در مثال (۵.۵.۳)
۶۵	حداکثر خطا در روش های سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف و سینک هم محلی با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف در مثال (۶.۵.۳)
۶۶	حداکثر خطا در روش های سینک گالرکین با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف و سینک هم محلی با تبدیلات نمائی ساده و مضاعف در مثال (۷.۵.۳)
۶۷	جواب تقریبی و واقعی مساله لن امدمن با استفاده از روش سینک هم محلی ارائه شده در مثال (۸.۵.۳)
۶۸	جواب تقریبی و واقعی مثال (۹.۵.۳) با استفاده از روش سینک هم محلی
۶۹	جواب تقریبی و واقعی مثال (۹.۵.۳) با استفاده از روش سینک هم محلی

۱۲.۳ جواب تقریبی و واقعی مثال (۱۰.۵.۳) با استفاده از روش سینک هم محلی . . . ۷۰

مقدمه

روش‌های سینک برای حل عددی معادلات دیفرانسیل معمولی و مشتقات جزئی به طور گسترده بررسی شده و کارائی آن، مخصوصاً برای مسائل منفرد و مسائل با دامنه نامتناهی نشان داده شده است. روش‌های سینک کاربردهای فراوانی در علوم و مهندسی مانند انتقال حرارت [۳۷، ۵۸، ۷۳]، رشد جمعیت [۱]، مکانیک سیالات [۹۵]، کنترل بهینه [۷۹]، مساله معکوس [۷۷، ۴۳، ۴۴، ۵۳] و تصویربرداری پزشکی [۸۰] دارد.

تقریب سینک بر پایه تابع کاردینال ویتاگر [۹۳، ۹۴] بنا نهاده شده است. تاریخچه ارایه تابع کاردینال به تحقیقات ویتاگر^۱ در سال‌های ۱۹۱۵ و ۱۹۳۵ برمی‌گردد. بعد از او تحقیقات توسط شانون نیکوست و هارتلی^۲ در زمینه‌های کاربردی، مخصوصاً در علوم مهندسی ادامه پیدا کرد. این افراد نقش کاربردی تابع کاردینال را در تحلیل سیگنال و سیستم در مخابرات نشان دادند. فرانک استنجر^۳ روش‌های سینک را در سال ۱۹۷۶ معرفی کرد و در سال ۱۹۸۱ فرمول تقریب سینک را بر اساس تابع ویتاگر [۹۳، ۹۴] برای توابع بررسی و قضایای مربوط به تقریب را اثبات نمود. در کتاب‌های [۸۲، ۴۵] بررسی اجمالی مناسبی برای توابع سینک در حل معادلات دیفرانسیل معمولی و مشتقات جزئی و معادلات انتگرالی توسط استنجر ارائه شده است. بحث مفصلی از رفتار روش‌های سینک در مسائل مقدار مرزی توسط جان لاند در سال‌های ۱۹۸۶ و ۱۹۹۲ [۴۴، ۸۰] ارائه شد. برای حل معادلات دیفرانسیل دو روش سینک گالرکین و سینک هم‌محلی بر پایه تقریب‌های

^۱Whittaker

^۲Shannon Nicost and Hartley

^۳Frank Stenger

سینک ارائه می‌شود. اولین بار روش سینک گالرکین توسط استنجر در سال ۱۹۷۹ برای مسائل مقدار مرزی دو نقطه‌ای در معادلات دیفرانسیل مرتبه دو با شرایط مرزی دیریکله [۸۱] ارائه شد. در [۲] روش سینک گالرکین برای حل مسائل مقدار مرزی دو نقطه‌ای تکین به کار رفت. همچنین در سال ۱۹۹۱ بیالکی تقریب سینک را برای مسائل مقدار مرزی با استفاده از روش هم محلی به کار برد. روش سینک هم محلی برای حل مسائل مقدار اولیه در [۱۱] استفاده شده و ثابت گردیده که روش سینک به صورت نمائی به جواب همگراست. در [۷۹] نشان داده شده است که هر دو روش سینک گالرکین و هم محلی به صورت نمائی به جواب همگرا هستند. برتری این روش در مسائلی که نقطه تکین [۸۳] دارند مشخص می‌شود. همگرایی در این روش برای تقریبی با تعداد N نقطه به صورت $O(\exp(-c\sqrt{N}))$ است که در آن c ثابت است. روش‌های تقریب سینک، خانواده جدیدی از فرمول‌ها را برای محاسبه ارائه می‌دهند. این فرمول‌ها ما را قادر می‌سازند که بتوانیم تقریب‌هایی با دقت مناسب برای انواع عملیات مانند تقریب مشتق و انتگرال توابع و غیره به دست آوریم. این روش‌های محاسباتی دارای کارایی بسیار وسیعی می‌باشند.

برای مثال:

- ۱- تقریب مناسب انتگرال‌هایی که تابع زیر انتگرال، منفرد باشد.
- ۲- پیدا کردن جواب تقریبی مناسب برای معادلات دیفرانسیل معمولی یا معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی که ضرایب این معادلات منفرد باشند.
- ۳- جواب تقریبی مناسب برای معادلات انتگرال فردهلم یا ولترای خطی و غیرخطی به ویژه آنها که دارای هسته منفرد باشند.
- ۴- استفاده در حل مسائل معکوس.
- ۵- تقریب مناسب برای مقادیر ویژه در معادلات دیفرانسیل.

تاکاهاشی و موری [۸۸] تبدیلات نمائی مضاعف^۴ را برای محاسبه عددی انتگرال‌های یک بعدی در سال ۱۹۷۴ ارائه نمودند. کارائی روش تبدیلات مضاعف در محاسبات عددی انتگرال‌ها، محققین را بر آن داشت تا تبدیلات نمائی مضاعف را برای سایر روش‌های عددی به کار بگیرند. سوگی‌هارا [۸۵] توانست با موفقیت روش سینک هم محلی را برای حل مسائل مقدار مرزی با

^۴Double exponential transformation

معادلات دیفرانسیل مرتبه دو به کار ببرد. اخیراً مسائل مقدار مرزی با معادلات دیفرانسیل مرتبه چهار نیز با روش سینک هم‌محلی حل شده است. در واقع در [۴۹، ۵۴، ۸۶، ۶۰] نشان داده شده است که روش سینک با استفاده از تبدیلات مضاعف برای حل عددی انتگرال‌ها و یا حل عددی معادلات دیفرانسیل بسیار کارا تر است.

در عمل، برخی اوقات مسایلی به دست می‌آید که دارای معادلات دیفرانسیل تکین بوده و یا در جواب آنها تکینی وجود دارد. اغلب روش‌های عددی در مواجهه با این نوع مسائل معمولاً کارائی خود را از دست می‌دهند. به‌عنوان مثال مدل تنزیل انعطاف‌پذیری حول نقطه ثابت کوالاسکی، مدل جریان اتمسفر لورنز، معادلات پین‌لوی که در مسائل مکانیک آماری، مدل‌های ماتریسی تصادفی، فیزیک پلاسما، موج‌های غیرخطی به دست می‌آید، همگی معادلات دیفرانسیلی هستند که دارای جواب تکین هستند. در این مسائل معمولاً روش‌های عددی هنگام عبور از نقطه تکین کارایی خود را از دست می‌دهند.

در فصل اول این رساله به حل مساله مقدار مرزی دونقطه‌ای

$$L(y) = p(x)y'' + q(x)y' + u(x)y = f(x, y),$$

$$y(a) = y(b) = 0,$$

و مساله مقدار اولیه

$$L(y) = p(x)y'' + q(x)y' + u(x)y = f(x, y),$$

$$y(0) = a, \quad y'(0) = b,$$

که در آنها $p(x), q(x), u(x), f(x, y)$ توابع تحلیلی هستند، پرداخته خواهد شد. در این مسائل، تابع $p(x)$ در بازه داده شده مساله دارای صفر بوده و یا معادله دارای جواب تکین در این بازه است. این معادلات با پایه‌های مختلف از جمله پایه‌های سینک با استفاده از روش‌های طیفی حل خواهد شد. روش‌های سینک، روش‌های بسیار کارائی برای به‌کارگیری در مسائلی هستند که دارای تکینی در صورت مساله هستند؛ در حالی که بسیاری از روش‌های عددی قادر به عبور موفقیت‌آمیز از نقاط تکین نیستند. در مسائلی که نقاط تکین در جواب آن‌ها است روش سینک گالرکین بسیار بهتر از سینک هم‌محلی ظاهر شده است.

مدل‌سازی ریاضی بیماری‌ها یکی از روش‌های موثر برای درک دینامیک بیماری‌ها است. این مدل‌ها اغلب دستگاه‌های معادلات دیفرانسیل غیرخطی مرتبه یک هستند. بررسی فرضیه‌های مختلف بر اساس داده‌های کلینیکی بیماری‌ها اغلب بسیار مشکل است زیرا نمی‌توان به تعداد زیادی از بیماران دسترسی پیدا کرد و یا تکنیک‌های اندازه‌گیری ویروس‌ها دقیق نیستند. بنابراین مدل‌های ریاضی در این حوزه بسیار مهم هستند. یکی از راه‌های تحلیل و پیش‌بینی در مورد بیماری‌ها شبیه‌سازی‌های عددی است. با توجه به این که روش سینک تاکنون برای حل دستگاه‌های معادلات ارائه نگردیده است در این تحقیق دنبال آن هستیم که روش سینک را برای به کارگیری در حل سیستم‌های دینامیکی تعمیم دهیم.

در فصل دوم روش‌های طیفی به اختصار معرفی می‌شوند. در فصل سوم ضمن معرفی پیش‌زمینه تئوری توابع سینک و ویتاگر، به معرفی فرمول‌ها و قضایای تقریب‌های سینک و روش‌های طیفی با پایه‌های سینک خواهیم پرداخت. در ادامه روش سینک گالرکین و سینک هم‌محلی برای حل مسائل مقدار مرزی ارائه می‌شوند. جهت حل مسائل مقدار اولیه لازم است قدری در پایه‌های این روش تغییر ایجاد شود. لذا با تغییر این پایه‌ها روش سینک برای حل مسائل مقدار اولیه تعمیم داده می‌شود و در انتهای فصل سوم با ارائه مثال‌های مختلفی از مسائلی که دارای تکینی در خود معادله و یا تکینی در جواب هستند روش‌های سینک گالرکین و هم‌محلی و روش گالرکین با هم دیگر مقایسه خواهند شد.

در فصل چهارم پس از ارائه مفاهیم اولیه مربوط به تحلیل‌های پایداری، دو مدل ریاضی مورد بررسی قرار می‌گیرد. مدل بیماری‌های ویروسی درون میزبان و مدل جمعیت بیماری بی‌زیوسیز در گاوها و کهنه‌ها و سپس روش سینک تعمیم یافته چندگامی ارائه می‌گردد و در نهایت با شبیه‌سازی‌های عددی، مثال‌های متنوعی مورد مطالعه قرار می‌گیرند.

از این رساله مقاله‌های [۲۵، ۶۶، ۶۷، ۶۸، ۶۹، ۷۰، ۷۱، ۷۲] مستخرج شده که برخی در کنفرانس‌های بین‌المللی ارائه شده و برخی در مجله‌های معتبر بین‌المللی پذیرش شده و یا چاپ شده‌اند.

فصل ۱

مسائل مقدار مرزی و اولیه

۱.۱ مسائل مقدار مرزی و اولیه

مسائل مقدار اولیه به صورت کلی

$$y' = f(x, y),$$

$$y(a) = \alpha,$$

نمایش داده می‌شوند که در آن

$$f(x, y) = \begin{bmatrix} f_1(x, y_1, \dots, y_n) \\ \vdots \\ f_n(x, y_1, \dots, y_n) \end{bmatrix}.$$

جواب معادله به صورت

$$y = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix},$$

است. در مسائل مقدار مرزی، شرایط مرزی مساله به صورت

$$Ay(a) + By(b) = C, \quad (1.1)$$

داده می‌شود که در آن A و B ماتریس‌های $n \times n$ و C یک ماتریس $n \times 1$ است.

تعریف ۱.۱.۱. اگر در (۱.۱) شرایط شامل a و b جدا از هم باشند، شرایط مرزی را جداسدنی

می‌نامیم، یعنی

$$A_1 y(a) = C_1, \quad B_2 y(b) = C_2.$$

در عمل معمولاً شرایط مرزی جداشدنی هستند.

شرایط مرزی بیان شده در (۱.۱) بر حسب $y(a)$ و $y(b)$ خطی هستند. اما گاهی در عمل با شرایط مرزی غیرخطی مواجه هستیم یعنی

$$r(y(a), y(b)) = 0,$$

که در آن داریم

$$r(u, v) = \begin{bmatrix} r_1(u_1, \dots, u_n, v_1, \dots, v_n) \\ \vdots \\ r_n(u_1, \dots, u_n, v_1, \dots, v_n) \end{bmatrix}.$$

تفاوت مهم مسائل مقدار اولیه و مرزی

اگر در مسائل مقدار اولیه f_i ها پیوسته بوده و در شرط لیبشیتز صدق کنند آن گاه جواب وجود داشته و منحصر به فرد خواهد بود. اما اگر شرط مرزی هم به آن اضافه شود ممکن است با این شرایط جواب نداشته یا دارای جواب منحصر به فرد بوده و یا چندین جواب داشته باشند.

مثال ۲.۱.۱. معادله دیفرانسیل $w'' + w = 0$ را در نظر می‌گیریم که در آن w یک تابع حقیقی به صورت $w : R \rightarrow R$ است با فرض

$$y_1 = w(x), \quad y_2 = w'(x),$$

داریم

$$y_1' = w'(x) = y_2 \rightarrow y_2 = y_1'$$

و در نتیجه داریم

$$\begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}.$$

جواب عمومی این معادله به صورت $w(x) = c_1 \sin x + c_2 \cos x$ است.

ملاحظه می‌شود با شرایط مرزی $w(\frac{\pi}{4}) = 1$ و $w(0) = 0$ ، معادله دارای جواب منحصر به فرد و با شرایط مرزی $w(\pi) = 0$ و $w(0) = 0$ ، دارای بی‌شمار جواب و با شرایط مرزی $w(\pi) = 1$ و $w(0) = 0$ ، معادله دارای جواب نیست.

در ادامه قضایای عمومی وجود و بررسی منحصر به فردی جواب ارائه می‌گردد.

قضیه ۳.۱.۱. (قضیه وجود جواب) فرض کنید $f(x, u_1, u_2)$ روی $\{a \leq x \leq b, u_1^* + u_2^* < \infty\}$

پیوسته بوده و در شرط لیبشیتز نسبت به u_1, u_2 صدق کند در این صورت مساله مقدار مرزی

$$y'' = f(x, y, y'),$$

$$a_0 y(a) - a_1 y'(a) = \alpha, \quad |a_0| + |a_1| \neq 0,$$

$$b_0 y(b) + b_1 y'(b) = \beta, \quad |b_0| + |b_1| \neq 0,$$

دارای جواب‌هایی به صورت ریشه‌های مجزای $S = S^{(v)}$ از معادله

$$\Phi(s) = b_0 u(b, s) + b_1 u'(b, s) - \beta = 0,$$

هستند.

برهان. مساله مقدار اولیه

$$v'' = f(x, v, v'),$$

$$\begin{aligned} a_0 v(a) - a_1 v'(a) &= \alpha, \\ c_0 v(a) - c_1 v'(a) &= s \end{aligned} \quad (۲.۱)$$

که $a_1 c_0 - a_0 c_1 \neq 0$ را در نظر می‌گیریم که s و α پارامتر مستقل از x هستند. فرض کنیم $a_1 c_0 - a_0 c_1 = 1$. اگر $u(x, s)$ جواب یکتای مساله (۲.۱) باشد در این صورت جوابی به فرم

$$\Phi(s) = b_0 u(b, s) + b_1 u'(b, s) - \beta = 0, \quad (۳.۱)$$

را جستجو می‌کنیم. اگر $s = s^*$ جواب معادله (۳.۱) باشد انتظار داریم تابع $y(x) = u(x, s^*)$ جواب مساله مقدار مرزی باشد.

متغیر جدید $u_1(x) = u(x)$, $u_2(x) = u'(x)$ را معرفی می‌کنیم. مساله (۲.۱) را می‌توان به صورت زیر نوشت

$$\begin{cases} u_1' = u_2 & u_1(a) = u(a) = \frac{-1}{-a_1 c_0 + a_0 c_1} [-c_1 \alpha + a_1 s] = a_1 s - c_1 \alpha \\ u_2' = f(x, u_1, u_2) & u_2(a) = u'(a) = \frac{-1}{-a_1 c_0 + a_0 c_1} [a_0 s - c_0 \alpha] = a_0 s - c_0 \alpha. \end{cases} \quad (۴.۱)$$

حال

$$\alpha = \begin{bmatrix} a_1 s - c_1 \alpha \\ a_0 s - c_0 \alpha \end{bmatrix}, \quad f(x, u) = \begin{bmatrix} u_2 \\ f(x, u_1, u_2) \end{bmatrix}, \quad u = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix}.$$

چون f در شرایط قضیه وجودی و منحصر به فردی مساله مقدار اولیه صدق می‌کند پس دستگاه

$$u' = f(x, u),$$

$$u(a) = \alpha,$$

دارای جواب منحصر به فرد $u_1(x) = u(x, s)$ که $a \leq x \leq b$ است. به وضوح اگر $\Phi(s) = 0$ (برای بعضی s ها) این جواب، جواب مساله مقدار مرزی ما نیز خواهد بود. اگر $s^{(j)}, s^{(i)}$ دو ریشه مجزای

معادله (۳.۱) باشند با استفاده از یکتایی دستگاه (۴.۱) $u(x, s^{(i)}) \neq u(x, s^{(j)})$. بنابراین هر ریشه مجزا از معادله (۳.۱) یک جواب مجزا از مساله مقدار مرزی خواهد بود. حال فرض کنیم $y(x)$ جواب مساله مقدار مرزی ما باشد. بنابراین یک جواب برای (۴.۱) نیز خواهد بود البته به پارامتر $s = c_0 y(a) - c_1 y'(a)$ که این مقدار در (۳.۱) نیز صدق می‌کند. پس وجود جواب برای مساله مقدار مرزی اثبات شد. \square

قضیه ۴.۱.۱. مساله مقدار اولیه

$$\begin{cases} u' = f(x, u) \\ u(a) = \alpha \end{cases}$$

را با فرض پیوستگی f روی $a \leq x \leq b, |u| < \infty$ و با فرض این که f نسبت به u در شرط لیپشیتز صدق کند، در نظر بگیرید. همچنین فرض کنید مولفه‌های ژاکوبین f نسبت به u روی R پیوسته باشد به عبارت دیگر ماتریس مرتبه $n \times m$ ، $F(x, u) = \frac{\partial f(x, u)}{\partial u} = \left(\frac{\partial f_i(x, u)}{\partial u_j} \right)_{i,j}$ ، $i, j = 1, \dots, n$ پیوسته باشد. در این صورت برای هر α جواب $u(x, \alpha)$ نسبت به α_k به‌طور پیوسته دیفرانسیل پذیر خواهد بود. یعنی اگر $\xi^{(k)}(x) = \frac{\partial u(x, \alpha)}{\partial \alpha_k}$ ، $\xi^{(k)}(x)$ جواب دستگاه

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx} \xi(x) &= F(x, u(x, \alpha)), \\ \xi(a) &= e_k, \quad e_k = (0, \dots, 1, \dots, 0), \end{aligned}$$

است.

برهان. به اثبات قضیه ۱.۲.۱ از [۳۰] مراجعه شود. \square

قضیه ۵.۱.۱. (قضیه یکتایی جواب) فرض کنید تابع $f(x, u_1, u_2)$ در شرایط قضیه ۳.۱.۱ صدق کند و همچنین فرض کنید f دارای مشتقات پیوسته روی R باشد به طوری که برای ثابت مثبت M ، $\frac{\partial f}{\partial u_1} > 0, \left| \frac{\partial f}{\partial u_2} \right| \leq M$ فرض کنید ضرایب مساله مقدار مرزی در شرایط