

رسالة محمد

دانشکده علوم پایه

گروه ریاضی

(گرایش محض)

حل معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیر خطی با استفاده از

روش بسط $(\frac{G'}{G})$

از:

فروزان فرحروز

استاد راهنما:

دکتر نصیر تقی زاده

مرداد ۱۳۸۹

تقدیم به:

پدر بزرگوارم و مادر مهربانم که همواره مشوق من بوده اند، باشد که سپاس کوچکی در قبال همه همراهی هایشان باشد.

با سپاس فراوان از:

استاد بزرگوارم جناب آقای دکتر نصیر تقی زاده که با صبر و حوصله مرا یاری و راهنمایی فرمودند.

بسیار از ایشان آموختم؛ فراتر از ریاضیات.

داوران محترم پایان نامه جناب آقای دکتر بهروز فتحی و جناب آقای دکتر عباس سهله برای قبول زحمت داوری.

نماینده محترم تحصیلات تکمیلی جناب آقای دکتر اسماعیل عزیز پور برای حضور در جلسه دفاعیه

و همچنین جناب آقای محمد علی میرزازاده که تجربیات خود را صادقانه در اختیارم نهادند.

فهرست مطالب

صفحه	عنوان
ج	چکیده فارسی
ج	چکیده انگلیسی
۱	پیشگفتار
۳	فصل اول: تعاریف و مقدمات اولیه
۱۶	فصل دوم: روش بسط $(\frac{G'}{G})$ و کاربرد آن
۱۷	۱-۲ شرح روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۲۴	۲-۲ حل معادله kdv به وسیله روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۲۹	۳-۲ حل معادله mkdv با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۳۲	۴-۲ حل معادلات بوسینسک به روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۳۷	۵-۲ حل معادلات هیروتا - ساتسوما با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۴۳	۶-۲ حل معادله ایکهاوس با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۴۷	۷-۲ حل معادله اصلاح شده برگر به وسیله روش بسط $(\frac{G'}{G})$
۵۰	۸-۲ حل یک نوع معادله انتشار واکنش غیرخطی با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$

فصل سوم: حل معادلات بیشتر با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$ ۵۳

۱-۳ حل معادله شرودینگر با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$ ۵۴

۲-۳ حل معادله کوپراشیمیت به وسیله روش بسط $(\frac{G'}{G})$ ۵۸

۳-۳ شرح روش بسط $(\frac{G'}{G})$ تعمیم یافته و حل معادله شرودینگر با استفاده از این روش ۶۳

نتیجه گیری ۶۷

منابع و مراجع ۶۸

واژه‌نامه ۶۹

چکیده

حل معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی با استفاده از روش بسط $(\frac{G'}{G})$

فروزان فرح روز

روش بسط $(\frac{G'}{G})$ می‌تواند برای پیدا کردن جواب‌های تحقیقی موج سیار بعضی معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی به کار رود. این جواب‌ها وابسته به توابع هذلولی گون، توابع مثلثاتی و توابع گویا هستند. این روش معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی را به یک معادله دیفرانسیل معمولی تبدیل می‌کند و این روش را می‌توان برای معادلات انتگرال‌پذیر و معادلات غیرانتگرال‌پذیر نیز به کار برد. ما کاربرد جدید این روش را برای برخی معادلات غیرخطی مانند معادلات بوسینسک، معادلات هیروتا - ساتسوما، معادله ایکهاوس و... بررسی می‌کنیم.

واژه‌های کلیدی: روش بسط $(\frac{G'}{G})$ ، تعادل همگن، جواب‌های موج سیار، معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی، معادلات دیفرانسیل معمولی کمکی. معادله کادی وی

Abstract

Solving nonlinear partial differential equations by the $\left(\frac{G'}{G}\right)$ -expansion method

Foroozan Farahrooz

The $\left(\frac{G'}{G}\right)$ -expansion method can be used to construct exact travelling wave solutions of some nonlinear partial differential equations. These solutions are expressed by the hyperbolic functions, the trigonometric functions and the rational functions.

This method transforms nonlinear partial differential equation to ordinary differential equation and the method can be applied to integrable equations as well as to non integrable ones.

We investigate new application of this method to some special nonlinear equations like the Boussinesq equations, the Hirota-satsuma equations, the Eckhaus equation and etc.

Key words: $\left(\frac{G'}{G}\right)$ -expansion method, Homogeneous balance, Travelling wave solutions, Nonlinear partial differential equations, Auxiliary ordinary differential equation, kdv equation

پیشگفتار

پدیده‌های موجود در فیزیک و زمینه‌های دیگر اغلب توسط معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی شرح داده می‌شوند. وقتی بخواهیم مکانیسم فیزیکی پدیده‌ها را در طبیعت درک کنیم، به وسیله اینگونه معادلات توضیح می‌دهیم. برای مثال پدیده‌های موج مشاهده شده در دینامیک سیال، پلاسما و محیط‌های الاستیک و فیبرهای اپتیکی و....

لذا در طول چهار دهه گذشته جستجوی راه‌های تحقیقی معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی توسط کاربرد روش‌های مختلف هدف اصلی بسیاری از محققان بوده و روش‌های قدرتمندی ارائه شده‌اند، مانند تغییر انتشار معکوس، تغییر بکلاند/داربوکس^۱، روش تعادل همگن^۲، روش تابع \tanh ، اپراتورهای دو خطی هیروتا^۳، بسط تابع elliptic جاکوبی^۴، روش سینوس - کسینوس و... اما روش واحدی وجود ندارد که بتواند در رابطه با همه نوع معادلات غیرخطی به کار رود.

اخیراً وانگ و همکارانش [۱] روش جدیدی به نام روش بسط $(\frac{G'}{G})$ برای بررسی جواب‌های موج سیار معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی ارائه کردند که منظور از امواج سیار امواجی هستند که به صورت $u(x,t) = f(x-vt)$ بیان می‌شوند و جواب‌های این نوع امواج از دید فیزیکی فرآیند انتقال را توصیف می‌کنند. روش بسط $(\frac{G'}{G})$ براساس فرضیاتی است که جواب‌های موج سیار معادلات دیفرانسیل می‌تواند توسط چند جمله‌ای در $(\frac{G'}{G})$ بیان شوند و $G = G(\xi)$ در معادله دیفرانسیل معمولی خطی مرتبه دوم (LODE) صدق می‌کند.

درجه چندجمله‌ای می‌تواند توسط موازنه بین بالاترین مرتبه مشتق متغیر وابسته در قسمت خطی معادله دیفرانسیل با بالاترین توان متغیر وابسته در بخش غیرخطی ظاهر شده در معادله دیفرانسیل ODE به دست آید. ضرایب چندجمله‌ای می‌توانند توسط حل کردن یک گروه معادلات جبری حاصل از کاربرد این روش به دست آیند.

¹ The Backlund / Darboux transform

² The homogeneous balance method

³ The Hirota's bilinear operator

⁴ The Jacobi elliptic function expansion

⁵ Linear Ordinary Differential Equation

دیده خواهد شد که جواب‌های موج سیار بیشتر معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی می‌توانند توسط کاربرد روش بسط

$(\frac{G'}{G})$ ، [۲] به دست آیند.

در این پایان‌نامه مطالب زیر مورد بحث و بررسی قرار می‌گیرد.

در فصل اول تعاریف و مقدمات اولیه بیان می‌شوند.

در فصل دوم روش بسط $(\frac{G'}{G})$ و کاربرد آن در حل معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی توضیح داده می‌شود.

فصل سوم اختصاص به حل معادلات بیشتر با استفاده از این روش دارد.

فصل اول

تعاريف و مقدمات اوليه

در این فصل به بیان تعاریفی که در پایان نامه عمدتاً از آنها استفاده شده پرداخته می‌شود.

۱-۱ تعریف: در هر پدیده و فرآیندی در طبیعت پارامترهای مختلفی وجود دارد که مطابق قوانین حاکم بر آن پدیده با هم ارتباط دارند. بیان این ارتباط به زبان ریاضی یک معادله تابعی است و معادله تابعی حاصل از پدیده‌ای که در آن آهنگ تغییرات یک تابع نسبت به یک یا چند متغیر مستقل بررسی شود، معادله دیفرانسیل نامیده می‌شود.

۱-۲ تعریف: اگر معادله دیفرانسیل فقط به یک متغیر مستقل بستگی داشته باشد، معادله دیفرانسیل معمولی (O.D.E) نام دارد.

۱-۳ تعریف: اگر در معادله دیفرانسیل تعداد متغیرهای مستقل بیش از یکی باشد، به آن یک معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی (P.D.E) می‌گویند.

۱-۴ تعریف: اگر $u = u(x_1, \dots, x_n)$ به طوری که $x_k, k = 1, \dots, n$ ، n متغیر مستقل فرض شود. یک معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی در حالت کلی به صورت زیر است

$$F(x_1, \dots, x_n, u, u_{x_1}, \dots, u_{x_n}, u_{x_1 x_1}, \dots, u_{x_n x_n}, \dots) = 0.$$

۱-۵ تعریف: یک معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی را خطی گوئیم، اگر F برحسب u و مشتقات آن بصورت خطی تعریف شود در غیر این صورت معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی نام دارد.

۱-۶ مثال: معادلات زیر را در نظر می‌گیریم

$$x^y u_x + (x + y) u_y = x^y + 1 \quad \text{- معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی خطی مرتبه اول}$$

$$x u_{xx} + y u_{yy} + u_t^y = (t + 1)^y \quad \text{- معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی غیرخطی مرتبه دوم}$$

۱-۷ روش لاگرانژ برای حل معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه اول

در حالت کلی اگر فرض کنیم $u = u(x_1, \dots, x_n)$ یک معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی در حالت کلی به صورت زیر نوشته می‌شود

$$P_1(x_1, \dots, x_n, u) \frac{\partial u}{\partial x_1} + P_2(x_1, \dots, x_n, u) \frac{\partial u}{\partial x_2} + \dots + P_n(x_1, \dots, x_n, u) \frac{\partial u}{\partial x_n} = q(x_1, \dots, x_n, u) \quad (1-7-1)$$

¹ Ordinary Differential Equation

² Partial Differential Equation

اگر فرض کنیم $f(x_1, \dots, x_n, u) = 0$ جواب عمومی معادله (۱-۷-۱) فرض شود، در این صورت با دیفرانسیل گیری از طرفین

تساوی جواب فوق داریم

$$df(x_1, \dots, x_n, u) = 0 \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} dx_n + \frac{\partial f}{\partial u} du = 0 \\ du = \frac{\partial u}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n} dx_n \end{cases} \quad \text{از طرفی}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} dx_n + \frac{\partial f}{\partial u} \left(\frac{\partial u}{\partial x_1} dx_1 + \dots + \frac{\partial u}{\partial x_n} dx_n \right) = 0 \quad \text{لذا}$$

$$\left(\frac{\partial f}{\partial x_1} + \frac{\partial f}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x_1} \right) dx_1 + \dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} + \frac{\partial f}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x_n} \right) dx_n = 0$$

لذا

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x_1} + \frac{\partial f}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x_1} = 0 \Rightarrow \frac{\partial u}{\partial x_1} = - \frac{\frac{\partial f}{\partial x_1}}{\frac{\partial f}{\partial u}} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} + \frac{\partial f}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial x_n} = 0 \Rightarrow \frac{\partial u}{\partial x_n} = - \frac{\frac{\partial f}{\partial x_n}}{\frac{\partial f}{\partial u}} \end{cases} \quad (۲-۷-۱)$$

اگر در رابطه (۱-۷-۱) به جای $\frac{\partial u}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial u}{\partial x_n}$ مساویش را از رابطه (۲-۷-۱) قرار دهیم، خواهیم داشت

$$P_1 \frac{\partial f}{\partial x_1} + \dots + P_n \frac{\partial f}{\partial x_n} + q \frac{\partial f}{\partial u} = 0 \quad (۳-۷-۱)$$

در فضای R^{n+1} اگر i_k که $k = 1, 2, \dots, n, n+1$ بردارهای همانی فرض شوند، در این صورت بردار v را انتخاب می کنیم

$$\begin{cases} v = P_1 i_1 + \dots + P_n i_n + q i_{n+1} \\ \nabla f = \frac{\partial f}{\partial x_1} i_1 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} i_n + \frac{\partial f}{\partial u} i_{n+1} \end{cases}$$

آنگاه رابطه (۳-۷-۱) به صورت $V \cdot \nabla f = 0$ نوشته می شود، لذا $V \perp \nabla f$

بردار موضعی I را به صورت پارامتری بیان می کنیم

$$\overline{r(t)} = x_1(t) i_1 + x_2(t) i_2 + \dots + x_n(t) i_n + u(t) i_{n+1}$$

$$\frac{dr(t)}{dt} = \frac{dx_1(t)}{dt} i_1 + \frac{dx_r(t)}{dt} i_r + \dots + \frac{dx_n(t)}{dt} i_n + \frac{du(t)}{dt} i_{n+1}$$

پس

می توان با تغییر پارامتر t شرط هم جهت بودن دوبردار V و $\frac{dr(t)}{dt}$ را که مماس بر صفحه جواب هستند، در یک مسیر قرار داد به

عبارت دیگر

$$\frac{dr(t)}{dt} = KV \quad ; K \in R$$

لذا

$$\frac{dx_1(t)}{dt} i_1 + \frac{dx_r(t)}{dt} i_r + \dots + \frac{dx_n(t)}{dt} i_n + \frac{du(t)}{dt} i_{n+1} =$$

$$K P_1 i_1 + K P_r i_r + \dots + K P_n i_n + K q i_{n+1}$$

می توان نتیجه گرفت

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dx_1}{dt} = K P_1 \\ \frac{dx_r}{dt} = K P_r \\ \vdots \\ \frac{dx_n}{dt} = K P_n \\ \frac{du}{dt} = K q \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \frac{dx_1}{P_1} = K dt \\ \frac{dx_r}{P_r} = K dt \\ \vdots \\ \frac{dx_n}{P_n} = K dt \\ \frac{du}{q} = K dt \end{array} \right.$$

می توان نوشت

$$\frac{dx_1}{P_1} = \frac{dx_r}{P_r} = \dots = \frac{dx_n}{P_n} = \frac{du}{q}$$

$$\text{اگر} \left\{ \begin{array}{l} \frac{dx_1}{P_1} = \frac{dx_r}{P_r} \\ \frac{dx_1}{P_1} = \frac{dx_r}{P_r} \\ \vdots \\ \frac{dx_1}{P_1} = \frac{dx_n}{P_n} \\ \frac{dx_1}{P_1} = \frac{du}{q} \end{array} \right. \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} f_1(x_1, x_r) = c_1 \\ f_r(x_1, x_r) = c_r \\ \vdots \\ f_{n-1}(x_1, x_n) = c_{n-1} \\ f_n(x_1, u) = c_n \end{array} \right.$$

در این صورت

$$f(f_1(x_1, x_r), f_2(x_1, x_r), \dots, f_{n-1}(x_1, x_n), f_n(x_1, u)) = 0$$

جواب عمومی معادله دیفرانسیل اصلی است.

۸-۱ روش تعیین جواب عمومی معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه اول همگن با ضرایب ثابت

معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی

$$\sum_{k=1}^n a_k u_{x_k} + bu = 0 \quad (1-8-1)$$

را اختیار می‌کنیم که در آن $b \in R$, a_k , $(k=1, 2, \dots, n)$, $u = u(x_1, \dots, x_n)$ هستند

برای به دست آوردن جواب عمومی معادله (۱-۸-۱) وقتی $a_j \neq 0$ ($1 \leq j \leq n$) به صورت زیر عمل می‌کنیم

$$\begin{cases} \xi_1 = c_{11}x_1 + c_{1r}x_r + \dots + c_{1n}x_n, \\ \xi_2 = c_{21}x_1 + c_{2r}x_r + \dots + c_{2n}x_n, \\ \vdots \\ \xi_n = c_{n1}x_1 + c_{nr}x_r + \dots + c_{nn}x_n. \end{cases} \quad (2-8-1)$$

در این صورت می‌توان نوشت

$$\begin{cases} u_{x_1} = u_{\xi_1}(\xi_1)_{x_1} + u_{\xi_2}(\xi_2)_{x_1} + \dots + u_{\xi_n}(\xi_n)_{x_1}, \\ u_{x_r} = u_{\xi_1}(\xi_1)_{x_r} + u_{\xi_2}(\xi_2)_{x_r} + \dots + u_{\xi_n}(\xi_n)_{x_r}, \\ \vdots \\ u_{x_n} = u_{\xi_1}(\xi_1)_{x_n} + u_{\xi_2}(\xi_2)_{x_n} + \dots + u_{\xi_n}(\xi_n)_{x_n}. \end{cases}$$

که با توجه به رابطه (۲-۸-۱) داریم

$$\begin{cases} u_{x_1} = c_{11}u_{\xi_1} + c_{1r}u_{\xi_r} + \dots + c_{1n}u_{\xi_n}, \\ u_{x_r} = c_{r1}u_{\xi_1} + c_{rr}u_{\xi_r} + \dots + c_{rn}u_{\xi_n}, \\ \vdots \\ u_{x_n} = c_{n1}u_{\xi_1} + c_{nr}u_{\xi_r} + \dots + c_{nn}u_{\xi_n}. \end{cases} \quad (3-8-1)$$

بدین ترتیب با توجه به رابطه (۳-۸-۱) داریم

$$u_{x_k} = c_{1k}u_{\xi_1} + c_{rk}u_{\xi_r} + \dots + c_{nk}u_{\xi_n} = \sum_{j=1}^n c_{jk}u_{\xi_j} \quad (4-8-1)$$

حال رابطه (۴-۸-۱) را در معادله (۱-۸-۱) قرار می‌دهیم

$$\sum_{k=1}^n a_k \left(\sum_{i=1}^n c_{ik} u_{\xi_i} \right) + bu = 0 \tag{۵-۸-۱}$$

اگر رابطه (۵-۸-۱) را باز کنیم، داریم

$$\left(\sum_{k=1}^n a_k c_{1k} \right) u_{\xi_1} + \left(\sum_{k=1}^n a_k c_{2k} \right) u_{\xi_2} + \dots \tag{۶-۸-۱}$$

$$+ \left(\sum_{k=1}^n a_k c_{jk} \right) u_{\xi_j} + \left(\sum_{k=1}^n a_k c_{nk} \right) u_{\xi_n} + bu = 0$$

وقتی $a_j \neq 0$ ($1 \leq j \leq n$) باشد، اختیار می‌کنیم $c_{jj} = 1$ ، $c_{jk} = 0$ ($j \neq k$) در این صورت c_{ij} ها را طوری انتخاب می‌کنیم که

$$\text{شرط } \sum_{k=1}^n a_k c_{ik} = 0 \text{ (} i \neq j \text{) برقرار شود}$$

در نتیجه رابطه (۶-۸-۱) به صورت زیر تبدیل می‌شود

$$a_j u_{\xi_j} + bu = 0 \Rightarrow u_{\xi_j} + \frac{b}{a_j} u = 0 \tag{۷-۸-۱}$$

که جواب این معادله به صورت زیر است

$$u = e^{\frac{-b}{a_j} \xi_j} f(\xi_1, \dots, \xi_{j-1}, \xi_{j+1}, \dots, \xi_n) \tag{۸-۸-۱}$$

در رابطه (۸-۸-۱) را با توجه به شرط $\sum_{k=1}^n a_k c_{ik} = 0$ ($i \neq j$) به دست می‌آوریم

$$\left\{ \begin{aligned} \sum_{k=1}^n a_k c_{1k} = 0 &\Rightarrow a_1 c_{11} + a_2 c_{12} + \dots + a_{n-1} c_{1(n-1)} + a_n c_{1n} = 0, \\ \sum_{k=1}^n a_k c_{2k} = 0 &\Rightarrow a_1 c_{21} + a_2 c_{22} + a_3 c_{23} + \dots + a_n c_{2n} = 0, \\ &\vdots \\ \sum_{k=1}^n a_k c_{(j-1)k} = 0 &\Rightarrow a_1 c_{(j-1)1} + \dots + a_{j-1} c_{(j-1)(j-1)} + \dots + a_n c_{(j-1)n} = 0, \\ \sum_{k=1}^n a_k c_{(j+1)k} = 0 &\Rightarrow a_1 c_{(j+1)1} + \dots + a_{j+1} c_{(j+1)(j+1)} + \dots + a_n c_{(j+1)n} = 0, \\ &\vdots \\ \sum_{k=1}^n a_k c_{(n-1)k} = 0 &\Rightarrow a_1 c_{(n-1)1} + \dots + a_{n-1} c_{(n-1)(n-1)} + a_n c_{(n-1)n} = 0, \\ \sum_{k=1}^n a_k c_{nk} = 0 &\Rightarrow a_1 c_{n1} + \dots + a_{n-1} c_{n(n-1)} + a_n c_{nn} = 0. \end{aligned} \right.$$

اختیار می کنیم

$$\begin{cases} c_{\backslash j} = 0 \\ j \neq 1, 2 \end{cases} \Rightarrow a_1 c_{\backslash 1} + a_2 c_{\backslash 2} = 0 \Rightarrow \begin{cases} c_{\backslash 1} = -a_2, \\ c_{\backslash 2} = a_1. \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_{\vee j} = 0 \\ j \neq 1, 3 \end{cases} \Rightarrow a_1 c_{\vee 1} + a_3 c_{\vee 3} = 0 \Rightarrow \begin{cases} c_{\vee 1} = -a_3, \\ c_{\vee 3} = a_1. \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_{(j-1)j} = 0 \\ j \neq 1, j-1 \end{cases} \Rightarrow a_1 c_{(j-1)1} + a_{j-1} c_{(j-1)(j-1)} = 0 \Rightarrow \begin{cases} c_{(j-1)1} = -a_{j-1}, \\ c_{(j-1)(j-1)} = a_1. \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_{(j+1)j} = 0 \\ j \neq 1, j+1 \end{cases} \Rightarrow a_1 c_{(j+1)1} + a_{j+1} c_{(j+1)(j+1)} = 0 \Rightarrow \begin{cases} c_{(j+1)1} = -a_{j+1}, \\ c_{(j+1)(j+1)} = a_1. \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_{(n-1)j} = 0 \\ j \neq 1, n \end{cases} \Rightarrow a_1 c_{(n-1)1} + a_n c_{(n-1)n} = 0 \Rightarrow \begin{cases} c_{(n-1)1} = -a_n, \\ c_{(n-1)n} = a_1. \end{cases}$$

$$\begin{cases} c_{nj} = 0 \\ j \neq n-1, n \end{cases} \Rightarrow a_{n-1} c_{n(n-1)} + a_n c_{nn} = 0 \Rightarrow \begin{cases} c_{n(n-1)} = -a_n, \\ c_{nn} = a_{n-1}. \end{cases}$$

با توجه به روابط بالا و رابطه (۲-۸-۱) داریم

$$\begin{cases} \xi_1 = -a_2 x_1 + a_1 x_2, \\ \xi_2 = -a_3 x_1 + a_1 x_3, \\ \vdots \\ \xi_{j-1} = -a_{j-1} x_1 + a_1 x_{j-1}, \\ \xi_j = x_j, \\ \xi_{j+1} = -a_{j+1} x_1 + a_1 x_{j+1}, \\ \vdots \\ \xi_{n-1} = -a_n x_1 + a_1 x_n, \\ \xi_n = -a_n x_{n-1} + a_{n-1} x_n. \end{cases}$$

در این صورت با توجه به روابط بالا و رابطه (۸-۸-۱) جواب عمومی معادله (۱-۸-۱) وقتی که $a_j \neq 0$ به صورت زیر است

$$u = e^{-\frac{b}{a_j} x_j} f(-a_2 x_1 + a_1 x_2, -a_3 x_1 + a_1 x_3, \dots, -a_{j-1} x_1 + a_1 x_{j-1}, -a_{j+1} x_1 + a_1 x_{j+1}, \dots, -a_n x_1 + a_1 x_n, -a_n x_{n-1} + a_{n-1} x_n).$$

روش‌هایی برای تعیین جواب خصوصی معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه اول در حالت‌های نمایی، چندجمله‌ای و مثلثاتی موجود می‌باشد. حال چون در بحث این پایان‌نامه نمی‌گنجد، به همان روش تعیین جواب عمومی معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی اکتفا می‌کنیم.

۹-۱ معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه دوم

در حالت کلی شکل عمومی چنین معادلاتی به صورت زیر است

$$a(x, y)u_{xx} + b(x, y)u_{xy} + c(x, y)u_{yy} = F(x, y, u, u_x, u_y)$$

که در آن F یک تابع خطی بر حسب u, u_x, u_y است

$$a(x, y)u_{xx} + b(x, y)u_{xy} + c(x, y)u_{yy}$$

را جزء اصلی معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی فوق می‌نامیم که در آن $\Delta = b^2(x, y) - 4a(x, y)c(x, y)$ را مبین جزء اصلی معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی فوق می‌نامیم. در این صورت سه حالت رخ می‌دهد.

الف- اگر $\Delta > 0$ ، معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی را از نوع هذلولوی (Hyperbolic) می‌نامند.

ب- اگر $\Delta = 0$ ، معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی فوق را از نوع سهموی (Parabolic) می‌نامند.

ج- اگر $\Delta < 0$ ، معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی فوق را از نوع بیضوی (Elliptic) می‌نامند.

۱۰-۱ روش تعیین جواب عمومی معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه دوم با ضرایب ثابت

با در نظر گرفتن معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه دوم با ضرایب ثابت به صورت

$$a \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + b \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + c \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0$$

اگر $\Delta > 0$ ، آنگاه جواب عمومی معادله دیفرانسیل به صورت $u(x, y) = F(m_1 x + y) + G(m_2 x + y)$ است که در آن m_1, m_2 ریشه‌های Δ هستند.

اگر $\Delta = 0$ ، آنگاه جواب عمومی معادله دیفرانسیل به صورت $u(x, y) = yF(x) + G(x)$ است.

اگر $\Delta < 0$ ، آنگاه جواب عمومی معادله دیفرانسیل به صورت $u(x, y) = F(m_1 x + y) + G(m_2 x + y)$ است که در آن m_1, m_2 مزدوج مختلط m_1 می‌باشد.

۱۱-۱ معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه دوم خطی n متغیره با ضرایب ثابت

در حالت کلی چنین معادلاتی به صورت زیر بیان می‌شوند

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} + \sum_{i=1}^n b_i \frac{\partial u}{\partial x_i} + cu = f(x_1, \dots, x_n). \quad (1-11-1)$$

اگر در معادله (۱-۱۱-۱)، $f(x_1, \dots, x_n) = 0$ ، آنگاه

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} + \sum_{i=1}^n b_i \frac{\partial u}{\partial x_i} + cu = 0. \quad (2-11-1)$$

را همگن معادله (۱-۱۱-۱) می‌نامند.

۱۲-۱ عملگرها در معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی مرتبه دوم

با تعریف $D_{x_i}^n = \frac{\partial^n}{\partial x_i^n}$ ، $L = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} D_{x_i} D_{x_j} + \sum_{i=1}^n b_i D_{x_i} + c$ ، معادله (۲-۱۱-۱) به صورت $Lu = 0$ نوشته

می‌شود. اگر L را بتوان به صورت $L = L_1 L_2$ نوشت یعنی

$$L = L_1 L_2 = (a_1 D_{x_1} + a_2 D_{x_2} + \dots + a_n D_{x_n} + a_{n+1}) (b_1 D_{x_1} + b_2 D_{x_2} + \dots + b_n D_{x_n} + b_{n+1})$$

در این صورت جواب عمومی معادله (۲-۱۱-۱) به صورت زیر است

$$u = e^{-\frac{a_{n+1} x_1}{a_1}} f(-a_2 x_2 + a_2 x_3, \dots, -a_n x_n + a_n x_{n+1}, -a_n x_{n-1} + a_{n-1} x_n) \\ + e^{-\frac{b_{n+1} x_1}{b_1}} f(-b_2 x_2 + b_2 x_3, \dots, -b_n x_n + b_n x_{n+1}, -b_n x_{n-1} + b_{n-1} x_n)$$

۱۳-۱ **تعریف موج**^۳: هر سیگنال قابل تشخیص که از مکانی به مکان دیگر با سرعت تکثیر قابل شناختی حرکت کند، موج نامیده می‌شود.

۱۴-۱ **تعریف امواج سیار**^۴: امواجی که به صورت $u(x, t) = f(x - vt)$ نمایش داده می‌شوند، امواج سیار نامیده می‌شوند. چنین تابعی آشفتگی‌ای را نشان می‌دهد که با سرعت v حرکت می‌کند.

۱۵-۱ **تعریف جواب موج سیار**^۵: جواب موج سیار یک معادله دیفرانسیل با مشتقات جزئی، جوابی است که به صورت $u(x, t) = f(x - vt)$ نوشته می‌شود.

³ Wave

⁴ Travelling waves

⁵ Travelling wave solution

تئوری جواب‌های موج سیار^۶ یکی از زمینه‌های رو به گسترش در ریاضیات مدرن است که نوع خاصی از جواب‌ها هستند و از دید فیزیکی فرآیند انتقال را توصیف می‌کنند.

۱۶-۱ تعریف عدد تعادل^۷: عدد تعادل که آن را با m نشان می‌دهیم، توسط موازنه بین بالا ترین مرتبه مشتق متغیر وابسته در قسمت خطی معادله دیفرانسیل با بالاترین توان متغیر وابسته در بخش غیرخطی ظاهر شده در معادله دیفرانسیل ODE به دست می‌آید. طریقه به دست آوردن عدد تعادل را در فصل بعد به تفصیل توضیح خواهیم داد.

۱۷-۱ تعریف معادلات دیفرانسیل انتگرال پذیر و انتگرال ناپذیر: فرض کنیم معادله دیفرانسیلی با مشتقات جزئی مفروض است، با استفاده از تغییر متغیر $\xi = x - vt$ ، $u = u(\xi)$ به یک معادله ODE تبدیل می‌شود، اگر از معادله ODE موردنظر بتوان انتگرال گرفت آن را معادله دیفرانسیل انتگرال پذیر می‌نامیم، در غیر این صورت معادله دیفرانسیل را انتگرال ناپذیر می‌نامیم.

۱۸-۱ مثال: معادله kdv را در نظر می‌گیریم

$$u_t + uu_x + \delta u_{xxx} = 0, \quad \delta > 0$$

با استفاده از تغییر متغیر $\xi = x - vt$ ، $u(x, t) = u(\xi)$ ، معادله بالا به معادله ODE برای $u = u(\xi)$ تبدیل می‌شود

$$-vu' + uu' + \delta u''' = 0$$

طریقه به دست آوردن معادله ODE بالا را در فصل بعد توضیح می‌دهیم.

از معادله بالا می‌توان نسبت به ξ انتگرال گرفت

$$\int -vu'(\xi) d\xi + \int u(\xi)u'(\xi) d\xi + \int \delta u'''(\xi) d\xi = 0$$

در این صورت جواب انتگرال به صورت زیر است

$$c - vu + \frac{1}{2}u^2 + \delta u'' = 0$$

که c ثابت انتگرال است.

پس معادله موردنظر یک معادله دیفرانسیل انتگرال پذیر است.

۱۹-۱ مثال: معادله کلین - گوردن را در نظر می‌گیریم

$$u_{tt} - au_{xx} + bu - ku^r = 0$$

⁶ The theory of travelling wave solution

⁷ Balance number