

- هکاه کره صلب کهن یوا، انتقال کره و شرایط با صورت کمر تغییرات در جهت  $\theta$ ،  $\phi$  صفراست و فقط تغییرات شعاعی در  $\phi$  هکاه استوانه صلب کهن باشد تغییرات در جهت  $\theta$  صفراست
- انفا اگر شعاع استوانه خلی کوچک باشد انتقال کره را می توان کر بعدی و در جهت شعاعی در نظر گرفت
- 1) اگر سطح مقطع استوانه عایق باشد انتقال کره در جهت شعاعی صورت می گیرد
- 2) اگر سطح جانبی استوانه عایق باشد و نسبت طول به شعاع بزرگ باشد، انتقال کره را در آن کره بعدی در جهت محوری
- 3) هکاه طول استوانه زیاد باشد می توانم از انتقال کره در جهت طول (Z) صرف نظر کنیم
- در عمل سازی ستم روی جهت 2، در صورت وجود مشتق هم نسبت به 2 باید میل از عبارات زیر وجود داشته باشد:

$$\frac{\partial^2 T}{\partial z^2} = 0$$

$$\bullet \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) \quad \bullet \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial u}{\partial r} \right) \quad \bullet r^2 \frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + 2r \frac{\partial u}{\partial r} \quad \bullet \frac{\partial^2 u}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial u}{\partial r}$$

$$\bullet \frac{\partial^2 (ru)}{\partial r^2}$$

• در مدار حالت پایدار، تعلقت دارد و آنش هکاه در کاتابیت با انتقال کره برای بره های با مقطع متغیر بر روی زبر کل می نم:

- $\alpha = 0 \Rightarrow k_1(0) \rightarrow \infty \Rightarrow c_2 = 0$  و  $c_1 \neq 0$
- حالت کلی:  $c_1 I_1(\alpha x^B) + c_2 k_0(\alpha x^B)$  یا  $c_2 k_0(r \sqrt{k_0}) + c_1 I_1(r \sqrt{k_0})$
- که سری فوریه:

$$\bullet \text{سری فوریه } f(x) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi x}{L} + b_n \sin \frac{n\pi x}{L})$$

- اگر تابع زوج باشد،  $b_n$  صفراست
- اگر تابع فرد باشد،  $a_n = 0$ ، صفراست
- $a_0 = \frac{1}{2L} \int_{-L}^L f(x) dx$
- $a_n = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(x) \cos \frac{n\pi x}{L} dx$
- $b_n = \frac{1}{L} \int_{-L}^L f(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx$

• در برخی موارد با این اعمال سری، مشکلاتی می توان سری فوریه را حل کرد  $-\pi < x < \pi$

$$f(x) = (\sin x + \cos 2x)^2, \quad \sin^2 x + \cos^2 2x + 2 \sin x \cos 2x = \frac{1 - \cos 2x}{2} + \frac{1 + \cos 4x}{2} + \sin 3x - \sin x$$

$$= a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos nt + b_n \sin nt)$$

• اگر سری فوریه در نقطه‌ای نامرئی باشد برای محاسبه با هم‌سایین صریح در آنجا استفاده کرد.

$$f(x) = \frac{1}{2} (f(x^+) + f(x^-))$$

• بسط نیم‌دانه کسینوس (افزود):  $a_0 = 0, a_n = 0, b_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \sin \frac{n\pi}{L} x dx$

• بسط نیم‌دانه کسینوس (فروغ):  $a_0 = \frac{1}{L} \int_0^L f(x) dx, a_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \cos \frac{n\pi}{L} x dx, b_n = 0$

• تار یا بسط از هم‌سایین، فرج سری فوریه به 2 باشد:

$$\frac{1}{L} \|f\|^2 = 2a_0^2 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n^2 + b_n^2) \rightarrow \|f\| = \left[ \int_a^b f(x)^2 dx \right]^{1/2}$$

✓ مشتق‌گیری و انتگرال‌گیری از سری فوریه:

هرگاه  $f$  در بازه  $[-L, L]$  به‌طور متوسطی پیوسته و  $f(-L) = f(L)$  باشد:

$$f(t) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \frac{n\pi}{L} t + b_n \sin \frac{n\pi}{L} t)$$

$$f'(t) = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{n\pi}{L} (-a_n \sin \frac{n\pi}{L} t + b_n \cos \frac{n\pi}{L} t)$$

$$\int_0^t f(t) dt = a_0 t + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{L}{n\pi} (a_n \sin \frac{n\pi}{L} t - b_n \cos \frac{n\pi}{L} t) \rightarrow$$

برای توابع متناوب

✓ سری فوریه تحلیلی

$$e^{\pm i\theta} = \cos \theta \pm i \sin \theta$$

$$\checkmark f(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} c_n e^{in\pi/L t}$$

$$\sin x = \frac{e^{ix} - e^{-ix}}{2i}$$

$$\cos x = \frac{e^{ix} + e^{-ix}}{2}$$

$$\checkmark c_n = \frac{1}{2L} \int_{-L}^L f(t) e^{-\frac{in\pi}{L} t} dt$$

✓ انتگرال فوریه:

$$\checkmark f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} [A(\omega) \cos \omega t + B(\omega) \sin \omega t] d\omega$$

$$A(\omega) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cos \omega t dt$$

$$B(\omega) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \sin \omega t dt$$

- تابع غیر متناوب

②

• انتگرال فوریه سینوسی و کسینوسی :

•  $f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} A(\omega) \cos \omega t d\omega$

$A(\omega) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} f(t) \cos \omega t dt$

•  $f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} B(\omega) \sin \omega t d\omega$

$B(\omega) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} f(t) \sin \omega t dt$

- اندازه صورت تابع  $f(t)$  در  $t=0$  اگر  $t$  در کنار  $\sin$  آمده انتگرال سینوسی  
و اگر  $t$  در کنار  $\cos$  آمده انتگرال کسینوسی است.

• تبدیل فوریه :

•  $F\{f(t)\} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(t) e^{-i\omega t} dt$

•  $F^{-1}\{f(\omega)\} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(\omega) e^{i\omega t} d\omega$

•  $F_c\{f(t)\} = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \int_0^{\infty} f(t) \cos \omega t dt$

•  $F_s\{f(t)\} = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \int_0^{\infty} f(t) \sin \omega t dt$

• تبدیل فوریه سینوسی

• تبدیل فوریه کسینوسی

• خواص تبدیل فوریه :

•  $F\{f(at)\} = \frac{1}{|a|} F(\omega/a)$

•  $F\{e^{iax} f(t)\} = F(\omega - a)$

•  $F\{f(t-a)\} = e^{-ia\omega} F(\omega)$

•  $F\{t^n f(t)\} = i^n F'(\omega)$

• ضرب در تابع :

•  $\|f\| = \left[ \int_a^b f(t)^2 dt \right]^{1/2}$

• مجموعه های  $\{1, \cos \frac{n\pi}{2} t\}$  و  $\{\sin \frac{n\pi}{2} t\}_{n=1}^{\infty}$  در بازه  $[-\pi, \pi]$  متعامدند

• مجموعه های  $\{1, \cos 2n\pi/2 t\}$  و  $\{\sin 2n\pi/2 t\}$  در بازه  $[0, \pi]$  متعامدند

• تمامه چند جمله ای از تانگار :

$$\int_{-1}^1 P_n(x) P_m(x) dx = 0 \quad m \neq n$$

$$\int_{-1}^1 P_n^2(x) dx = \frac{2}{2n+1}$$

- چند جمله ای از تانگار در بازه  $[-1, 1]$  متعامند .

$$\begin{cases} 0 & n \neq 1 \\ \frac{2}{2n+1} & n = 1 \end{cases}$$

•  $\langle \Phi_n, \Phi_m \rangle = \int_a^b \Phi_n(x) \Phi_m(x) dx = 0$

- توابع متعامد :

نکته : مقادیر معادله دنوایسل  $y'' + 1y = 0$  برابر است با :

الف) هرگاه  $y(0) = y(L) = 0$  یا  $y(0) = y(L) = 0$  باشد صورت  $\lambda_n = \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2$  است .

ب) هرگاه  $y(0) = y(L) = 0$  یا  $y(0) = y(L) = 0$  باشد صورت  $\lambda_n = \left(\frac{2n+1}{2L}\pi\right)^2$  است .

• معادلات دنوایسل با مشتقات جزئی مرتبه اول :

①  $P \frac{\partial^2 z}{\partial x^2} + Q \frac{\partial^2 z}{\partial y^2} = R \rightarrow P z_x + Q z_y = R$

②  $\frac{dx}{P} = \frac{dy}{Q} = \frac{dz}{R}$   $\begin{matrix} P=x \\ Q=-y \\ R=0 \end{matrix}$   $\frac{dx}{x} = \frac{dy}{-y} \rightarrow \ln x = -\ln y + C_1$   
 $C_1 = xy$   
 $x \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - y \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0 \rightarrow u = f(xy)$

- مرتبه دوم :

①  $Au_{xx} + Bu_{xy} + Cu_{yy} + Du_x + Eu_y + u = G$

②  $\Delta = B^2 - 4AC$

- شکل کانونی

1)  $\Delta > 0 \rightarrow$  هذلولی کون

(1) معادلات هذلولی کون :  $(z_{xy})$

2)  $\Delta = 0 \rightarrow$  سهمی کون

(2) معادلات سهمی کون :  $(z_{yy})$

3)  $\Delta < 0 \rightarrow$  بیضی کون

(3) معادلات بیضی کون :  $(z_{xx})$

- شرایط مرزی :

که تعداد شرایط مرزی لازم مربوط به یک متغیر مستقل عبارت است از مرتبه معادله دنوایسل نسبت به آن متغیر  
 که تعداد شرایط مرزی لازم عبارت است از مرتبه معادله دنوایسل نسبت به زمان

مثال  $u_t = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}$  در شرط مرزی و یک شرط اول لازم است

③

- شرط مرزی نوع اول  $T(0, t) = t_0$  → همین نوع اول در  $x=0$
- شرط مرزی نوع دوم  $\frac{\partial T}{\partial x} |_{x=0} = 0$  → همین نوع دوم در  $x=0$
- شرط مرزی نوع سوم  $\frac{\partial T}{\partial x} |_{x=L}$

نکته: برای تعیین جواب معادله دیراکسلی  $\frac{\partial T}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 T}{\partial x^2}$  (معادله رابا) =

1) نقطه دو شرط مرزی از نوع اول یا هر دو از نوع دوم باشد تقارن و تریه  $\lambda_n = \frac{n\pi}{L}$  در نقطه می از شرط مرزی نوع اول درگزی نوع دوم باشد. تقارن و تریه  $\lambda_n = \frac{2n\pi}{2L}$  می باشد.

2) نقطه شرط مرزی در  $x=0$  همین نوع اول باشد تابع ریزه بصورت  $\sin \lambda_n x$  در نقطه شرط مرزی در  $x=L$  همین نوع دوم باشد بصورت  $\cos \lambda_n x$  است.

3) نقطه  $t \rightarrow \infty$  آنگاه مقدار  $\theta$  با مقدار محدودی است و باید توان  $e$  متغیر باشد.

4) نقطه شرط مرزی بصورت  $T(0, t) = A$  ,  $T(L, t) = B$  آنگاه جواب  $A + \frac{B-A}{L}x + \dots$

نکته: برای تعیین جواب معادله دیراکسلی  $\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} = 0$  [معادله لاپلاس (رئای بابا)] =

1) در این گونه معادلات ابتدا با تغییر متغیر  $\theta = T - T_0$  نوع شرط مرزی را از نظر همین دیگر همین بودن تعیین کنیم

2)  $d_1 e^{\lambda_n z} + d_2 e^{-\lambda_n z} \quad \text{و} \quad c_1 \sinh \lambda_n z + c_2 \cosh \lambda_n z$    
 جهت همین  $z$    
 جهت ناهم  $z$ :  $c_1 \sin \lambda_n z + c_2 \cos \lambda_n z$

در شرایطی که شرط مرزی همین باشد ( $z=0$ ) در جواب معادله  $\sinh$  ,  $\cosh$  هستیم در صورتی که شرط مرزی ناهم باشد ( $z \neq 0$ ) در جواب معادله  $\sin$  ,  $\cos$  هستیم

$T_0 \neq T_\infty$

3) در تغییر متغیر  $\theta = T - T_0$  ,  $T_\infty = 0$  می شود

4) برای حل معادلات لاپلاس (رئای بابا) باید حداقل یک شرط ناهم وجود داشته باشد

• حل معادلات با روش ترکیب متغیرها:

- برای حل معادله دینامیک جزئی  $\frac{\partial u}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$  از تغییر متغیر  $\eta = \frac{x}{\sqrt{m\alpha t}}$  استفاده می‌کنیم و به معادله دینامیک

معادله  $u'' + \frac{1}{2}\eta u' = 0$  می‌رسیم.  
 $\checkmark \eta = \frac{x}{\sqrt{t}} \rightarrow m=1, \alpha=1$

نکته: مناسب ترین روش برای حل معادلات دینامیک با شرایط جزئی متغیر با زمان روش لاپلاس و دیگری روش ترکیب متغیرها است.

• مسائل مقدار مرزی (BVP) و مقدار اولی (IVP):

- هرگاه مقدار تابع در دو نقطه داده شود، مسأله شرط مرزی (BVP) است.

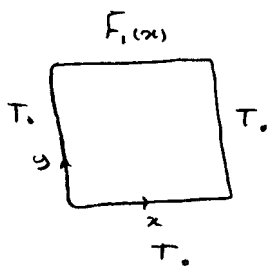
- برای حل معادلات دینامیک معمولی با مقدار اولی، هم‌زمان از روش‌های تصویر، ادبلی و رانگ کوما استفاده کرد.

- برای حل معادلات دینامیک معمولی با شرایط جزئی می‌توان از روش‌های تامل محدود و تیراندازی (shooting) استفاده کرد.

- برای حل معادلات دینامیک با مشتقات جزئی با شرایط جزئی می‌توان از روش‌های لاپلاس و ترکیب متغیرها... استفاده کرد.

\* نکته: هرگاه در معادلات دینامیک با مشتقات جزئی مقدار  $t=0$  یا  $R=0$  یا محدود  $t=R$  در آن صورت توان  $e$  با مثبت کرده و اگر شرط  $\theta = \alpha = 0$  نیز وجود داشته باشد جواب حاصل بصورت  $\sin$  خواهد بود.

\* نکته: هرگاه در معادلات دینامیک با مشتقات جزئی مقدار  $t=R$  آنکه توان  $e$  با منفی کرده و اگر شرط  $\theta = \alpha = 0$  وجود داشته جواب بصورت  $\sin$  دیگر  $\sin$  یا  $\cos$  بصورت  $\cos$  خواهد بود.



• شرط از شرایط مرزی همین و تنها یکی از شرط ناهمن است.  
 در جهت  $x$  شرط مرزی ناهمن است بنابراین جواب باید شامل  $\sin$  یا  $\cos$  باشد در جهت  $t$  همین است و جواب شامل  $\sin$  و  $\cos$  است.