

分离变量法

2019年11月24日 10:34

这里讨论的分离变量法并不是常微分方程中，将 x, y 分别带入方程两侧的求解法，而是在物理学中常用的。

当三维的通解有或在三个正交平面上毫不相干的分离乘积，则而将偏微分方程化为常微分方程。

但是这个方法通常在第一步就让人很摸不着头脑，为什么可以这么做？直接部分分离也不物理有背。

所以第一步自然先从简单讨论下他的理论基础。

0. 理论基础

首先要从 Sturm-Liouville 方程说起，即为施图姆-刘维尔方程。简称 S-L 方程。

一个微分方程：

$$L[u(x)] = p_0(x) \frac{d^2 u}{dx^2} + p_1(x) \frac{du}{dx} + p_2(x) u(x)$$

成为一个标准形式，省略自变量 x 的书写。

$$\bar{L}[u] = \frac{d^2}{dx^2}[p_0 u] - \frac{d}{dx}[p_1 u] + p_2 u.$$

把这个方程化开。

$$\bar{L}[u] = p_0'' u + p_0' u' + p_0 u'' - p_1' u - p_1 \frac{d}{dx} u + p_2 u.$$

$$= p_0 \frac{d^2 u}{dx^2} + (2p_0' - p_1) \frac{du}{dx} + (p_0'' - p_1' + p_2) u.$$

如果 $\bar{L}[u] = \bar{L}[v]$

$$\begin{cases} 2p_0' - p_1 = p_1 \\ p_0'' - p_1' + p_2 = p_2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} p_0' = p_1 \\ p_0'' = p_1' \end{cases} \Rightarrow p_0'(x) = \frac{dp_0(x)}{dx} = p_1(x)$$

若上述条件满足。

$$\bar{L}[u] = \bar{L}[v] = \frac{d}{dx} [p_1(x) \frac{du}{dx}] + p_2 u, \quad \text{为与维基百科内容相对应. } p_1(x) \rightarrow P(x), \quad p_2(x) \rightarrow Q(x).$$

下面考虑一下 S-L 型齐次方程。

$$\frac{1}{\lambda}, \frac{1}{\mu} u(x) = W(x) v(x) \Rightarrow L[mu] = \lambda \cdot W(x) u(x).$$

对于半正函数和半负函数满足以下条件：

- $P(x) > 0, W'(x) > 0$.
- $P(x), P'(x), W(x), W'(x)$ 均连续。
- $W(x)$ 满足边界条件 $a_1 W(a) + a_2 W'(a) = 0$ 及 $b_1 W(b) + b_2 W'(b) = 0$ ($a_1^2 + a_2^2 > 0, b_1^2 + b_2^2 > 0$)

同时，两个半正的半正函数和两个半负的半负函数满足以下性质：

1. 半正值的反单数。
2. 期末零点（上面的件）的半正函数是正弦的。
3. 期末零点的半负函数是一个完备集。

完备集的概念需要有点拓扑学才能理解，是指拓扑空间的子集 S 中所有极限点的集合。

我们主要关心上面的第三个性质。这个的证明过程可以参考科朗和希尔伯特的数学物理方法。

这实际上是一个泛函分析的著名定理：无界条件下谱分解定理。

要真正深入理解这个知识，需要完整的了解一遍泛函分析，而且证明过程极复杂，不打算找等字注释深入研究。

借用格里森的一句话：

正如上面所证明的，及其复杂。恐怕大多数物理学家只有怀着美妙的愿望向简单假设去成立。

—— 著名数学家《力学根本论》P23.

我们继续关心上述的第三个性质，半正函数族 $\{\psi_n\}$ 是完备的，如果 $f(x)$ 也有连续的一阶倒数和分段二阶倒数。

且满足半正函数族所满足的边界条件，就可以展开成为绝对且一致收敛的级数。

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} f_n \psi_n(x).$$

我们现在开始讨论分离变量法。

若半正函数 $\chi(r, t)$ ，我们把它分离变量为 $\chi(r, t) = \chi(r) \phi(t)$ 。

将半正函数代入 S-L 方程

$$\psi \cdot \psi' = \lambda \psi.$$

若在区域 $\Omega \times [0, T]$ 上，我们将其分离变量为 $\chi(r, t) = \chi(r) \phi(t)$ 。

将分离变量代入 S-L 方程：

$$\frac{d}{dr} \chi = \lambda \chi \quad (a)$$

$$\frac{d}{dt} \phi = \lambda \phi \quad (b)$$

从 (a) 式中可以得到一个完整的分离函数 $\{\chi_i(r)\}$, 从 (b) 式同样可以得到 $\{\phi_i(t)\}$ 。
因此，分离量的通解可以展开成级数：

$$u(r, t) = \sum_{i=1}^{\infty} \phi_i(t) \chi_i(r) = \sum_{i=1}^{\infty} \frac{\phi_i(t)}{\chi_i(r)} \chi_i(r) \phi_i(t)$$

同理

$$u(r, t) = \sum_{i=1}^{\infty} g_i(r) \phi_i(t) = \sum_{i=1}^{\infty} \frac{g_i(r)}{\chi_i(r)} \chi_i(r) \phi_i(t).$$

两式相等，则 $\frac{\phi_i(t)}{\chi_i(r)} = \frac{g_i(r)}{\chi_i(r)}$ 为常数 a_i

$$u(r, t) = \sum_{i=1}^{\infty} a_i \chi_i(r) \phi_i(t).$$

由于一般形式的二阶常微分方程

$$P(x)y'' + Q(x)y' + R(x)y = 0.$$

我们同时也同时乘以积分因子。

$$M(x) = \frac{1}{P(x)} e^{\int \frac{Q(x)}{P(x)} dx}.$$

$$\rightarrow \frac{d}{dx}(M(x)P(x)y') + M(x)R(x)y = 0. \quad (待求方程?)$$

总结一下：我们首先假设偏微分方程可分离。将分离得到的常微分方程用 S-L 方程的分离条件写出。这将保证通解一定满足分离量是分离成分离变量的形式。

1. 直角坐标系中分离变量法。

在直角坐标系中，拉普拉斯方程为：

$$\frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} = 0.$$

假设

$$\phi(x, y, z) = X(x) Y(y) Z(z).$$

代入原式

$$Y \frac{\partial^2 X}{\partial x^2} + X \frac{\partial^2 Y}{\partial y^2} + Y \frac{\partial^2 Z}{\partial z^2} = 0$$

$$\Rightarrow \frac{X''}{X} + \frac{Y''}{Y} + \frac{Z''}{Z} = 0.$$

由于分离了变量，这三项必须分别取常数（否则联立了就无法分离变量）

$$\frac{X''}{X} = \alpha^2, \quad \frac{Y''}{Y} = \beta^2, \quad \frac{Z''}{Z} = \gamma^2, \quad \alpha^2 + \beta^2 + \gamma^2 = 0$$

我们从 $\frac{X''}{X} = \alpha^2$ 为例， $X'' - \alpha^2 X = 0$.

因 $P(x)=1$, $Q(x)=-\alpha^2$ ，我们代入 S-L 方程， λ 必然是特征值。

入射波取余弦，所以这也是写成 \cos 的原因，这里 X 依旧是 S-L 方程规定的边界条件的入门。

之后章节是解微分方程的问题，当然如果边界条件为周期的，也要使用级数计算。

2.

圆柱坐标系中分离变量法。

我们首先要把场清楚，第 3 章已经讨论过

$$\nabla(\phi) = \text{grad}(\phi) = \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{e}_r + \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \hat{e}_{\theta} + \frac{\partial \phi}{\partial z} \hat{e}_z$$

$$\nabla \cdot (\vec{F}) = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \frac{\partial}{\partial r} (h_2 h_3 F_r) + \frac{1}{h_1 h_3} \frac{\partial}{\partial \theta} (h_1 h_3 F_{\theta}) + \frac{1}{h_1 h_2} \frac{\partial}{\partial z} (h_1 h_2 F_z)$$

$$= \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left(\frac{\partial h_2 h_3 F_r}{\partial r} + \frac{\partial h_1 h_3 F_{\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial h_1 h_2 F_z}{\partial z} \right).$$

所以 $\nabla^2 \phi = \nabla \cdot \nabla \phi$ 。

$$= m_1 m_2 m_3 \left(\frac{\partial}{\partial m_1} + \frac{\partial}{\partial m_2} + \frac{\partial}{\partial m_3} \right).$$

所以 $\nabla^2 \phi = \nabla \cdot \nabla \phi$.

$$= \frac{1}{m_1 m_2 m_3} \left(\frac{\partial}{\partial m_1} [m_2 m_3 \frac{\partial \phi}{\partial m_1}] + \frac{\partial}{\partial m_2} [m_1 m_3 \frac{\partial \phi}{\partial m_2}] + \frac{\partial}{\partial m_3} [m_1 m_2 \frac{\partial \phi}{\partial m_3}] \right)$$

在圆柱坐标中

$$m_1 = r \quad m_2 = \theta \quad m_3 = z \quad m_1 = 1 \quad m_2 = r \quad m_3 = 1.$$

$$\nabla^2 \phi = \frac{1}{r} \left[\frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) + \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(r \frac{\partial \phi}{\partial z} \right) \right].$$

$$= \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}$$

(这里我们只考虑 $r \neq 0$ 且 $z \neq 0$ 的情况。与 z 有关的还是留待参考微分方程的教科书)

$$\phi = R(r) Z(z)$$

代入上式

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial R}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 R}{\partial \theta^2} = 0$$

两边同乘 $\frac{1}{R} \Phi$:

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial R}{\partial r} \right) + \frac{1}{\Phi} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \theta^2} = 0$$

用分离变量法:

$$\frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left(r \frac{\partial R}{\partial r} \right) = n^2 = - \frac{1}{\Phi} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \theta^2}$$

$$\text{即 } r^2 \frac{d^2 R}{dr^2} + r \frac{dR}{dr} - n^2 R = 0 \quad \text{和} \quad \frac{d^2 \Phi}{d\theta^2} + n^2 \Phi = 0.$$

先解左式: 我们假设 R 为 r 的多项式, $R = r^n$.

$$a(a-1)r^{a-1} + ar^{a-1} - n^2 r^n = 0 \Rightarrow a^2 - n^2 = 0 \Rightarrow a = \pm n.$$

则 $R = a_1 r^n + b_1 r^{-n}$, (这里 a, b 为常数, 根据边界条件)

注意: (这里初值公理)

$$n \neq 0.$$

再解右式: 很像上面的分离变量. 牛顿法是两类常见根. 例:

$$\Phi = c \cos n\theta + d \sin n\theta, \quad (\text{这里在求解法中参考椭圆方程的笔记})$$

通常对于圆形区域 $\phi(r, \theta) = \Phi(r) \cos(n\theta + \theta_0)$ 由收场 n 必为整数. 这也是我们选择 n 的原因.

在第一部分微分方程中, 我们讨论过根据不同的验证方法选择 n . 但事实上可以分成级数形式.

$$\text{通解: } \phi(r, \theta) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n R_n(r) \cos(n\theta)$$

$$= \sum_{n=1}^{\infty} a_n \left[a \cdot r^n (\cos(n\theta) + d \sin(n\theta)) + b r^{-n} (\cos(n\theta) + d \sin(n\theta)) \right]$$

$$= \sum_{n=1}^{\infty} \frac{a_n}{A_n} r^n \left(a_1 a_c \cos(n\theta) + a_1 a_d \sin(n\theta) \right) + \frac{b_n}{B_n} r^{-n} \left(a_2 b_c \cos(n\theta) + a_2 b_d \sin(n\theta) \right)$$

我们才需要加上一个 $n=0$ 时的解.

当 $n=0$ 时, $\Phi(\theta) = A_0 \phi + B_0$ 由边界条件 $\phi_0 = \Phi(0) = A_0 R_0$, 注意这已经是在 A_0, B_0, C_0, D_0 形式了.

$$R_0(1) = C_0 \ln 1 + D_0.$$

我们只从杆状情况下情况来讨论, $\phi_0 = \Phi(0) = 0$.

3.

球坐标系下分离变量法.

在圆柱坐标系中我们已经讨论过坐标不旋转的情况. 这里我们仍然忽略与 θ 有关的项.

$$\frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} (\sin \theta \frac{\partial \phi}{\partial \theta}) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} = 0.$$

忽略后, 上式变为

$$\frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} (\sin \theta \frac{\partial \phi}{\partial \theta}) = 0.$$

注意: (这里 θ 和上面圆柱坐标系中的含义不同. 从大多教材可以看出圆柱坐标系将 θ 取为 ψ , 上面为了分清 ψ 和 ϕ , 改了名字. 常见注释!

分离变量.

$$\phi(r, \theta) = R(r) \Theta(\theta)$$

分离变量：

$$\phi(t, \theta) = R(t) \Theta(\theta)$$

则

$$\frac{1}{R} \frac{d}{dt} \left(t^2 \frac{dR}{dt} \right) + \frac{1}{\Theta} \sin \theta \frac{d}{d\theta} \left(\sin \theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) = 0.$$

分离后：

$$\frac{1}{R} \frac{d}{dt} \left(t^2 \frac{dR}{dt} \right) = k, \quad \frac{1}{\Theta} \frac{d}{d\theta} \left(\sin \theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) = -k.$$

右式用于含有 sinθ 不好化为标准形式，这里直接应用勒让德方程。

设 $x = \cos \theta$. 则方程变为

$$\frac{d}{dx} \left[(1-x^2) \frac{d\Theta}{dx} \right] + k\Theta = 0.$$

S-L 方程的特征值为 k .

该方程的解中有零级项形式，且在 $-1 < x < 1$ 时收敛。若 $k = n(n+1)$, 其中 n 为正整数，则收敛域为 $-1 \leq x \leq 1$ 。
当 $k = n(n+1)$, 级数 $P_n(x)$ 有

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} [x^n (x-1)^n].$$

大括号观察可以发现，可以用原函数展开。(这里有所省略前面几项)

$$P_0(\cos \theta) = 1$$

$$P_1(\cos \theta) = \cos \theta.$$

$$P_2(\cos \theta) = \frac{1}{2} (3\cos^2 \theta - 1)$$

$$P_3(\cos \theta) = \frac{1}{2} (5\cos^3 \theta - 3\cos \theta).$$

这个多项式也是正交多项式。

$$\int_{-1}^1 P_m(x) P_n(x) dx = \int_0^\pi P_m(\cos \theta) P_n(\cos \theta) d\theta = \frac{2}{2n+1} \delta_{mn}.$$

对于左式，代入 $k = n(n+1)$ 得：

$$R_n(t) = A_n t^n + B_n t^{-n-1}, \quad A_n, B_n \text{ 为待定系数}$$

最后得解为：

$$Y(t, \theta) = \sum_{n=0}^{\infty} (A_n t^n + B_n t^{-n-1}) P_n(\cos \theta)$$