

[Home Page](#)

[Title Page](#)



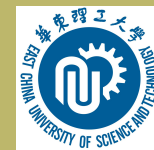
[Page 1 of 100](#)

[Go Back](#)

[Full Screen](#)

[Close](#)

[Quit](#)



[Home Page](#)

[Title Page](#)



[Page 2 of 100](#)

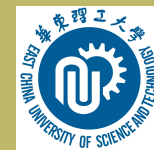
[Go Back](#)

[Full Screen](#)

[Close](#)

[Quit](#)

2020年2月·华东理工大学



数学物理方程

邓淑芳

sfangd@163.com

Home Page

Title Page



Page 3 of 100

Go Back

Full Screen

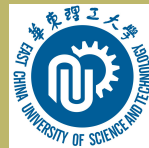
Close

Quit



- 数学物理方程以具有物理背景的偏微分方程（组）作为研究的主要对象。它与其他数学分支及物理、化学等自然科学和工程技术的很多领域都有着广泛的联系
- 数学物理方程作为大学的一门基础课，主要是通过对一些典型意义的模型方程的深入剖析，阐明和介绍偏微分方程的基本理论、解题技巧以及它们的物理背景
- 在研究数学物理方程的同时，人们对偏微分方程的性质也了解得越来越多，越来越深入，形成了数学中的一门重要分支——偏微分方程理论。
- 近年来的热门课题：将偏微分方程应用于计算机图像处理及金融领域；

[Home Page](#)[Title Page](#)[◀◀](#) [▶▶](#)[◀](#) [▶](#)[Page 4 of 100](#)[Go Back](#)[Full Screen](#)[Close](#)[Quit](#)



教材

《数学物理方程》作者：王明新；

出版社：清华大学出版社

参考书

《数学物理方程》作者：谷超豪；李大潜；

第三版．北京：高等教育出版社

《数学物理方程讲义》(第二版)作者：姜礼尚．

北京：高等教育出版社

[Home Page](#)

[Title Page](#)



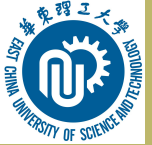
Page 5 of 100

[Go Back](#)

[Full Screen](#)

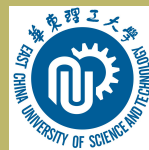
[Close](#)

[Quit](#)









- 微分方程：含有未知函数以及未知函数导数的方程。
- 常微分方程(ODE: Ordinary Differential Equation)：未知函数是一元函数
- 偏微分方程(PDE: Partial Differential Equation)：未知函数是多元函数
- 数学物理方程：侧重于模型的建立和定解问题的解题方法。
- 本书主要介绍三类典型方程双曲型方程、椭圆型方程、抛物型方程的导出(偏微分方程模型的建立)；定解问题的解法，以及三类典型方程的基本理论。

[Home Page](#)[Title Page](#)[◀◀](#) [▶▶](#)[◀](#) [▶](#)[Page 6 of 100](#)[Go Back](#)[Full Screen](#)[Close](#)[Quit](#)



主要内容

-  **第一章 典型方程的导出、定解问题及二阶方程的分类与化简**
-  **第二章 分离变量法**
-  **第三章 积分变换法**
-  **第四章 波动方程的特征线、球面平均法和降维法**
-  **第五章 位势方程**
-  **第六章 三类典型方程的基本理论**

Home Page

Title Page



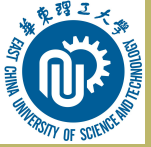
Page 7 of 100

Go Back

Full Screen

Close

Quit



第一章 典型方程的导出、定解问题及二阶方程的分类与化简

★三类典型方程：

双曲型方程、椭圆型方程、抛物型方程

★导出三类典型方程的基本思想：

- 利用两大物理定律：守恒律、变分原理
- 两种数学基本方法：微元法、Fubini交换积分次序定理

[Home Page](#)

[Title Page](#)

◀

▶

◀

▶

Page 8 of 100

[Go Back](#)

[Full Screen](#)

[Close](#)

[Quit](#)



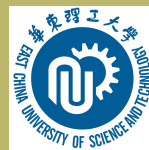
- 微元法:通俗地说就是把研究对象分为无限多个无限小地部分,取出有代表性的极小一部分进行分析处理,再从局部到全体综合起来加以考虑的数学思维方法.

- Fubini交换积分次序:

$$\iint_{A \times B} f(x, y) dx dy = \int_A \left(\int_B f(x, y) dy \right) dx$$

也就是把二重积分转化为两个单积分.所得结论完全适用于将 $n = s + t$ 重积分转换为相继的 s 重积分与 t 重积分的求解.

[Home Page](#)[Title Page](#)[◀◀](#) [▶▶](#)[◀](#) [▶](#)[Page 9 of 100](#)[Go Back](#)[Full Screen](#)[Close](#)[Quit](#)



★预备知识

设 Ω 是 \mathbb{R}^n 中的一个有界光滑区域, k 是非负整数, 或者 $k = \infty$, $\partial\Omega$ 表示 Ω 的边界

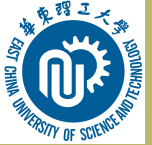
- R^1 或 R 表示直线(一维), R^2 表示平面(二维), R^3 表示空间(三维), R^n 表示 n 维,
- $C^k(\Omega)$ 和 $C^k(\bar{\Omega})$ 表示在 Ω 内和 $\bar{\Omega}$ 上 k 次连续可微函数构成的空间
- 当 $k = 0$ 时, 通常记 $C^0(\Omega) = C(\Omega)$, $C^0(\bar{\Omega}) = C(\bar{\Omega})$.
- u 的支集: 集合 $\{x \in \Omega : u(x) \neq 0\}$ 的闭包, 记为 $\text{supp } u$
- 如果 $\text{supp } u$ 是 Ω 内的紧集(有界闭集), 则称 u 具有紧支集, 记为 $u \in C_c(\Omega)$ 或 $u \in C_0(\Omega)$

[Home Page](#)[Title Page](#)[◀](#) [▶](#)[◀](#) [▶](#)[Page 10 of 100](#)[Go Back](#)[Full Screen](#)[Close](#)[Quit](#)

- 记 $C_0^k(\Omega) = C^k(\bar{\Omega}) \cap C_0(\Omega)$, 称 $C_0^k(\Omega)$ 是在 Ω 内 k 次连续可微且有紧支集的函数的全体。
- $\int_{\Omega} f(x) dX$ 表示函数 $f(x)$ 在 Ω 上的 n 重积分

$$\underbrace{\int \cdots \int}_n f(x) dx_1 \cdots dx_n$$

- $\int_{\partial\Omega} g(x) dS$ 表示 $g(x)$ 沿封闭曲面 $\partial\Omega$ 的外侧的第二型曲面积分 $\oint_{\partial\Omega} dS$



- **命题1.0.1**

设开集 $\Omega \subset \mathbb{R}^n$, f 在 Ω 内连续. 如果对于任意的子集 $\Omega' \subset \Omega$, 都有 $\int_{\Omega'} f(x) dx = 0$, 则在 Ω 上 $f = 0$.

- **命题1.0.2**

设开集 $\Omega \subset \mathbb{R}^n$, f 在 Ω 内连续. 如果对于任意的 $v \in C_0^\infty(\Omega)$, 都有 $\int_{\Omega} f(x)v(x)dx = 0$, 则在 Ω 上 $f = 0$.

- **命题1.0.3**(Stokes公式、散度定理或分部积分公式)

设 $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ 是一个有界光滑区域, 对于 C^1 的 n 维向量值函数 \mathbf{v} , 下面积分等式成立

$$\int_{\Omega} \nabla \cdot \mathbf{v} dx = \int_{\Omega} \operatorname{div} \mathbf{v} dx = \int_{\partial\Omega} \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dS$$

其中 \mathbf{n} 是 $\partial\Omega$ 上的单位法外向量, dS 是 $\partial\Omega$ 上的面积元素. 当 $n = 1, 2, 3$ 时, 分别是牛顿-莱布尼茨公式、Green公式和奥高公式。

(在利用守恒律推导方程时, 会利用命题1的结论; 在利用变分原理推导方程时会利用命题2的结论; 在涉及到区域积分和边界积分之间的关系时, 会利用命题3的结论)

Home Page

Title Page

◀ ▶

◀ ▶

Page 12 of 100

Go Back

Full Screen

Close

Quit



几个基本符号:

S : 纯量函数, V : 向量场;

- 梯度: grad. ∇ , 描述了数量场变化最大的方向和数值.

$$\nabla u = \left(\frac{\partial u}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial u}{\partial x_n} \right)^T; \Omega \rightarrow R^N, \quad \nabla : S \rightarrow V$$

- 方向导数: 给定单位向量 $\vec{\alpha}$, $|\vec{\alpha}| = 1$, u 沿方向 $\vec{\alpha}$ 的方向导数: $\frac{\partial u}{\partial \alpha} = \nabla u \cdot \vec{\alpha}$, 特别当 $\vec{\alpha}$ 是 $\partial\Omega$ 的法向量(内法向量), 外法向量 \vec{n} 时, $\frac{\partial u}{\partial n} = \nabla u \cdot \vec{n}$.

Home Page

Title Page

◀ ▶

◀ ▶

Page 13 of 100

Go Back

Full Screen

Close

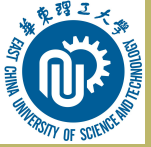
Quit

- 散度, div , $\text{div } \vec{A}$ 表示 \vec{A} 穿过某点处单位体积的边界向外的流量

$$\text{div } \vec{A} = \frac{\partial A_1}{\partial x_1} + \frac{\partial A_2}{\partial x_2} + \cdots + \frac{\partial A_n}{\partial x_n}$$

- Laplacian; $\Delta = \text{div } \nabla, S \rightarrow S$

$$\Delta u = \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} + \cdots + \frac{\partial^2 u}{\partial x_n^2}$$



1.1 典型方程的导出

物理定律的数量形式(数学表达)

★1.1.1 守恒律

利用守恒律推导微分方程的基本方法：
守恒律+Stokes公式+Fubini交换积分次序定理 \Rightarrow 偏微分方程。

- 守恒律:质量守恒; 能量守恒; 动量守恒;
- Stokes公式:
- Fubini交换积分次序定理:

[Home Page](#)

[Title Page](#)

[◀◀](#) [▶▶](#)

[◀](#) [▶](#)

Page 15 of 100

[Go Back](#)

[Full Screen](#)

[Close](#)

[Quit](#)



★1弦振动方程

模型 一根拉紧的柔软细弦，假设在外力的作用下，弦在平面上作微小横振动—振动方向与弦的平衡位置垂直。

问题 研究弦的振动规律

建立坐标系以弦的平衡位置 x 轴，在弦作振动的平面上取与 x 轴垂直的方向为 u 轴，弦的一端为原点，弦长为 l 。

[Home Page](#)[Title Page](#)[◀](#) [▶](#)[◀](#) [▶](#)[Page 16 of 100](#)[Go Back](#)[Full Screen](#)[Close](#)[Quit](#)

分析

- (1) 细: 横截面的直径 $d \ll l$, 运动状态在同一横截面上处处相同, 即弦可以看成无粗细的线。
- (2) 拉紧: 指的是弦线在弹性范围内, 因此Hooke定律成立, 张力与弦线的相对伸长成正比。
- (3) 柔软: 弦在每一点处, 该点两端的部分之间相互作用力, 这个力的分量一般来讲有切向力和法向力。柔软是指没有抗弯曲的张力, 张力只是沿切线方向的。
- (4) 微小位移: 弦的位置只作了微小变化, 即 $|u_x| \ll 1$.
- (5) 横振动: 只有沿 u 轴方向的位移

利用动量守恒导出 u 的变化规律:

- 任取一小段弦 $[a, b]$ 以及小时段 $[t_1, t_2]$,在 $[a, b] \times [t_1, t_2]$ 上研究弦的变化情况。

- 这时的动量守恒律可以写成:

$$\boxed{t = t_2 \text{ 时的动量}} - \boxed{t = t_1 \text{ 时的动量}} = \boxed{[a, b] \times [t_1, t_2] \text{ 内的冲量}}$$

- ρ 表示单位长度的质量(密度), f_0 表示在 u 轴的正方向、单位长度上的外力密度, T 表示张力, u 表示位移。

- 在 t 时刻, 位移为 u , 弦长 $s = \int_a^b \sqrt{1 + u_x^2} dx \approx b - a$, 即弦并未伸长, 所以 ρ 与 t 无关。
- 在 $[a, b]$ 上, 由Hooke定律得, $T_t - T_{t_0} = k \times$ 弦长的伸长量 ≈ 0 , 所以 T 与 t 无关。
- 沿水平方向, 由于弦没有位移, 所以速度为零, 从而动量为零, 冲量为零。
- 由于弦在水平方向未受外力作用, 利用牛顿定律知 $T_b \cos \alpha_b = T_a \cos \alpha_a$. 又因为

$$\cos \alpha_a = \frac{1}{\sqrt{1 + u_x^2}} \Big|_{x=a} \approx 1, \cos \alpha_b = \frac{1}{\sqrt{1 + u_x^2}} \Big|_{x=b} \approx 1,$$

所以 $T_a = T_b$, 即 $T = T_0$ 与 x, t 无关。

- 沿垂直方向

$$\boxed{t = t_2 \text{ 时的动量}} - \boxed{t = t_1 \text{ 时的动量}} = \boxed{\text{外力在 } [a, b] \times [t_1, t_2] \text{ 内产生的冲量}} + \boxed{\text{张力在垂直方向内产生的冲量}}$$

- 用数学表述

$$\int_a^b \rho u_t|_{t=t_2} dx - \int_a^b \rho u_t|_{t=t_1} dx = \int_{t_1}^{t_2} \int_a^b f_0 dx dt + \int_{t_1}^{t_2} (T_b \sin \alpha_b - T_a \sin \alpha_a) dt.$$

– 其中

$$\sin \alpha_a = \frac{u_x}{\sqrt{1 + u_x^2}} \Big|_{x=a} \approx u_x \Big|_{x=a}, \sin \alpha_b = \frac{u_x}{\sqrt{1 + u_x^2}} \Big|_{x=b} \approx u_x \Big|_{x=b},$$

- 这时上式变为

$$\int_a^b \rho u_t|_{t=t_2} dx - \int_a^b \rho u_t|_{t=t_1} dx = \int_{t_1}^{t_2} \int_a^b f_0 dx dt \\ + \int_{t_1}^{t_2} T_0 [u_x(b, t) - u_x(a, t)] dt.$$

其中

$$\int_a^b \rho u_t|_{t=t_2} dx - \int_a^b \rho u_t|_{t=t_1} dx = \int_a^b \rho (u_t|_{t=t_2} - u_t|_{t=t_1}) dx \\ = \int_a^b \int_{t_1}^{t_2} \rho u_{tt} dt dx$$

- 如果 u_{tt}, u_{xx} 连续, 上式又可写成

$$\int_a^b \int_{t_1}^{t_2} \rho u_{tt} dt dx = \int_{t_1}^{t_2} \int_a^b f_0 dx dt + \int_{t_1}^{t_2} \int_a^b T_0 u_{xx} dx dt.$$

- 根据Fubini交换积分次序定理以及 a, b, t_1, t_2 的任意性可得

$$\rho u_{tt} = T_0 u_{xx} + f_0.$$

- 如果弦是均匀的, 则 ρ 为常数, 上式可以改写成

$$u_{tt} - a^2 u_{xx} = f(x, t), \quad (1.1.1)$$

其中 $a = \sqrt{T_0/\rho}$, $f = f_0/\rho$. 方程(1.1.1)称为**一维弦振动方程**。



Contents

[Home Page](#)[Title Page](#)[◀](#) [▶](#)[◀](#) [▶](#)[Page 23 of 100](#)[Go Back](#)[Full Screen](#)[Close](#)[Quit](#)

- 在平面上放置一个框架，对于固定在该框架上作横振动的薄膜，类似可得膜的的振动方程，即**二维波动方程**

$$u_{tt} - a^2(u_{xx} + u_{yy}) = f(x, y, t), \quad x \in \Omega \subset R^2, a > 0$$

- n 维薄膜的横振动方程，即 **n 维波动方程**

$$u_{tt} - a^2 \Delta u = f(\mathbf{x}, t), \quad \mathbf{x} \in \Omega \subset R^n, a > 0$$

其中 $\Delta u = u_{x_1x_1} + u_{x_2x_2} + \cdots + u_{x_nx_n}$

- 如果薄膜处于平衡状态，那么位移和时间 t 无关，可得 **n 维Poisson方程或位势方程**

$$-a^2 \Delta u = f(\mathbf{x}), \quad \mathbf{x} \in \Omega \subset R^n, a > 0$$

此时当 $f = 0$ 时，即得 **n 维Laplace方程或调和方程**

$$-a^2 \Delta u = 0, \quad \mathbf{x} \in \Omega \subset R^n, a > 0$$