

罗俊勋 3210101613

Q1. 证明 Green 函数性质 6.3 与 6.5.

6.3.  $G(P, P_0) = \frac{1}{4\pi r_{P,P_0}} - g(P, P_0)$ .

其中  $\frac{1}{4\pi r}$  在  $\Omega \setminus \{P_0\}$  上调和.  $g(P, P_0)$  在  $\Omega$  内调和. 故取充分靠近  $P_0$  的  $P$ . 下证  $G(P, P_0) \rightarrow +\infty$ . i.e. 在  $P_0$  的某邻域中,  $G(P, P_0) > 0$ . 而  $G|_{\Gamma} = 0$  由极值原理.  $G|_{\Omega} > 0$ .  
 由于  $g|_{\Gamma} = \frac{1}{4\pi r}|_{\Gamma} \triangleq A \in (0, +\infty)$ . 故由极值原理  $g|_{\Omega} \triangleq B \in A$ . i.e.  $g|_{\Omega} > 0$ .  
 故有  $0 < G(P, P_0) < \frac{1}{4\pi r_{P,P_0}}$  在区域  $\Omega$  中.

6.5. 由于  $g$  在  $\Omega$  内调和. 故  $\iint_{\Gamma} \frac{\partial g}{\partial n} ds = 0$ .

$$\iint_{\Gamma} \frac{\partial G}{\partial n} ds = \iint_{\Gamma} \frac{\partial}{\partial r} \frac{1}{4\pi r} ds - \iint_{\Gamma} \frac{\partial g}{\partial n} ds = -\frac{1}{4\pi R^2} \iint_{\Gamma} ds = -1$$

Q3:  $\begin{cases} \Delta u = 0, & |r| < 1 \\ u(r, \theta, \varphi)|_{r=1} = 3\cos 2\theta + 1. \end{cases}$

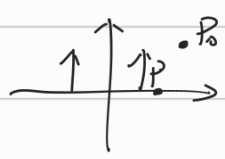
由 Poisson 公式:  $u(r, \theta, \varphi) = \frac{1}{4\pi} \int_0^\pi \int_0^{2\pi} (3\cos 2\theta + 1) \frac{1-r^2}{(1+r^2-2r\cos\omega)^{\frac{3}{2}}} \sin\theta d\theta d\varphi$ .

其中:  $\cos\omega = \cos\theta\cos\theta_0 + \sin\theta\sin\theta_0\cos(\varphi-\varphi_0)$ .

注意到  $v(r, \theta, \varphi) = r^2(3\cos 2\theta + 1)$  在  $r=1$  上满足  $v|_{r=1} = 3\cos 2\theta + 1$ . 且在  $r < 1$  内调和.

由解的唯一性知  $v$  即为上述问题的解. 故  $u(r, \theta, \varphi) = r^2(3\cos 2\theta + 1)$ .

Q5:  $\begin{cases} \Delta u = u_{xx} + u_{yy} = 0, & (y > 0) \\ u|_{y=0} = f(x). \end{cases}$



$G(P, P_0) = \frac{1}{2\pi} \left( \ln \frac{1}{r_{P,P_0}} - \ln \frac{1}{r_{P,P_0'}} \right)$ . 其中  $r_{P,P_0} = \sqrt{(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2}$   $r_{P,P_0'} = \sqrt{(x-x_0)^2 + (y+y_0)^2}$

即有  $G(P, P_0) = \frac{1}{4\pi} \left( \ln[(x-x_0)^2 + (y+y_0)^2] - \ln[(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2] \right)$

$\Rightarrow u(P_0) = - \int_{\mathbb{R}} f\left(-\frac{\partial}{\partial y}\right) G dx = \int_{\mathbb{R}} f \frac{1}{4\pi} \frac{4y_0}{(x-x_0)^2 + y_0^2} dx = \int_{\mathbb{R}} \frac{y_0}{2\pi} \frac{f}{(x-x_0)^2 + y_0^2} dx$ .

故  $u(x, y) = \int_{\mathbb{R}} \frac{y f(t)}{2\pi((x-t)^2 + y^2)} dt$

P2.2.

Q1: 不妨设  $O$  为坐标原点.

今  $\tilde{u}$  为问题  $\begin{cases} \Delta \tilde{u} = 0. \\ \tilde{u}|_{\Gamma} = u \end{cases}$  的解. 由 Poisson 公式可导出  $\tilde{u}$ .

$1. u|_{\partial B_R} = \tilde{u}$

令  $v = u - \tilde{u}$ . 则在  $v$  在  $B_R \setminus \{0\}$  中调和, 在  $\partial B_R$  上等于 0.

由极值原理,  $v|_{B_R \setminus \{0\}} \equiv 0$ . 故只须令  $u(0) = \tilde{u}(0)$ . 则  $u$  在  $Q$  处也调和.

$Q_2$ :

由定理 6.7, 若  $Q$  为  $u$  的可去奇点, 则有  $\lim_{p \rightarrow Q} r_p^\alpha u(p) = 0$ . 即  $\lim_{p \rightarrow Q} r_p^{1-\alpha} h(Q) = 0$ .

故  $1-\alpha > 0$ . 即  $\alpha < 1$ . 但  $Q$  不是, 故  $\alpha \geq 1$ . 考虑到  $\alpha \in (0, 1]$ . 故  $\alpha = 1$ .